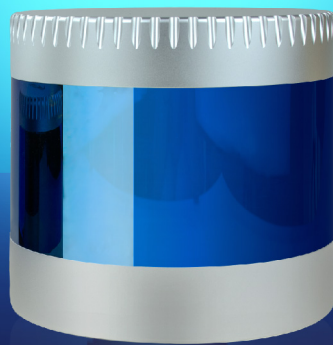


C32

32线机械式激光雷达使用手册



目录

安全提示	2	5.1 GPS 同步	30
1 雷达介绍	5	5.2 外同步	32
1.1 产品简介	5	5.3 雷达内部计时	32
1.2 工作原理	5	6 点云数据的角度和坐标计算	32
1.3 规格参数	6	6.1 垂直角度	32
1.4 外形尺寸	7	6.2 水平角度	34
1.5 结构描述	8	6.3 距离值	35
2 电气接口	9	6.4 笛卡尔坐标表示	36
2.1 电源	9	7 点云数据的精确时间计算	36
2.2 电气接口	9	7.1 数据包结束时间计算	38
3 快速指南	11	7.2 通道数据的精确时间计算	38
3.1 连接激光雷达	11	8 点云显示软件	41
3.2 WINDOWS 软件显示点云和配置雷达	11	8.1 适用范围	41
3.3 解析点云数据	13	8.2 软件安装	41
4 通讯协议	13	8.3 相关的功能介绍和使用	41
4.1 数据包协议	14	8.4 雷达网络通讯模式的参数配置示例	46
4.2 设备包协议	20	8.5 注意事项	49
4.3 配置包协议	22	9 ROS 系统软件	52
4.4 配置包打包示例	28	9.1 硬件连接及测试	52
5 时间同步	30	9.2 软件操作实例	53

安全提示

使用产品前，请仔细阅读并遵循本说明书指导，同时请参考任何相关的国家和国际安全条例。

△注意

请勿私自拆开或改装雷达，如需要特殊指导请向镭神智能技术支持人员咨询保修及维护事宜。

△激光安全等级

本产品激光安全等级符合以下标准：

- IEC 60825-1:2014
- 21 CFR 1040.10 和 1040.11 标准，除 2019 年 5 月 8 日颁发的第 56 号激光公告（Laser Notice No.56）所述之偏差事项（IEC 60825-1 第三版）外任何情况下，切勿通过放大设备（例如显微镜、头戴式放大镜或其他形式的放大镜）直视传输中的激光。

△安全预警

任何情形下，如果您怀疑产品已出现故障或受损，请立刻停止使用产品，以免造成使用者受伤或产品进一步受损

操作

本产品由金属和塑料构成，内含精密电路电子元件以及光学器件。高温、跌落、刺穿或挤压等不当操作可能造成产品不可逆损坏

人眼安全

尽管产品设计符合 Class 1 人眼安全标准，切勿通过放大设备（例如显微镜、头戴式放大镜或其他形式的放大镜）直视传输中的激光；为最大程度地实现自我保护，使用者仍应避免直视运行中的产品

供电

使用镭神智能提供的连接线和配套的接插件供电。如果使用不符合供电要求或已损坏的线缆或适配器，或在潮湿环境中供电，可能导致无法正常运行、火灾、人员受伤、产品损坏或其它财产损失

光干扰

某些精密光学设备可能受到产品发出激光的干扰，使用时请注意

外壳

产品内含高速旋转部件，请勿在外壳没有紧固的情况下操作；请勿使用外壳损坏的产品，以免造成无法挽回的损失；为避免产品性能降低，请勿用手触摸光罩。

振动条件

应避免产品受到强烈振动而造成损坏。如需产品的机械冲击和振动性能参数，请联系镭神智能获取技术支持

射频干扰

使用前，请阅读产品底座铭牌的认证及安全信息。尽管产品的设计、检测和制造均符合射频能量辐射的相关规定，但来自产品的辐射仍有可能导致其他电子设备出现故障

爆燃性和其他空气条件

请勿在任何存在潜在爆燃性空气的区域使用产品，例如空气中含高浓度可燃性化学物质、蒸汽或微粒（例如颗粒、灰尘或金属粉末）的区域。请勿将产品暴露在高浓度工业化学品环境中，包括易蒸发的液化气体（如氦气）附近，以免损坏或削弱产品功能。请遵循所有标记和指示

维修

请勿擅自拆解雷达，拆卸产品可能导致防水性能失效或人员受伤。

1 雷达介绍

1.1 产品简介

C32 激光雷达以密集的 32 线束激光实现 360°三维高速扫描，探测距离高达 200m，测量精度精确至±3cm，最小垂直角分辨率为 1°，广泛应用于无人驾驶、汽车 ADAS、智慧交通、服务机器人、物流、测绘、安防、港口、工业等领域。

