

## Time-of-Flight ranging Sensor

#### 描述/Descripti

TOF10120测距传感器提供了精确和可重复的远距离测量用于高速自动对焦(AF).创新的TOF time-of-flight 技术使该传感器性能独立于目标物体的反射率 .

TOF10120的TOF(time-of-flight)测量技术用夏普独创的低成本的 CMOS工艺的SPAD (单光子雪崩二极管) 来实现.它使测量结果准确,对环境光具有更高的抗干扰性.

TOF10120 range sensor provides accurate and repeatable long range distance measurement for high-speed autofocus (AF). The innovative time-of-flight technology allows performance independent of object reflectance.

TOF10120's time-of-flight sensing technology is realized by Sharp's original SPAD (Single Photon Avalanche Diodes) using low-cost standard CMOS process. It enables accurate ranging result, higher immunity to ambient light and better robustness to cover-glass optical cross-talk by special optical package design.

#### 特性/Features

- · 940nm激光符合IEC 60825-1:2014第3版规定的1类操作条件
- ·传感器尺寸(20×13.2×2.0mm)
- ·最大测量距离室内可达 1.8米精度在5%以内
- 测量的范围与目标物体的反射率无关
- 可工作在高红外光的环境下
- 高光学串扰补偿
- ·测量时间小于30ms
- 符合标准的回流焊工艺
- 不需要额外的光学器件
- 单电源供电
- ·标准的TTL电平串口
- · 无铅,符合RoHS标准
- 940nm laser classified as class 1 under operation condition

by IEC 60825-1:2014-3rd edition

- Small ceramic package (20×13.2×2.0mm)
- Long range absolute range measurement up to 1.8m
   within 5% accuracy at indoor
- · Reported range is independent of the target reflectance
- Operates in high infrared ambient light levels
- · Advanced optical cross-talk compensation
- High speed ranging MAX 30ms
- Standard solder reflow compatible
- · No additional optics
- · Single power supply
- · Txd interface for device control and data transfer
- · Lead-free, RoHS compliant

#### 应用/Applications

- 高速自动对焦
- 视频连续自动对焦
- 电脑等设备的用户检测
- 障碍物检测
- · 白色家电的手势自动识别 (如水龙头,冰箱等)
- · High-speed AF
- · Continuous AF for video
- User detection for Personal Computers/ Laptops/Tablets
- · Robotics (obstacle detection)
- White goods (hand detection in automatic Faucets, refrigerator etc.)



### 2.1 推荐工作条件 / Recommended Operating Conditions

项目	额定	单位
Items	Rating	Unit
测量范围 Ranging Range	$100\sim1800$	mm
工作电压 VCC	$3\sim 5$	V
工作电流 ICC_VDD	35	mA
工作温度 Topr	-20 + 70	°C
储存温度 Tstg	-40 + 85	°C

## 2.2 引脚描述 / Pin Description

引脚	引脚名称	条件	功能
Pin	Pin name	Condition	Function
1	GND		电源地 GND
2	VDD		电源正极 3~5V
3	RXD	输入 INPUT	串口输入 TTL电平 RXD OUTPUT TTL
4	TXD	输出 OUTPUT	串口输出 TTL电平 TXD OUTPUT TTL
(5)	SDA	输入/输出INPUT/OUTPUT	12C数据 TTL电平 I2C DATA I/O TTL
6	SCL	输出 OUTPUT	12C时钟 TTL电平 I2C CLK OPUTPUT TTL

### 2.3 通讯协议 / Communication protocol

波特率 Bits per Second:	9600
数据位 Data Bits:	8
校验位无 Parity:	None
停止位 Stop bits:	1
流控制 Flow Control:	None



## 2.4.1 数据发送格式 / Data delivery format

1.

① 读取偏差值	命令	r1#	返回值	D=xx	说明	xx=00~99mm 未校准前为0
② 读取串口发送间隔	命令	r2#	返回值	T=xxxx	说明	xxxx=10~9999ms 默认100ms
③ 读取距离模式	命令	r3#	返回值	M=x	说明	x=0 滤波后距离 x=1实时距离 默认=0滤波后距离
④ 读取最大距离	命令	r4#	返回值	Max=x	说明	xxxx=100~2000mm 默认不限制最大距离>2000mm
⑤ 读取距离发送方式	命令	r5#	返回值	S=x	说明	x=0 主动发送 (UART) x=1被动读取 (UART/I2C)默认=0主动发送
⑥ 读取距离	命令	r6#	返回值	L=xxxx	说明	xxxx=100~2000mm 只有在发送方式为被动读取才有效
⑦ 读取模块I2C从机ID	命令	r7#	返回值	I=xxx	说明	xxx=1~254(0x01~0xFE) 默认164(0xA4)
⑧ 读取xtal校准参数	命令	r8#	返回值	X=xxx	说明	xx=0~200 未校准前为0

