

# 西克(SICK) PicoScan 150

西克(SICK) PicoScan 150

版本

更新日期

更新说明

文档状态

维护责任人

V1.0

2024.4.16

初版编辑

使用中

适用范围

本文适用于SICK PicoScan 150 激光调试与配置。

调试资源

资源名称

资源作用说明

资源下载链接

上位机调试软件工具

电脑和雷达通过以太网连接配置

<http://192.168.0.1/#/>

## 使用手册

---

PicoScan150简易使用手册V2.4.pdf

## 硬件资源

---

### 网线、DC24V 电源等

---

## 无

---

## SOPAS AIR配置雷达参数

---

第一次使用雷达时，需要将在雷达上位机中修改雷达配置参数，使雷达和控制器处于同一局域网段（控制器默认 IP : 192.168.192.5 ） 雷达默认 IP: 192.168.0.1， 默认端口: 2111 ( TCP 连接端口 )，第一次使用雷达时可通过该 IP 地址连接和配置雷达。可以通过浏览器，登录 SOPAS AIR 地址 <http://192.168.0.1/#/>， 打开前需要电脑和雷达使用有线网络（以太网）物理连接，并需要设置电脑 IP 和雷达 IP 处于同一网段，但 IP 不可相同（ 192.168.0.XXX ）； 需要配置雷达本地静态 IP，如 192.168.192.112 （需要注意 IP 不可与局域网上已有的设备 IP 相同，会造成冲突。），发送的目标设备 IP : 192.168.192.5 。 1684205401478-682e5089-d414-4553-a80f-dbe74b6a517f.png

修改参数的具体方式可查看上位机  PicoScan150 prototype简易使用手册.pdf 使用手册；

tip : 需要注意的是， 3.4.5.36 后 rdk 版本中，适配了 picoScan150 雷达最新的通讯协议，本次适配针对特定使用频率和数据格式，为 30Hz/0.1°， compact 数据格式； Rdk 3.4.6.1007 及以上版本额外支持 20Hz/0.1° 配置。 Rdk 3.4.7.1013 及以上版本额外支持 40Hz/0.125°， 40Hz/0.25° 配置 因此，如果需要使用最新 picoScan150 雷达，需要按照下图选中相应配置： 1702448814840-1fc66a2-4f22-4f90-83da-b10b7ee078ee.png

1702448820164-ced2080e-87a0-4d9e-80de-6370eb6d1308.png

配置完成后，需要通过点击 reboot device ，重启雷达，应用配置参数。 1702448913503-582a68ad-f8bf-4ad1-a015-d6924f97ffe1.png

Tip: 新版 PicoScan 150 可能会提供更多的数据输出选项，注意数据输出不要和 UDP : IP192.168.192.5、 Port 2115 冲突，即其他数据不要共用上述配置。例如下图：

## image.png

---

IMU 数据和点云测量数据冲突（共用 IP 和端口），会导致 roboshop 雷达数据不能正常显示，需要关闭 IMU 数据输出，或者切换其他 IP 端口，应用配置重启即可。

# roboshop模型配置

---

## image.png

---

注意：IP 里面填写激光雷达配置的本地静态 IP : 192.168.192.xxx port 填写 UDP 接收消息端口，默认端口号: 2115 （可以更改为其余端口，上位机也需更改对应 Destination port ） 雷达品牌 brand 需要根据“[“picoscan150”所属型号选择](#):picoscan150-prime-UDP

### picoscan150-core-UDP

其余项按实际填写即可。