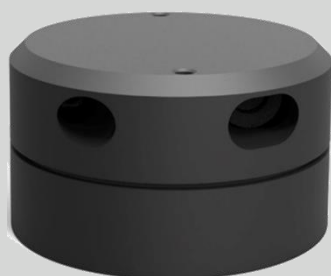


YDLIDAR SDK

WINDOWS 使用实例



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；

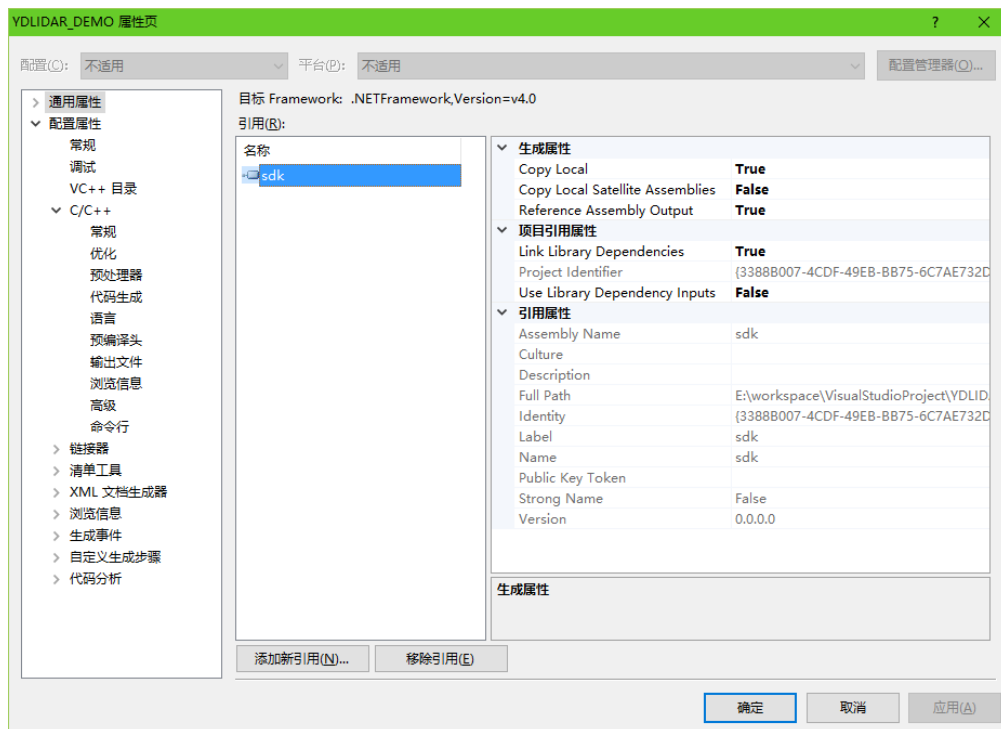


图 1 引用 SDK 工程 STEP1

- (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

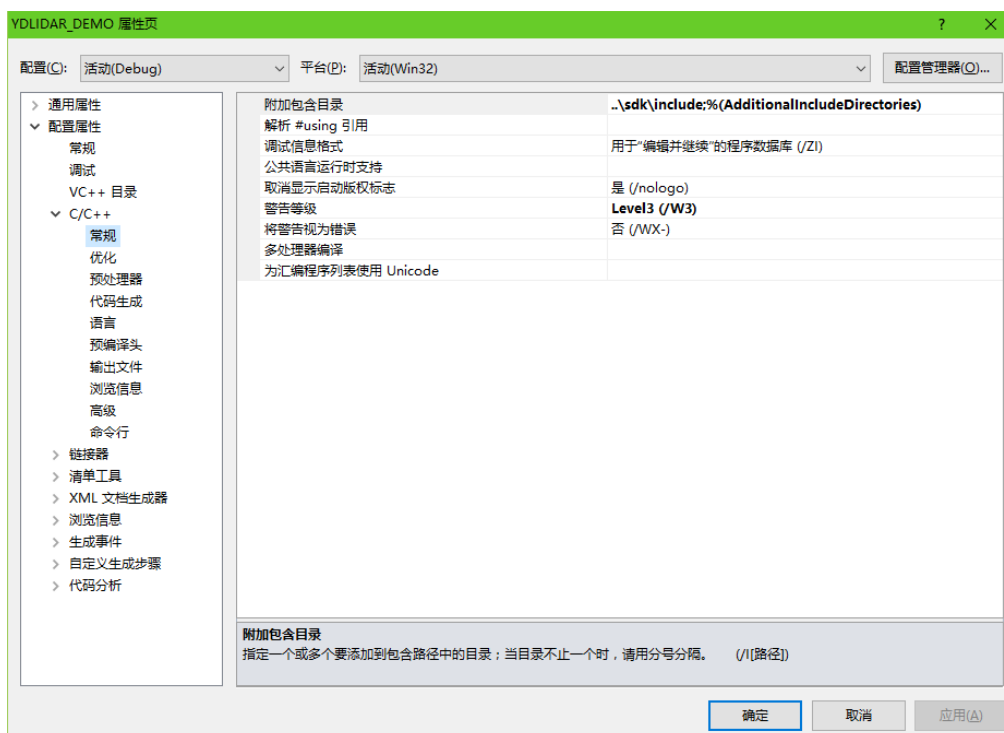


图 2 添加 SDK 文件 STEP2

