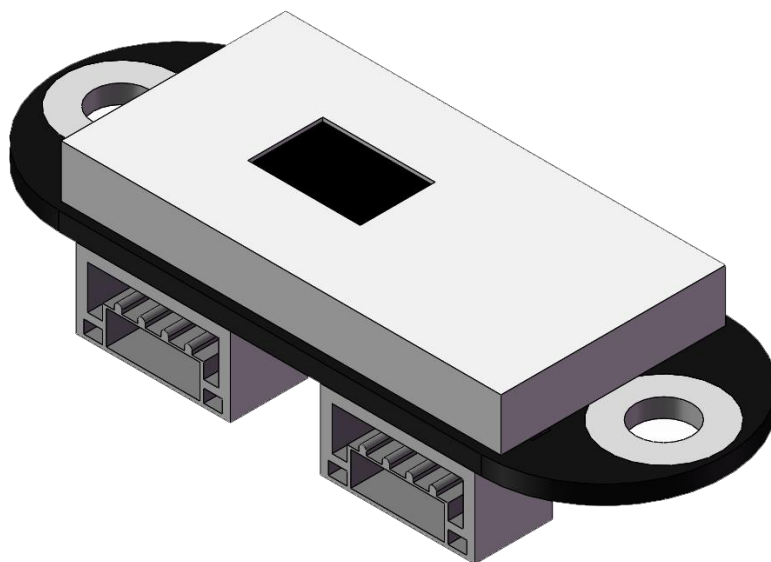




TOFSense 用户手册 V2.2



Language|语言: 简体中文

Firmware|固件版本: V2.0.3/V1.0.2

NLink|N 协议版本: V1.3

NAssistant|N 助手版本: V4.2.3

Product Series|产品系列: TOFSense, TOFSense P, TOFSense PS

Content|目录

| | |
|--|----|
| Content 目录..... | 2 |
| Disclaimer 免责声明..... | 3 |
| 1 Introduction 介绍..... | 4 |
| 2 UART Output 串口输出..... | 4 |
| 2.1 Active Output 主动输出..... | 4 |
| 2.2 Query Output 查询输出..... | 4 |
| 3 Can Output CAN 输出..... | 5 |
| 3.1 Active Output 主动输出..... | 5 |
| 3.2 Query Output 查询输出..... | 6 |
| 4 I/O Output I/O 输出..... | 6 |
| 5 FOV 视场角..... | 7 |
| 6 CascadeRanging 级联测距..... | 8 |
| 7 Protocol Unpack 协议解析..... | 9 |
| 7.1 Introduction 介绍..... | 9 |
| 7.2 Example 示例..... | 9 |
| 7.2.1 NLink_TOFSense_Frame0..... | 9 |
| 7.2.2 NLink_TOFSense_Read_Frame0..... | 10 |
| 7.2.3 NLink_TOFSense_CAN_Frame0..... | 10 |
| 7.2.4 NLink_TOFSense_CAN_Read_Frame0..... | 10 |
| 8 FAQ 常见问题..... | 11 |
| 9 Reference 参考..... | 13 |
| 10 Abbreviation and Acronyms 简写与首字母缩略..... | 13 |
| 11 Update Log 更新日志..... | 13 |
| 12 Further Information 更多信息..... | 14 |

Disclaimer|免责声明

| Document Information 文档信息 |
|---|
| Nooploop reserves the right to change product specifications without notice. As far as possible changes to functionality and specifications will be issued in product specific errata sheets or in new versions of this document. Customers are advised to check with Nooploop for the most recent updates on this product. |
| Nooploop 保留更改产品规格的权利，恕不另行通知。尽可能将改变的功能和规格以产品特定勘误表或本文件的新版本发布。建议客户与 Nooploop 一起检查了解该产品的最新动态。 |

| Life Support Policy 生命保障政策 |
|--|
| Nooploop products are not authorized for use in safety-critical applications (such as life support) where a failure of the Nooploop product would cause severe personal injury or death. Nooploop customers using or selling Nooploop products in such a manner do so entirely at their own risk and agree to fully indemnify Nooploop and its representatives against any damages arising out of the use of Nooploop products in such safety-critical applications. |
| Nooploop 产品未被授权用于失效的安全关键应用（如生命支持），在这种应用中，Nooploop 产品的故障可能会导致严重的人身伤害或死亡。以这种方式使用或销售 Nooploop 产品的 Nooploop 客户完全自行承担风险，并同意对 Nooploop 及其代表在此类安全关键应用中使用 Nooploop 产品所造成的任何损害给予充分赔偿。 |

