

YDLIDAR SDK WINDOWS 使用实例



文档编码: 01.13.000021



目录

SDK 文件的引用	2
DEMO 编译	3
常见问题	4
修订	5



SDK 文件的引用

先解压到 VS2010 工程 YDLIDAR,按照如下步骤添加 SDK 工程到目标工程项目中:

(1) 添加工程引用,项目->属性->通用属性->添加新引用;

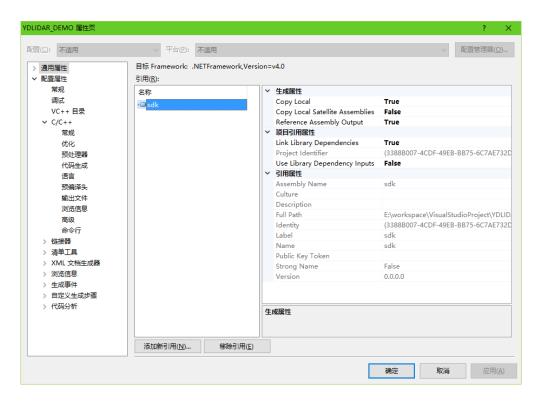


图 1 引用 SDK 工程 STEP1

(2) 添加 SDK 文件所在目录,项目 -> 属性-> 配置属性-> C/C++ -> 常规 -> 附加包含目录

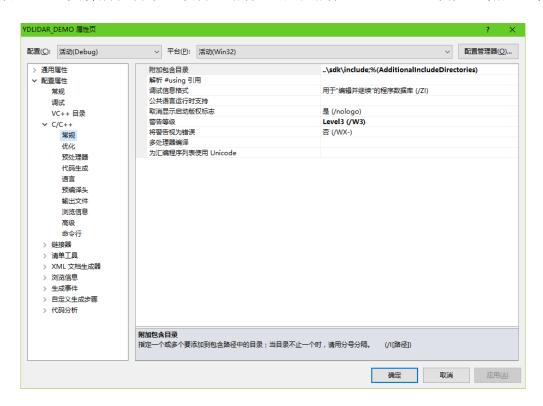




图 2 添加 SDK 文件 STEP2

(3) 设置工程项目属性,项目->属性->配置属性->常规->项目默认值,如下:

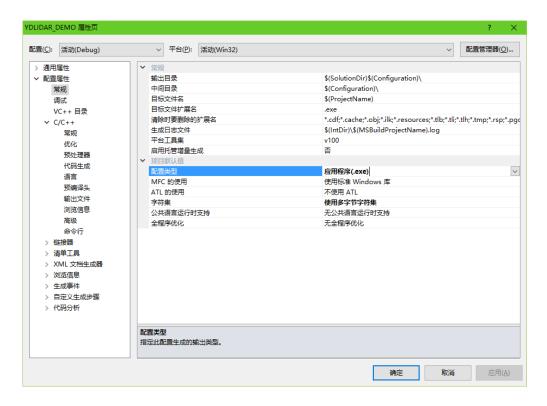


图 3 设置工程项目属性 STEP3

到此, SDK 文件引用设置完成。

DEMO 编译

运行 VS2015 工程实例目录下的 Demo 工程,编译结果如下:

```
EAI INFO: start to open the serialport.....
EAI INFO: it is ok to open the serialport.....
EAI INFO: start to check health.....
EAI INFO: start to check health.....
EAI INFO: scaning.....
EAI INFO: current size: 1212
EAI INFO: current size: 1318
EAI INFO: current size: 1338
EAI INFO: current size: 1324
```

图 4 YDLIDAR_DEMO 运行结果



返回打印值为扫描一圈的有效数据点数。具体的接口方法使用,请参考 SDK 使用手册。

常见问题

- (1)编译 Demo 工程有报错时,请检查平台工具集是否匹配,本工程默认的开发平台为 VS2015,默认的平台工具集为 V140,当选用其它版本的 VS 时,请选择对应的平台工具集。
- (2)运行前需要核对雷达的串口号和波特率是否匹配,各型号雷达波特率详细请见相关数据 手册。



修订

日期	版本	修订内容
2017-12-05	1.0	初撰
2018-04-03	1.1	新增常见问题及修改平台到 VS2015