1.2 工作原理

C32 机械式激光雷达采用飞行时间测量法（Time of Flight）。激光雷达发出激光脉冲开始计时(t_1)，当激光遇到目标物体光返回，接收端停止计时(t_2)，
距离 = 光速 $\times(t_2 - t_1)/2$



1.3 规格参数

表 1.1 C32 32 线均匀 1°激光雷达

型号	C32-xxxA 型	水平角度分辨率	5Hz: 0.09°;10Hz: 0.18°;20Hz: 0.36°
测距方式	脉冲式	扫描速度	5Hz、10Hz、20Hz
激光波段	905nm	通信接口	以太网, PPS
激光等级	1 级 (人眼安全)	供电范围	9V~36VDC
激光通道	32 路	操作温度	-20°C~+60°C(A 型)
测量范围	200 米	储存温度	-20°C~+85°C
测距精度	±3cm	冲击	500 m/sec ² , 持续 11 ms
单回波数据速率	65 万点/秒	振动	5Hz~2000Hz,3G rms
双回波数据速率	130 万点/秒	防护等级	IP67
垂直视场角	-16°~+15°	尺寸	Φ120mm*110mm
水平视场角	360°	重量	1600g (标准型) /1100g (轻量型)
垂直角度分辨率	均匀 1°		