| Regulatory Approvals 管理批准 |
|--|
| The TOFSense series sensors, as supplied from Nooploop, has not been certified for use in any particular geographic region by the appropriate regulatory body governing radio emissions in that region although it is capable of such certification depending on the region and the manner in which it is used. All products developed by the user incorporating the TOFSense series sensors must be approved by the relevant authority governing radio emissions in any given jurisdiction prior to the marketing or sale of such products in that jurisdiction and user bears all responsibility for obtaining such approval as needed from the appropriate authorities. |
| 由 Nooploop 提供的 TOFSense 系列传感器尚未获得管理该地区激光产品的适当监管机构的认证，但其能够根据该地区及其使用方式进行认证。用户开发的包含 TOFSense 系列传感器的所有产品必须在该管辖区内销售或销售此类产品之前，由管理任何给定管辖区激光产品的相关主管部门批准，并且用户应根据需要负责获得相关主管部门的批准。 |

1 Introduction|介绍

这份文档主要介绍如何使用 TOFSense、TOFSense P、TOFSense PS 系统以及使用过程中需要注意的事项，您可能需要参考以下资料辅助理解：

- TOFSense_Datasheet.pdf

2 UART Output|串口输出

2.1 Active Output|主动输出

UART 主动输出模式仅可在单模块时使用，该模式下 TOFSense 模块以 10Hz、TOFSense P/TOFSense PS 模块以 30Hz 的频率主动输出测量信息，输出格式遵循 NLink_TOFSense_Frame0 协议。


通过 USB 转 TTL 模块(线序和供电电压参考数据手册)连接 TOFSense 系列产品到 NAssistant 软件，识别成功后点击  进入设置页面，UART 主动输出模式配置如图 1，配置完参数后需要点击写入参数按钮来保存参数，写入参数成功后可以读取一次参数来确认参数是否写入成功。



图 1: UART 主动输出模式配置图

2.2 Query Output|查询输出

UART 查询输出模式可在单模块与级联时使用，该模式下通过控制器向期望查询模块发送包含该模块 ID 的查询指令，模块即可输出一帧测量信息。查询帧格式遵循协议 NLink_TOFSense_Read_Frame0，输出帧格式遵循协议 NLink_TOFSense_Frame0。


通过 USB 转 TTL 模块(线序和供电电压参考数据手册)连接 TOFSense 系列产品到 NAssistant 软件，识别成功后点击  进入设置页面，UART 查询输出模式配置如图 2，配置完参数后需要点击写入参数按钮来保存参数，写入参数成功后可以读取一次参数来确认参数是否写入成功。



图 2: UART 查询输出模式配置图

3 Can Output|CAN 输出

3.1 Active Output|主动输出

CAN 主动输出模式可在单模块与级联时使用，该模式下 TOFSense 模块以 10Hz、TOFSense P/TOFSense PS 模块以 30Hz 的频率主动输出测量信息，输出格式遵循协议 NLink_TOFSense_CAN_Frame0。


通过 USB 转 TTL 模块(线序和供电电压参考数据手册)连接 TOFSense 系列产品到 NAssistant 软件，识别成功后点击  进入设置页面，CAN 主动输出模式配置如图 3，配置完参数后需要点击写入参数按钮来保存参数。（如果之前已经切换到了 CAN 或 IO 模式无法直接识别，需按照 FAQ 的方式按住按键上电先配置为 UART 模式再更改参数）



图 3: CAN 主动输出模式配置图

3.2 Query Output|查询输出

CAN 查询输出模式可在单模块与级联时使用，该模式下通过控制器向期望查询模块发送包含该模块 ID 的查询指令，模块即可输出一帧测量信息。查询帧格式遵循协议 NLink_TOFSense_CAN_Read_Frame0，输出帧格式遵循协议 NLink_TOFSense_CAN_Frame0。



通过 USB 转 TTL 模块（线序和供电电压参考数据手册）连接 TOFSense 系列产品到 NAssistant 软件，识别成功后点击  进入设置页面，CAN 查询输出模式配置如图 4，配置完参数后需要点击写入参数按钮来保存参数。（如果之前已经切换到了 CAN 或 IO 模式无法直接识别，需按照 FAQ 的方式按住按键上电先配置为 UART 模式再更改参数）



