

# Robosense 16线激光（已停产，不再支持）

Robosense 16线激光（已停产，不再支持）

## 版本

## 更新日期

## 更新说明

## 文档状态

## 维护责任人

V1.0

2024.4.16

该型号，原厂已停产，不能作为 3D 激光的选型

## 已弃用

## 一、适用范围

本文档适用于 RS-LiDAR-16 激光配置。

## 二、调试资源

### 同步块

[RSView\\_win10\\_v4.3.11.zip](#)

1653382416412-29132c9b-4eca-48cf-993e-23d5428c5c4c.png

也可直接访问官网下载：<https://www.robosense.ai/en/resources>

## 三、线束连接

通过电路图将电源线和信号线正确连接。

## 四、参数配置

### 步骤如下：

---

安装 RSView 软件，将网线连接至电脑。初次使用激光，需将电脑以太网IP改为 192.168.1.102，子网掩码为 255.255.255.0。点击 File，再点击 Open 中的 Sensor Stream。1684898222132-6f759097-9edf-46f5-b3d9-6b889bb42f42.png

### 点击 OK

---

1684898266724-0ca5e867-b26c-44b3-9999-79fb3c1988be.png

可视化界面出现画面时代表连接成功。1684898319880-336052c3-4633-4b2c-accd-a717dfd0ebdc.png

### 6. 点击 Tools 中的 RS-LiDAR Information

1684898349933-1ab7b58e-0359-4dfd-9c62-2d5b8607dea5.png

### 点击 GET 获取当前激光配置

---

1684898392475-359fec46-cca9-4ca5-b618-2235b667b2ec.png

1684898412917-6e7c1cdd-a8e9-4d79-8d39-7f73793cacb1.png

将 LiDAR IP 修改为 192.168.192.100，PC IP 修改为 192.168.192.5，然后点击 Set LiDAR，再点击 OK。1684898432942-4402da3c-4857-4d2e-8fa7-af6c71b12df6.png

出现 Set LiDAR Successful! 时代表修改成功。1684898456181-ed8a2f68-1cd8-45f5-b324-d583e85cef51.png

将以太网 IP 改为 192.168.192.5 后，重复连接操作，出现下列可视化界面时代表连接成功。

1684898478013-f8b791b0-e705-49c7-8a88-45121aa9bae.png

## 五、模型文件配置

在 Roboshop 上选择激光型号为 Robosense-T-UDP，然后将 ip 设置为上述步骤修改成功后的 ip，端口号默认为 6699。保存推送后可以看到激光连接成功，然后在首页中 -> 参数配置 -> 激光，选择显示更多，修改其中的参数 VelodyneID，将参数改为 15，点击永久修改然后重启整机即可。

注：RSview 不能改雷达 ip 的，helios 只支持 web 端修改，使用浏览器登陆 IP 地址即可进行修改。