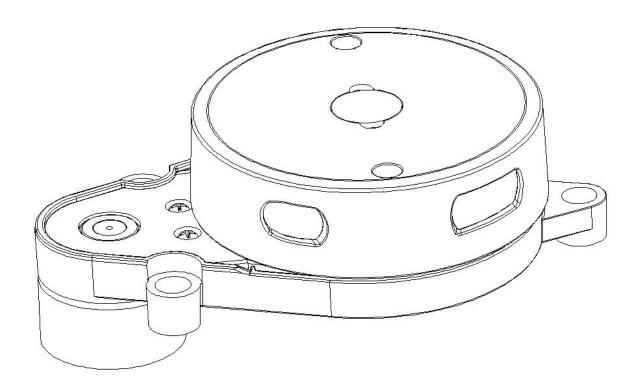


LD14 LiDAR

Principle of triangulation

Low cost, high reliability





# 目录

| 1  | 原理.  | 与系统简介   | 3   |
|----|------|---------|-----|
|    |      |         |     |
| 2. | 规格   | 参数      | .4  |
|    | 2.1. | 电气与机械参数 | . 4 |
|    | 2.2. | 光学参数    | . 4 |
|    | 2.3. | 性能参数    | . 4 |
| 3. | 数据   | 接口      | 5   |
|    | 3.1. | 通讯与接口   | . 5 |
|    | 3.2. | 坐标系定义   | . 6 |
| 4. | 光学'  | 窗口与机械尺寸 | 6   |
| 5. | 安全   | 与适用范围   | 8   |
| 6. | 修订·  | 记录      | . 0 |



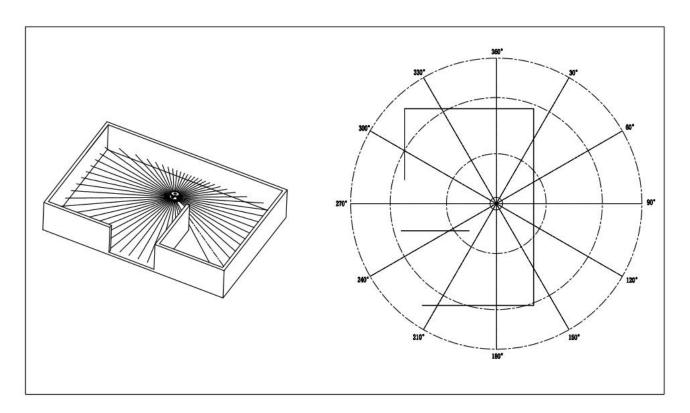
### 1. 原理与系统简介

LD14 主要由激光测距核心,无线传电单元,无线通讯单元,角度测量单元、电机驱动单元和机械外壳组成。

LD14 测距核心采用三角测量法技术,可进行每秒 2300 次的测距。每次测距时,LD14 从一个固定的角度发射出红外激光,激光遇到目标物体后被反射到接收单元。通过激光、目标物体、接收单元形成的三角关系,从而解算出距离。

获取到距离数据后,LD14 会融合角度测量单元测量到的角度值组成点云数据,然后通过无线通讯将点云数据发送到外部接口。同时电机驱动单元会驱动电机,通过PID 算法闭环控制到指定的转速。

LD14 点云数据形成的环境扫描图意图如下:





# 2. 规格参数

# 2.1. 电气与机械参数

| 参数名称     | 单位 | 最小值            | 典型值        | 最大值  | 备注    |
|----------|----|----------------|------------|------|-------|
| 输入电压     | V  | 4.5V           | 5V         | 5.5V |       |
| 启动电流     | mA | -              | 400        | -    |       |
| 工作电流     | mA | -              | 240        | -    |       |
| 整机尺寸     | mm | 96.3*59.8*38.8 | 8 (长宽高) 公差 | ±0.3 |       |
| 整机重量     | g  | -              | 131        | -    | 不含连接线 |
| 通讯接口     | _  | UART @ 1152    | 200        |      |       |
| UART 高电平 | V  | 2.9            | 3.3        | 3.5  |       |
| UART 低电平 | V  | -0.3           | 0          | 0.4  |       |
| 驱动电机     | _  | 直流有刷电机         | ,          |      |       |
| 工作温度     | °C | -10            | 25         | 40   |       |
| 存储温度     | ℃  | -30            | 25         | 70   |       |

### 2.2. 光学参数

| 参数名称   | 单位 | 最小值          | 典型值   | 最大值 | 备注   |
|--------|----|--------------|-------|-----|------|
| 激光波长   | nm | 775          | 793   | 800 | 红外波段 |
| 激光功率   | mW | -            | 10    | -   |      |
| 激光安全等级 | -  | IEC-60825 CI | ass 1 |     |      |
| 俯仰角    | 0  | 0            | 0.75  | 2   |      |

# 2.3. 性能参数

| 参数名称 | 单位 | 最小值  | 典型值  | 最大值 | 备注           |
|------|----|------|------|-----|--------------|
| 测距范围 | m  | 0.15 | -    | 8   | 80%目标反射率     |
| 扫描频率 | Hz | -    | 6    | -   | 内部固定转速       |
| 测距频率 | Hz | -    | 2300 | -   | 固定频率         |
|      | mm | -    | 5    | 10  | 测距小于 1m 时    |
| 测距精度 | -  | -    | 1.5% | 3%  | 测距 1m ~ 6m 时 |
|      |    |      | 2%   | 5%  | 测距 6m ~ 8m 时 |



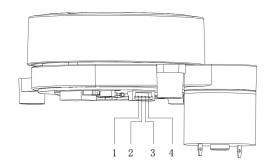
| 角度误差     | 0    | -    | 1 | 2  |  |
|----------|------|------|---|----|--|
| 角度分辨率    | 0    | -    | 1 | -  |  |
| 抗环境光 🗎 1 | KLux | -    | - | 30 |  |
| 整机寿命     | h    | 1500 | - | -  |  |