图 4: CAN 查询输出模式配置图

4 I/O Output|I/O 输出

I/O 输出模式下，模块不能输出测距值，两根信号线的电平状态是相反的，只是在距离从小变大超过高阈值的时候或者从大到小低于低阈值的时候让 I/O 口电平反转。

模块处于 UART 模式时（注意 NAssistant 无法识别处于 I/O 模式下的模块），通过 USB 转 TTL 模块（线序和供电电压参考数据手册）连接 TOFSense 系列产品到 NAssistant 软件，识别成功后点击  进入设置页面，首先设置滞环起点 Band_Start 与滞环宽度 Bandwidth 确定滞环区间，I/O 输出模式配置如图 5；距离值通过滞环比较转换为高低电平输出，TX/CAN_L 与 RX/CAN_H 输出互补电平，滞环比较示意图如图 6 所示。该模式下不可级联。配置完参数后需要点击写入参数按钮来保存参数。**注：切换到 I/O 模式后，如果需要更改 Band_Start、Bandwidth 等参数，可以参考 FAQ 章节中的方式来更改回 UART 模式然后进行配置。**

例如，Band_Start 和 Bandwidth 都设置成 500（单位：mm），则低阈值为 0.5 米，高阈值为 1 米。当测距值为 0.3 米时，RX 为高电平，TX 为低电平，测距值变大到 0.8 米，RX 为高，TX 为低，测距值超过 1 米时，电平反转，RX 为低，TX 为高。测距值从 1 米多降到 0.8 米，RX 为低，TX 为高，测距值降低到 0.5 米时，电平反转，RX 为高，TX 为低。



图 5: I/O 输出模式配置图

其中 Band_Start 与 Bandwidth 取值范围[0~5000], 单位:mm。

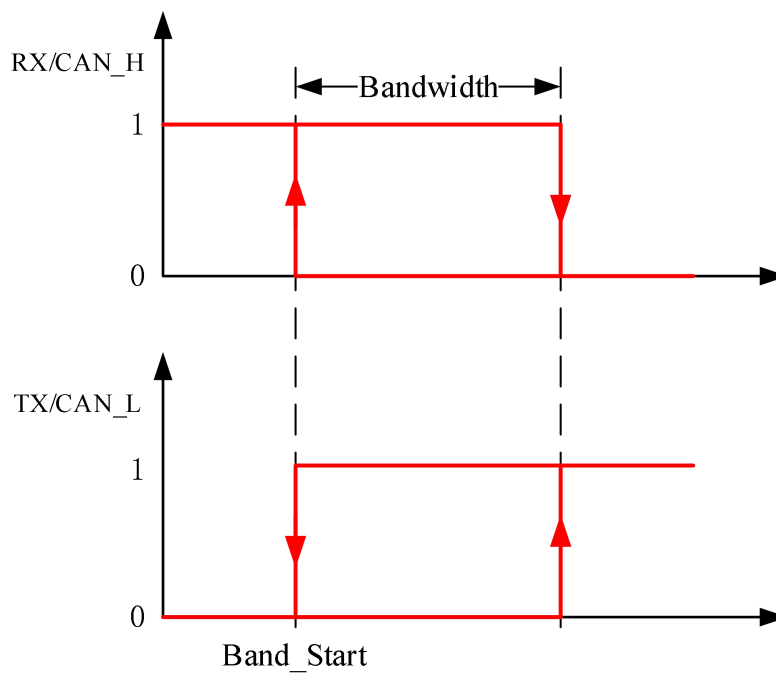


图 6: 滞环比较示意图

5 FOV|视场角

视场角参数代表的是模块发射测距光能够覆盖的角度。模块初始视场角参数 fov.x=27°、fov.y=27°、fov.x_offset=0°、fov.y_offset=0°。通过设置 X 方向视场角 25°、Y 方向视场角 15°、X 方向偏移 1°、Y 方向偏移-1°。可以将模块感兴趣区域变为图 7 右侧所示。

