产品规格说明书

产品名称:	光流激光模块	
产品类别:	•	
产品代号:	UP-T1-001-Plus(T10	01-Plus)
编制人:	吴冬芝	
编制日期:	2024. 7. 31	
审核人:		审核日期:
批准人:		批准日期:

upixels 优象®



修订记录

序号	修订内容	修订人	修订日期	版本	更改编号
01	初步拟定	吴冬芝	20240731	V1.0	
				0	
	• .				



景目

– ,	产品规格	. 4
Ξ,	外形尺寸结构图	5
三、	引脚分配	. 6
四、	模块接口协议	. 7
Ŧ,	光流坐标系定义	۶





一、 产品规格

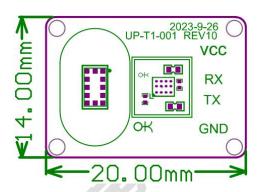
	规格	参数	
	工作电压	3.7~5.0V	
	工作电流	≤100mA	
	功耗	≤0.5W	
	峰值电流	100mA	
	通信电平	LVTTL (3.3V)	
	通信波特率	115200	
模块	支持协议	优象光流+TOF 版本协议、 MSP V2	
	初始化时间	MAVLINK V1 PX4、 MAVLINK V1 APM 3S 以内	
	工作温度	-20∼60°C	
	存储温度	-40~70°C	
	通讯接口	UART	
	尺寸	20*14*9.7 mm(长*宽*高)	
	重量	1.8 g	
	视场角	水平/垂直: 5° /4°	
	4,4	室内: 88%反射率白卡 4m 量程 @0KLux 照度	
	测量距离	室内: 5%反射率黑卡 4m 量程 @0KLux 照度	
		室外: 88%反射率白卡 3.8m 量程 @100KLux 照度	
		室外: 5%反射率黑卡 3.5m 量程 @100KLux 照度	
TOF	测量量程	0.025∼4m	
	测量精度	2.5~25cm 精度±1cm, 25cm~4m 精度 2%以内	
	测量盲区	2.5cm	
	光源波长	940nm	
	使用环境	室内、室外	
光流	视场角	水平/垂直: 30°	
	帧率	50Hz	
	环境照度	>20Lux	
	最高测量速度	一米高度时: 7m/S	
	使用环境	室内、室外	

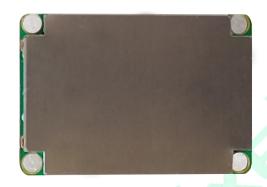


二、 外形尺寸结构图

本产品型号为 UP-T1-001-Plus(T101-Plus), 硬件部分主要为主板。如图 1 所示, 主板尺寸结构示意图, 尺寸分别为: 长 20mm、宽 14mm、高 9.7mm。







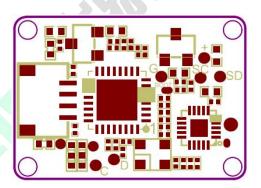


图 1 UP-T1-001-Plus(T101-Plus)主板尺寸结构图(单位: mm)



三、 引脚分配

UP-T1-001-Plus(T101-Plus)可以用 UART 接口连接飞控,如图 2 所示,连接座间距为 1.0mm。

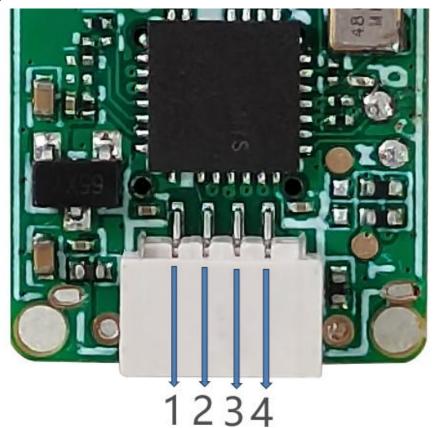




图 2 端子连接示意图

序号	UART
1	5V
2	RXD
3	TXD
4	GND



四、 模块接口协议

UART 数据格式为 1 个起始位, 8 个数据位, 1 个停止位, 无校验位, 波特率为 115200。 VCC 为 5.0V 供电电源输入。5.0V 供电时最大功耗 0.5W。

序号		包数据	内容说明
1	 包头	0xFE	数据包的开始标识
2		0x0A	数据包字节数(固定值 0x0A)
3		flow_x_integral 的低字节	X 像素点累计时间内的累加位移,
4		flow_x_integral 的高字节	(radians*10000)[除以 10000 乘以高度(mm)后为实际位移(mm)]
5		flow_y_integral 的低字节	Y 像素点累计时间内的累加位移,
6	光 流	flow_y_integral 的高字节	(radians*10000)[除以 10000 乘以高度(mm)后为实际位移(mm)]
7	 激 光	integration_timespan 的低字节	上一次发送光流数据到本次发送光
8	数	integration_timespan 的高字节	流数据的累计时间(us)
9	据结	激光测距的低字节	激光测距距离(mm),比如低字节为
10	 构 体	激光测距的高字节	0x12, 高字节为 0x08, 则激光测距 距离为 0x0812=2066mm
11		valid	状态值:0(0x00)为光流数据不可用, 245(0xF5)为光流数据可用
12		激光测距的置信度	激光测距置信度,比如 0x64 表示激 光测距置信度为 100%
13	校验值	XOR	3-12 字节异或
14	包尾	0x55	数据包的结束标识(固定值 0x55)



五、光流坐标系定义



图 3 光流坐标系