注 1: 抗阳光性能是在内部测试场景下测试得到的数据, 详细情况请参见强光干扰测试方案和测试报告。

#### 3. 数据接口

#### 3.1. 通讯与接口

LD14 使用 1.25mm 4PIN 连接器与外部系统连接,实现供电和数据接收,具体接口定义和参数要求见下图/表:



| 序号 | 信号名     | 类型 | 描述            | 最小值    | 典型值    | 最大值    |
|----|---------|----|---------------|--------|--------|--------|
| 1  | NC /PWM | 控速 | 可选择是否外<br>部控速 | 参考开发手册 | 参考开发手册 | 参考开发手册 |
| 2  | GND     | 供电 | 电源负极          | -      | 0V     | -      |
| 3  | Tx      | 输出 | 雷达数据输出        | 0V     | 3.3V   | 3.5V   |
| 4  | P5V     | 供电 | 电源正极          | 4.5V   | 5V     | 5.5V   |

LD14 的数据通讯采用标准异步串口(UART)单向发送,其传输参数如下表所示:

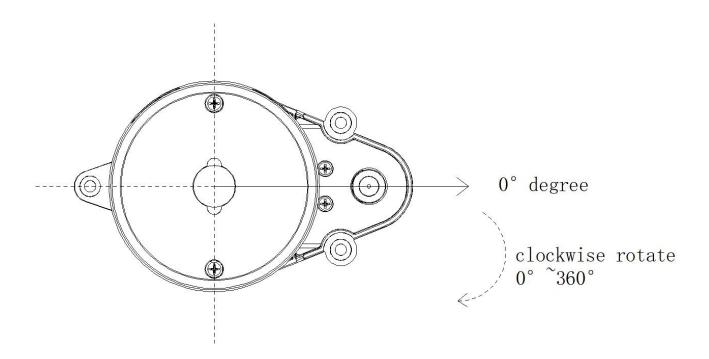
| 波特率    | 数据长度   | 停止位 | 奇偶校验位 | 流控制 |
|--------|--------|-----|-------|-----|
| 115200 | 8 Bits | 1   | 无     | 无   |

LD14 采用单向通讯, 上电稳定后, 即开始发送测量数据, 不需要发送任何指令。



#### 3.2. 坐标系定义

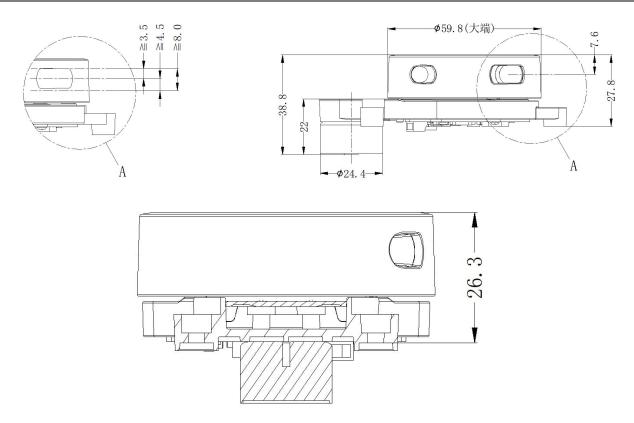
LD14 使用左手坐标系,旋转中心为坐标原点,旋转中心与主动轮中心连线方向为零度方向,旋转角度沿着顺时针方向增大。具体如下图所示:



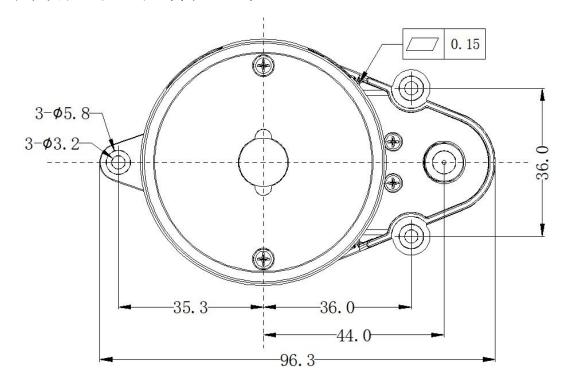
### 4. 光学窗口与机械尺寸

LD14 的测距单元中的激光发射与接收,需要一个光学窗口,在结构上需要露出。外部系统对该窗口的部分遮挡,将在一定程度上影响 LD14 的测距性能。下图为光学窗口尺寸(单位:mm)。外形尺寸公差是+0.3/-0.3mm。



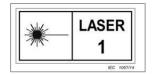


其他安装尺寸见下图 (单位: mm):





# 5. 安全与适用范围



LD14 采用低功率的红外激光器作为发射光源,因而可以确保对人类及宠物的安全,目前本产品已测试通过 Class I 级别的激光器安全标准。

LD14 符合 21 CFR 1040.10 和 1040.11, 但 2007 年 6 月 24 日激光通告第 50 号的偏差除外。

注意:自行调整或改装本产品可能会导致危险的辐射暴露。



# 6. 修订记录

| 版本  | 修订日期       | 修订内容               |
|-----|------------|--------------------|
| 1.0 | 2020-09-18 | 初始创建               |
| 1.1 | 2020-12-31 | 完善通讯接口、补充 PWM 控速接口 |
| 1.2 | 2021-5-14  | 更新激光图片尺寸           |
| 1.3 | 2021-06-09 | 更新了测距精度以及外形尺寸      |
| 1.4 | 2021-06-12 | 增加了关键外形尺寸          |
| 1.5 | 2021-10-19 | 更新了抗阳光性能测试标准       |
|     |            |                    |
|     |            |                    |