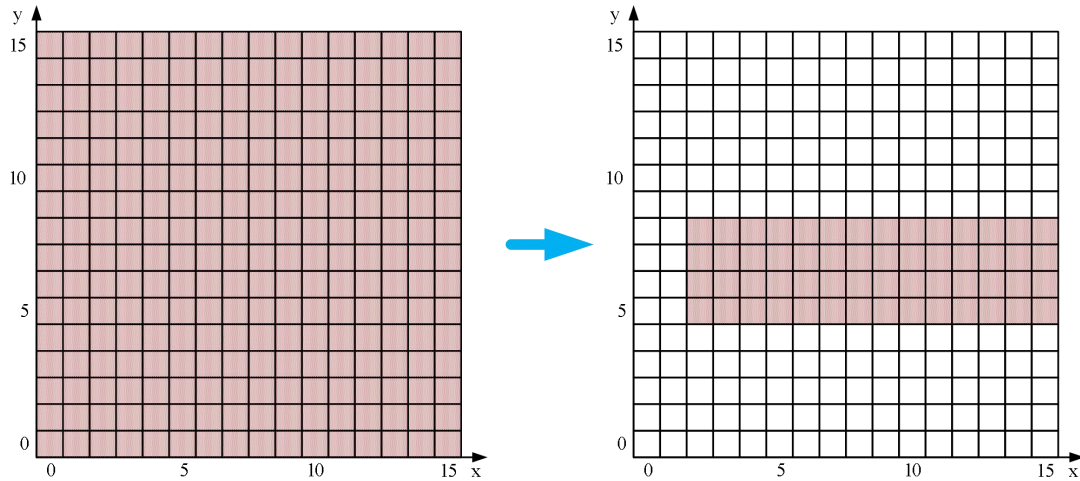


图 7: FOV 配置示意图

较小的 FOV 可以提高模块狭小空间以及小物体的探测性能,但是 FOV 视场角的改变也会对模块的最远测距距离产生影响,视场角越小,最远测距距离越小,TOFSense 某场景(室内、白色墙面背景)下最远测距距离与视场角 FOV 的关系如图 8, TOFSense P 和 TOFSense PS 暂时还未进行测量。用户需根据实际场景选择合适的视场角。

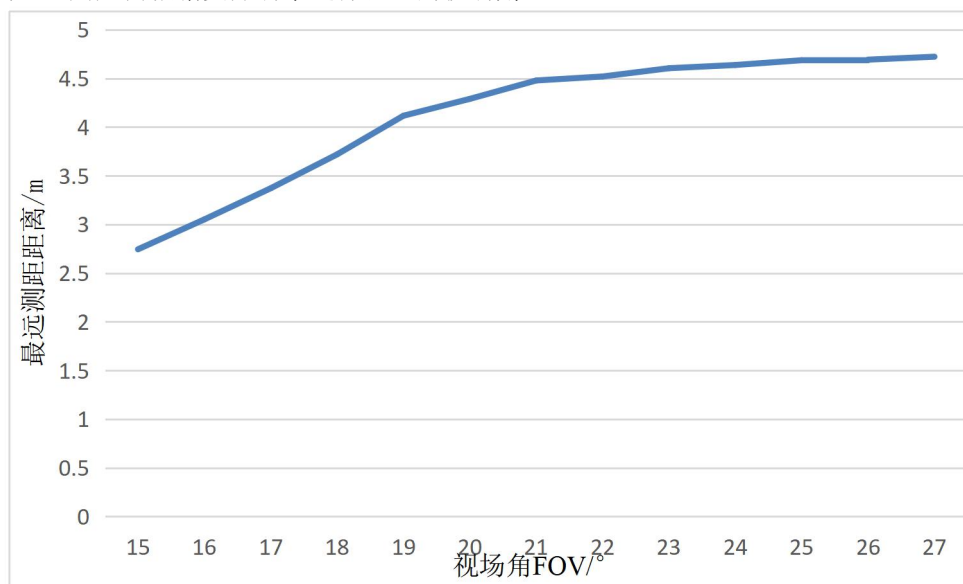


图 8: TOFSense 最远测距距离与视场角 FOV 关系

6 CascadeRanging|级联测距

将多个传感器配置为不同 ID 并串联起来,通过一个通信接口即可读取到所有传感器的测距信息。连接示意图如图 9 所示, TOFSense PS 只有一个通信接口,级联需自行转接。