## 2.4.2 写命令 / Write a command

2

① 设置偏差值正负偏差	命令	s1+xx#		返回信息 > 设置成功: ok 设置失败: fail
	命令	s1-xx#		s1+xx#(正偏差) 或者s1-xx#(负偏差)
			说明	xx=00~99mm s1+0#或者s1-0# 偏差清0
② 设置串口发送间隔	命令	s2-xxxx#		返回信息 > 设置成功: ok 设置失败: fail
			说明	xxxx=10~9999ms 默认100ms
③ 设置距离模式	命令	s3-x#		返回信息 > 设置成功:ok 设置失败: fail
			说明	x=0 滤波后距离 x=1实时距离 默认=0滤波后距离
④ 设置最大距离	命令	s4-xxxx#		返回信息 > 设置成功: ok 设置失败: fail
			说明	xxxx=100~2000mm xxxx=0为不限制最大距离
⑤ 设置距离发送方式	命令	s5-x#		返回信息 > 设置成功: ok 设置失败: fail
			说明	x=0 主动发送 x=1被动读取
⑥ 设置I2C从机ID	命令	s7-xxx#		返回信息 > 设置成功: ok 设置失败: fail
			说明	xxx=1~254(0x01~0xFE) 默认164(0xA4)
⑦ 校准命令	命令	s8-x#		校准成功: x=0 返回 > offset 偏差值 x=1 返回 > xtalk 偏差参数设置失败: fail
			说明	offset偏差值(-99~99mm) xtalk偏差参数0~200

### 2.4.3 例程 / Routine

3

命令	发送	说明	返回信息
字符串输入框	s4-1000#	OK	设置成功: ok 说明距离设置最大1000mm



### 2.5 测距特性 / Ranging Characteristics

参数	符合	最小值	典型	最大值	单位	条件
Parameter	Symbol	Min.	Тур.	Max.	Unit	Condition
最小距离和精度(室内白色) Min Range distance & accuracy	Rmin	_	10	_	cm	<b>※</b> Condition ①
(White indoor)	Rminacc	_	_	±5	%	
最大范围距离与精度(室内白色) Max Range distance & accuracy	Rinw	120	180	_	cm	<b>※</b> Condition ②
(White indoor)	Rinaccw	_	_	±4	%	A container
最大范围距离与精度(室内灰色) Max Range distance & accuracy	Ring	70	80	-	cm	<b>※</b> Condition ③
(White indoor)	Rinaccw	_	_	±7	%	
最大范围距离与精度(白色户外) Max Range distance & accuracy	Routw	60	_	-	cm	<b>※</b> Condition ④
(White outdoor)	Routaccw	_	_	±7	%	A container
最大范围距离与精度(灰色户外) Max Range distance & accuracy (Gray outdoor)	Routg	40	_	_	cm	<b>※</b> Condition ⑤
	Routaccg	_	_	±12	%	A Community
测距速度 Ranging speed	Trange	_	-	33	msec	

## 2.5.1 ※ 测距条件 / Ranging condition

条件	目标与反射率	环境	距离精度和偏移条件
Condition	Target & Reflectance	Environment	Range Accuracy & Offset condition
@	室内: 无红外线		10cm
1)	白卡 White 88%	Indoor : no infrared	10cm
2	白卡 White 88%	室内: 无红外线	120cm
٧	□ ► WIII€ 00 /0	☐ ★ write 88%  Indoor: no infrared	120 <b>c</b> m
3	灰卡 Gray 17%	室内: 无红外线	70cm
<b>9</b>	水下 Glay 1770	Indoor : no infrared	/ociii
4	白卡 White 88%	室外: 相当于5KLUX日光	60cm
(4)	□ ► WIIIC 00/0	Outdoor : equivalent to 5kLux daylight	oociii
(5)	灰卡 Gray 17%	室外: 相当于5KLUX日光	40cm
9	次下 Giay 1770	Outdoor : equivalent to 5kLux daylight	40cIII



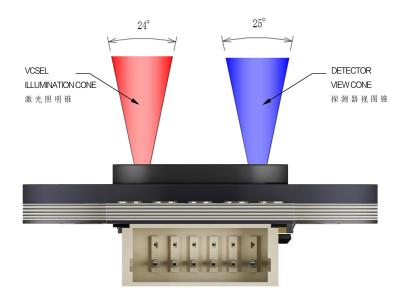
### 2.6 电气和光学特性 / Electrical and Optical Characteristics

参数	符合	最小值	典型	最大值	单位	备注
Parameter	Symbol	Min.	Тур.	Max.	Unit	Remarks
垂直腔面发射激光器 峰值波长	A.D. DG		0.40			
VCSEL peak wavelength	λP_PS	_	940	_	nm	
垂直腔面发射激光器 峰值电流			50			
VCSEL peak current	Ivcsel		59		mA	

#### 2.7 带盖玻片/ with cover window

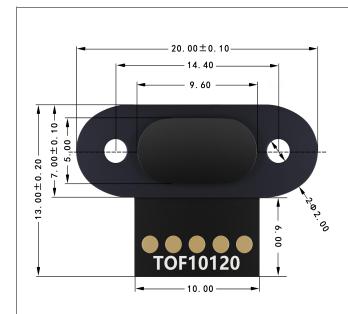
#### 保持盖窗表面光洁度非常重要。

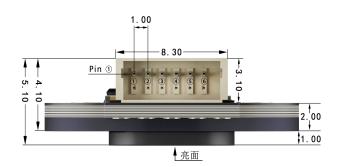
It is important to keep the cover window surface finish smooth.

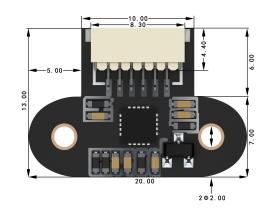




### 2.8 外形尺寸 / Outline Dimensions









PIN	信号名称 Signal Name
1	GND
2	VDD
3	RXD
4	TXD
(5)	SDA
6	SCL

Unit: mm

产品重量:约1.0克

Product mass: Approx. 1.0g





深圳市弘成基科技有限公司

地址:深圳市福田区深南中路佳和华强大厦 A座13楼1311

Tel:0755-83788789 / 83783789

Fax:0755-83662789

E-mail:hcj@ichcj.com

