

# Robosense Helios 16 多线激光雷达

Robosense Helios 16 多线激光雷达

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

## 一、适用范围

本文档适用于 Robosense Helios 16 线激光。

## 二、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

推荐在网页端配置

## 硬件资源

---

### 网线、接收盒、9 - 32 V 供电

---

无

---

### 三、线束连接

#### 航插接口及定义

---

image.png

---

#### 接口盒接口

---

image.png

---

image.png

---

#### 连线示意

---

image.png

---

### 四、硬件配置

激光的默认出厂 ip 是 192.168.1.200，因此需要将配置电脑 ip 改成同一网段内的固定 ip（如 192.168.1.102），然后使用浏览器打开 192.168.1.200 的页面，下图所示。

image.png

---

激光按照下图进行配置，修改完成后点击 Save 之后断电重启。7fe2c1eb-efc7-45fd-bacf-983bb66afbab.png

#### 转速 600 RPM 表示 10Hz

---

#### 转速 1200 RPM 表示 20Hz

---

### 五、模型配置

在模型文件选择激光类型为 Robosense-helios-16p-UDP，配置正确的 ip 和端口后推送机器人即可。

img\_v3\_02aa\_2d7fd610-b630-4560-bdf2-1de2956c429g.jpg

## 参数说明

---

Key

---

Description

---

Value

---

Unit

---

step

---

### 角度分辨率

---

0.4

注意不同的频率 对应的角分辨率不同。如配置转速为 1200，对应的激光频率为 20Hz，角分辨率为 0.4 °。

度

---

ip

---

激光 IP 地址，与网页配置中的 Device IP Address 保持一致

192.168.192.100

port

---

激光数据端口，与网页配置中的 MSOP 端口一致

6699

---

brand

---

激光品牌

---

RoboSense-helios-16-UDP

**lineID**

---

使用指定序号的线数据作为单线激光使用，通常设置为最接近水平的那一条线对应的序号。

30° FOV：配置为 6，对应垂直角度为 1°；