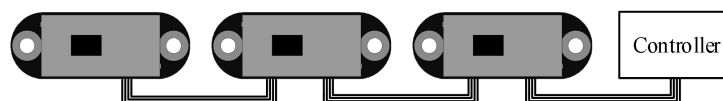


图 9: 级联测距示意图

级联测距下, 适合 UART 查询、CAN 查询、CAN 主动输出三种方式。

7 Protocol Unpack|协议解析

7.1 Introduction|介绍

本章协议解析示例基于 NLink 协议,同时可以在官网下载基于 C 语言开发的 NLinkUnpack 示例解析代码,能够有效的减少用户开发周期。

根据 TOFSense 系列产品数据情况,为尽可能用更少的字节数表示更多数据,我们采用整形表示浮点数,通过协议帧传输,因此解包时整形数据但带有倍率的实际上为浮点型,需要对应除以协议中标识的倍率。

特别的,对于 int24 类型,我们需要先转换成 int32 类型,为了保持符号不变,采用左移后除以 256 方式。例如对于位置数据,我们采用 int24 表示,乘率为 1000,解析代码如下:

```
uint8_t byte[] = {0xe6,0x0e,0x00}; //代表十进制数值: 3.814
//uint8_t byte[] = {0xec,0xfb,0xff}; //代表十进制数值: -1.044
int32_t temp = (int32_t)(byte[0] << 8 | byte[1] << 16 | byte[2] << 24) / 256;
float result = temp/1000.0f;
```

目前协议校验主要为协议帧末尾单字节和校验,示例代码:

```
uint8_t verifyChecksum(uint8_t *data, int32_t length){
    uint8_t sum = 0;
    for(int32_t i=0;i<length-1;++i){
        sum += data[i];
    }
    return sum == data[length-1];
}
```

7.2 Example|示例

本文档中以单模块连续测距为应用场景。

7.2.1 NLink_TOFSense_Frame0

数据来源: 将模块连接上位机,配置 UART 为主动输出模式, NLink_TOFSense_Frame0 协议,距离数据解析可以参考 FAQ。

原始数据: 57 00 ff 00 9e 8f 00 00 ad 08 00 00 03 00 ff 3a

表 1: NLink_TOFSense_Frame0 解析表

| Data | Type | Length (Bytes) | Hex | Result |
|-----------------|--------|----------------|-------------|---------|
| Frame Header | uint8 | 1 | 57 | 0x57 |
| Function Mark | uint8 | 1 | 00 | 0x00 |
| reserved | uint8 | 1 | ... | * |
| id | uint8 | 1 | 00 | 0 |
| System_time | uint32 | 4 | 9e 8f 00 00 | 36766ms |
| dis*1000 | uint24 | 3 | ad 08 00 | 2.221m |
| dis_status | uint8 | 1 | 00 | 0 |
| signal_strength | uint16 | 2 | 03 00 | 3 |
| reserved | uint8 | 1 | ... | * |

| | | | | |
|-----------|-------|---|----|------|
| Sum Check | uint8 | 1 | 3a | 0x3a |
|-----------|-------|---|----|------|

7.2.2 NLink_TOFSense_Read_Frame0

数据来源：将模块连接上位机，配置为 UART 查询输出模式，id 为 0，通过上位机发送下列数据实现数据查询。如需查询其他 ID 的模块，更改 id 和校验和字节发送即可。

原始数据： 57 10 FF FF 00 FF FF 63

表 2: NLink_TOFSense_Read_Frame0 解析表

| Data | Type | Length (Bytes) | Hex | Result |
|---------------|--------|----------------|-----|--------|
| Frame Header | uint8 | 1 | 57 | 0x57 |
| Function Mark | uint8 | 1 | 10 | 0x10 |
| reserved | uint16 | 2 | ... | * |
| id | uint8 | 1 | 00 | 0 |
| reserved | uint16 | 2 | ... | * |
| Sum Check | uint8 | 1 | 63 | 0x63 |