(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：

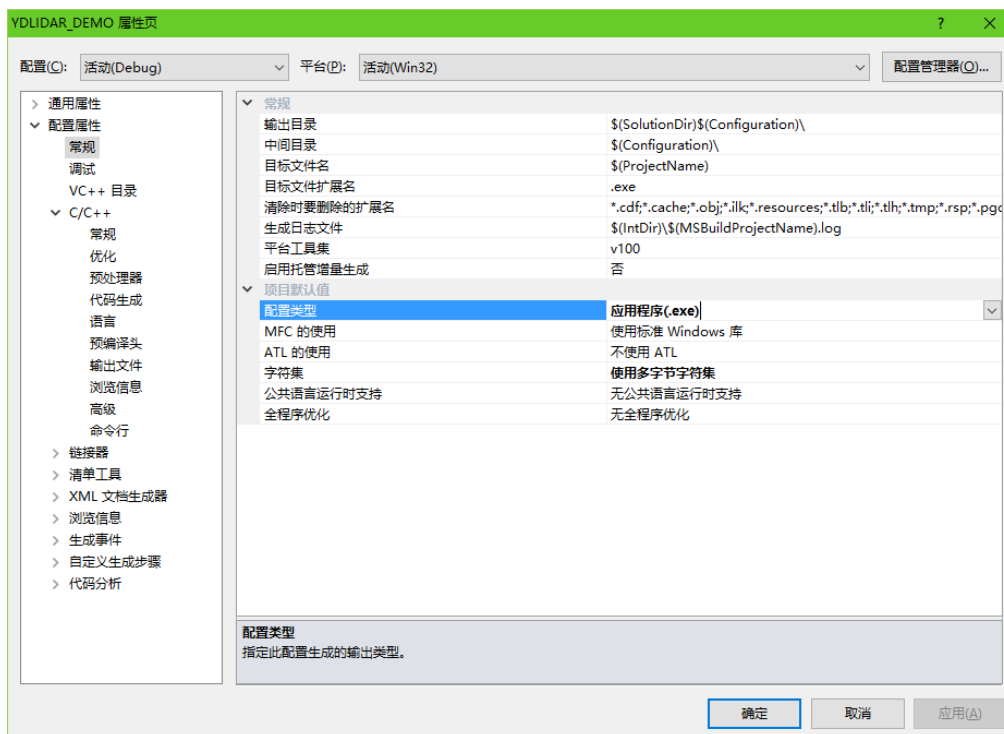


图 3 设置工程项目属性 STEP3

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：

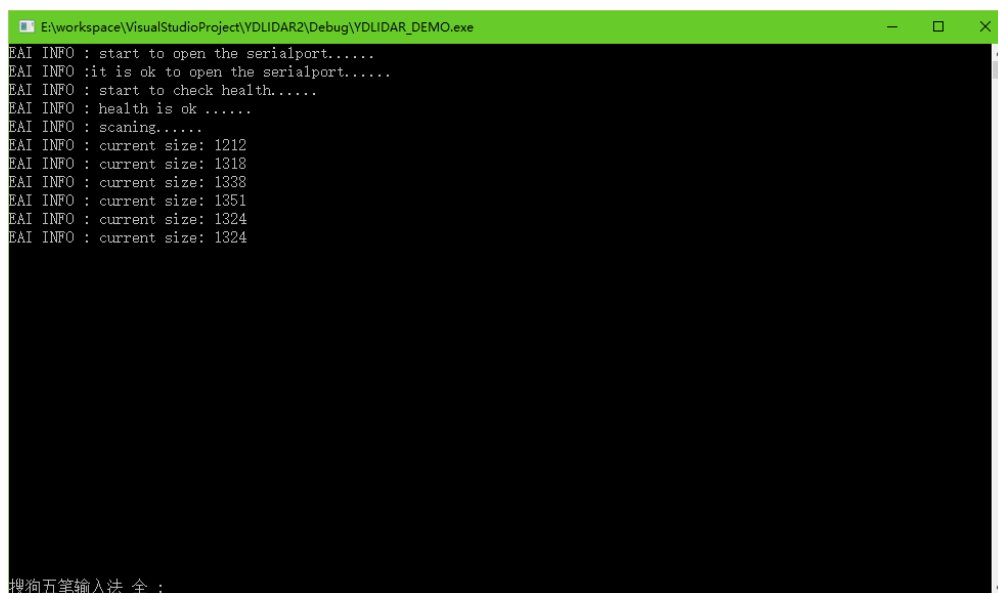


图 4 YDLIDAR_DEMO 运行结果

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