7.2.3 NLink_TOFSense_CAN_Frame0

数据来源：模块配置为 CAN 主动输出模式，id 为 1，连接 CAN 接收设备。

原始数据： StdID:0x201 + Data: AD 08 00 00 03 00 FF FF

表 3: NLink_TOFSense_CAN_Frame0 解析表

| Field name | Part | Level | Type | Length(bits) | Hex | Result |
|-------------------|-----------------|-------|--------|--------------|----------|--------|
| Start Of Frame | SOF | | * | 1 | * | * |
| Arbitration Field | ID | | * | 11 | 0x200+id | 0x201 |
| | RTR | | * | 1 | * | * |
| Control Field | IDE | | * | 1 | * | * |
| | r0 | | * | 1 | * | * |
| | DLC | | * | 4 | * | * |
| Data Field | dis*1000 | | uint24 | 24 | ad 08 00 | 2.221m |
| | dis_status | | uint8 | 8 | 00 | 0 |
| | signal_strength | | uint16 | 16 | 03 00 | 3 |
| | reserved | | uint16 | 16 | ... | * |
| CRC Field | CRC | | * | 15 | * | * |
| | CRC_delimiter | | * | 1 | * | * |
| ACK Field | ACK Slot | | * | 1 | * | * |
| | ACK_delimiter | | * | 1 | * | * |
| End Of Frame | EOF | | * | 7 | * | * |

| | |
|--|-----------------------------|
| | Dominant level |
| | Dominant or recessive level |
| | Recessive level |

7.2.4 NLink_TOFSense_CAN_Read_Frame0

数据来源：模块配置为 CAN 查询输出模式，id 为 1，连接 CAN 查询设备，查询设备 id_s

为 2。

原始数据: StdID:0x402 + Data: FF FF FF 01 FF FF FF FF

表 4: NLink_TOFSense_CAN_Read_Frame0 解析表

| Field name | Part | Level | Type | Length(bits) | Hex | Result |
|-------------------|---------------|-------|--------|--------------|------------|--------|
| Start Of Frame | SOF | | * | 1 | * | * |
| Arbitration Field | ID | | * | 11 | 0x400+id_s | 0x402 |
| | RTR | | * | 1 | * | * |
| Control Field | IDE | | * | 1 | * | * |
| | r0 | | * | 1 | * | * |
| | DLC | | * | 4 | * | * |
| Data Field | reserved | | uint24 | 24 | ... | * |
| | id | | uint8 | 8 | 01 | id = 1 |
| | reserved | | uint32 | 32 | ... | * |
| CRC Field | CRC | | * | 15 | * | * |
| | CRC_delimiter | | * | 1 | * | * |
| ACK Field | ACK Slot | | * | 1 | * | * |
| | ACK_delimiter | | * | 1 | * | * |
| End Of Frame | EOF | | * | 7 | * | * |

| | |
|--|-----------------------------|
| | Dominant level |
| | Dominant or recessive level |
| | Recessive level |

8 FAQ|常见问题

Q1. 室外（强光）条件下可以用吗？

模块受自然光影响。一般来说自然光越强，受影响越大，表现为测距距离变短、精度变差、波动变大。强光情况下（如太阳光）一般推荐在近距离检测场景使用。

Q2. 多个模块是否有干扰？

没有干扰。当多个模块同时工作时，即使相互之间的红外光线交叉或打到同一个位置，也不会影响实际测量。

Q3. 为什么 TOFSense 没有数据输出？

各个模块均经过严格的测试后发货，没有数据时请先自行检查模式、接线（供电电压、线序是否正确，以及推荐使用万用表测试通信双方两端的引脚是否导通）、波特率等配置是否正确；对于 CAN 输出模式，请检查总线是否含有终端电阻（一般为 120Ω）。对于 I/O 输出模式，请参考 I/O 模式相关章节介绍。

Q4. 安装时需要注意什么？

如果不希望检测到地面或其它反射面，安装时需避免 FOV 角度内有遮挡。另外需要注意与地面高度，应避免 FOV 内出现地面遮挡等类似反射面，如果安装高度离地面较近，可以考虑将模块稍微倾斜向上进行安装。

Q5. 模块的 UART 与 CAN 和 I/O 是同一个接口吗？

模块的 UART 接口与 CAN 接口公用相同的物理接口，针对不同的通讯模式转换对应线序即可，注意部分型号只支持一种通信方式。

Q6. 切换到 CAN 或 IO 模式后，为什么 NAssistant 软件识别不了模块？如何在不同通讯模式间进行切换？

目前 NAssistant 软件只支持识别 UART 模式下的模块。在 UART 模式下，通过上位机识别成功后进入设置页面可将模块配置为 CAN 或 IO 通讯模式；在 CAN 或 IO 通讯模式下，需按住按键然后将模块上电，当指示灯由快速闪烁变为慢速闪烁后松开按键，此时模块强制进入临时 UART 模式，再通过上位机进入设置页面**选择 UART 模式写入参数**即可。

Q7. 模块输出的是最近距离、最远距离还是平均距离？

模块单次测量会得到 FOV 内的多组距离值，并由内部处理器处理得到占比最大的距离并输出。

Q8. 模块是否支持输出点云信息？

模块单次只能输出一个距离，暂时不支持点云信息的输出。

Q9. 不同测距模式下距离量程以及超量程时距离如何输出？

TOFSense:

在短距模式下超量程时，距离输出固定值-0.01，十六进制 0xFFFFF6。

在中距模式下超量程时，距离输出 1~2m 随机跳变。此时可参考信号强度与距离状态进行判断。

在长距模式下超量程时，数据输出 1~2m 随机跳变。此时可参考信号强度与距离状态进行判断。

TOFSense P/TOFSense PS:

各个模式下，测距超量程时，数据会发生跳动，建议直接通过距离状态判断数据可用性，一般只有距离状态为 0 代表数据可用。

Q10. CAN 查询模式下查询不到数据是什么原因？

首先保证 CAN 设备之间线序正确。其次 TOFSense 系列端口不含 120R 匹配电阻，需保证查询设备端电阻匹配，最后检测发送的查询帧格式是否满足 NLink_TOFSense_CAN_Read_Frame0 协议，特别注意标准帧 ID 正确。

Q11. 按住按键无法进入 UART 配置模式是什么原因？

功能按键在出货之前均经过测试，无法进入 UART 模式则多试几次。注意按键需要在上电之前按下，灯慢闪之后松开。

Q12. 模块使用的串口通信端子型号是什么？飞控、单片机上没有这个端子的接口怎么办？

模块使用的是 GH1.25 的端子。可以自行购买 GH1.25 转其他端子的转接线，或者剪断产品附带的 GH1.25-GH1.25 接线，自行焊接其他的端子。线序、供电电压、信号线电平请参考数据手册。

Q13. 接收到的 ad 08 00 如何解算为距离值？

协议帧中的数据是小端模式存储的，而且编码时乘了一定的倍率，举例来说 ad 08 00 先恢复成 16 进制数据 0x0008ad 换算成 10 进制为 2221，除以 1000 为 2.221 米。

Q14.校验和是怎么计算的？

校验和就是前面所有的字节相加然后取最低字节的数据，比如 55 01 00 ef 03 的校验和就是 $0x55+0x01+0x00+0xef+0x03=0x0148$ ，那校验和就是 48，所以这一帧的完整数据是 55 01 00 ef 03 48。

9 Reference|参考

[1] TOFSense 数据手册

10 Abbreviation and Acronyms|简写与首字母缩略

表 5: 简写与首字母缩略

| Abbreviation | Full Title | 中文 |
|--------------|--|--------|
| TOF | Time of Flight | 飞行时间 |
| FOV | Field of View | 视场角 |
| HW | Half Wave | 半波 |
| VCSEL | Vertical Cavity Surface Emitting Laser | 垂直腔面发射 |

11 Update Log|更新日志

表 6: 更新日志

| Version | Firmware Version | Data | Description |
|---------|------------------|----------|--|
| 1.0 | 1.0.0 | 20190817 | 1. 发布初版手册 |
| 1.1 | 1.0.4 | 20190923 | 1. 增加通过 UART 对 FOV 设置的示例 2. 增加 FOV 设置说明 3. 增加 FAQ 4. 修改手册中的错误 |
| 1.2 | 1.0.6 | 20191213 | 1. 增加对 FOV 设置的说明 2. 修改手册中的错误 |
| 2.0 | 2.0.0 | 20200730 | 1. 增加 I/O 模式说明 2. 扩展 FAQ 3. 修改手册中的错误 |
| 2.1 | 2.0.0 | 20210623 | 1. 增加 TOFSense P、TOFSense PS 描述 2. 扩展 FAQ 3. 优化手册描述 |
| 2.2 | 2.0.3 | 20220211 | 1. 优化手册描述 |

12 Further Information|更多信息

公司：深圳空循环科技有限公司

地址：深圳市南山区粤海街道科技园社区科慧路 1 号沛鸿大厦 A2-207

邮箱：marketing@nooploop.com

官网：www.nooploop.com