1.4 外形尺寸

C32 激光雷达底座有 2 个定位孔和 5 个安装孔，数据线接口为水平角 0 度位置（也可置为水平 180 度请咨询销售），雷达沿顺时针旋转。

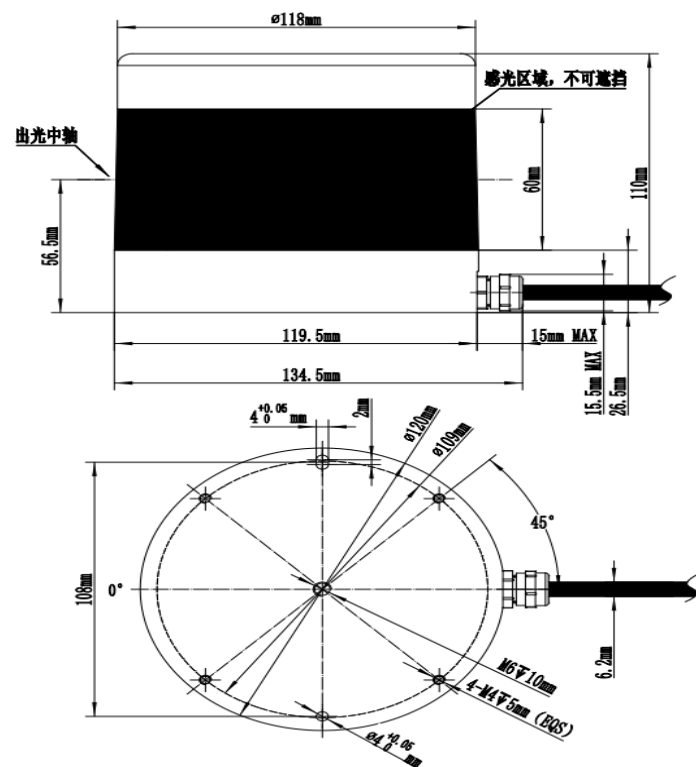


图 1.1 32 线激光雷达的外形尺寸示意图

1.5 结构描述

C32 激光雷达装有 32 对激光发射接收模组，电机以 5hz/10hz/20hz 转速驱动进行 360 度扫描。

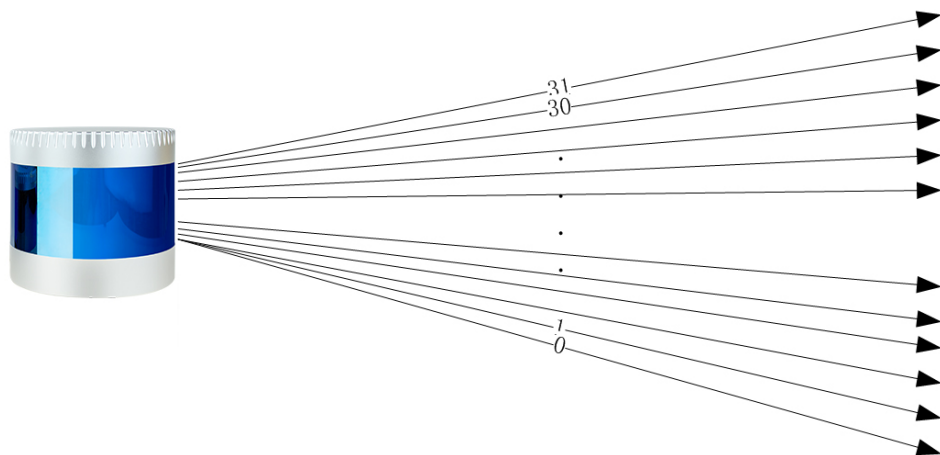


图 1.2 C32 激光雷达线束示意图

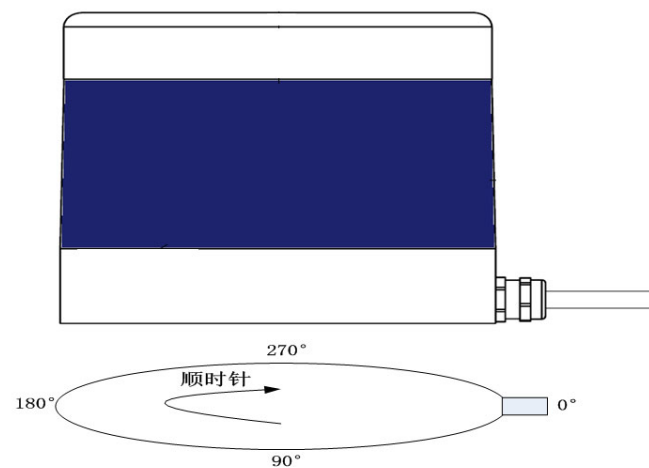


图 1.3 C32 激光雷达坐标系和扫描方向

2 电气接口

2.1 电源

- 电源输入范围：9V~36VDC。如果使用其它直流电源供电，推荐电源输出电压：12VDC，19VDC，24VDC。输出最大电流： $\geq 2A$ （雷达启动时要求瞬时启动电流大，启动电流小可能导致不能正常启动）、输出纹波噪声： $<120mVp-p$ ；输出电压精度： $<5\%$ 。
- DC 9V、36V 为短期极限环境供电，不能作为工作电压供电，当电压输出出现波动，激光雷达无法保证正常工作。
- 供电电源电压越高，放电能力越强对激光雷达的冲击越严重（如车载直接供电，不使用适配器和接线盒），需采用大功率 TVS 瞬态抑制二极管进行防护，以免出现损坏。
- 激光雷达电源直出接线长度为 5~10m，供电电压需 $>19V$ ；电源直出接线 $>10m$ ，建议采用 220VAC 适配器就近供电（不建议使用直流电长距离供电）。

2.2 电气接口

- C32 激光雷达缆线为 10 芯屏蔽线，序号如下图 2.1 所示。
- 接线盒作用是方便电脑使用雷达附带的电源适配器和以太网线直接连接雷达测试，若不需要接线盒，可自行将 10 芯端子线移出接线盒，单独连接供电电源、以太网接口和 GPS 设备接口，只需将接线盒外壳拆开，断开 10 芯连接线的焊接位置，从接线盒中取出 10 芯端子线接头即可。
- C32 激光雷达默认连接接线盒，雷达到接线盒线长为 1.5 米，接线盒接口包括：孔径 2.1MM 的 DC 插座、指示灯、百兆网 RJ45 网口、6 针 GPS 接口。如图 2.2 所示。

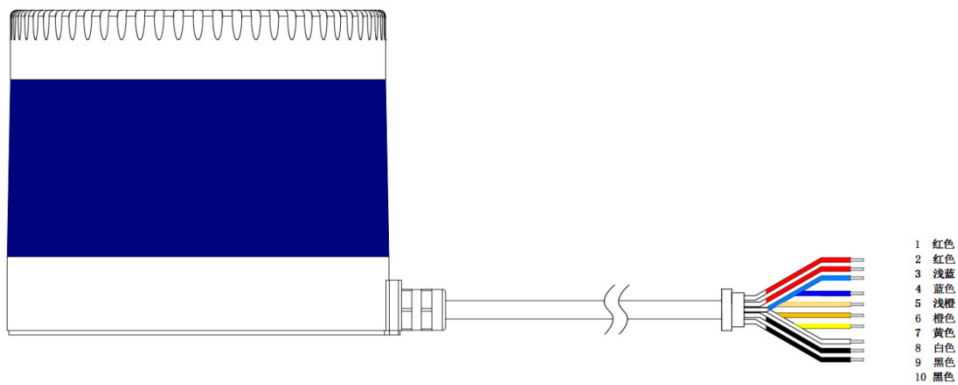


图 2.1 雷达对外 10 芯线缆示意图

10 芯线缆定义如下：

序号	线缆的颜色和规格	定义	定义说明
1	红色 (24AWG)	VCC	电源正端
2	红色 (26AWG)	VCC	电源正端
3	浅蓝 (26AWG)	TD_P	以太网发射差分正端
4	蓝色 (26AWG)	TD_N	以太网发射差分负端
5	浅橙 (26AWG)	RD_P	以太网接收差分正端
6	橙色 (26AWG)	RD_N	以太网接收差分负端
7	黄色 (26AWG)	GPS_PPS	GPS 同步秒脉冲信号
8	白色 (26AWG)	GPS_Rec	GPS 授时接收
9	黑色 (24AWG)	GND	电源负 (GND)
10	黑色 (26AWG)	GND	电源负 (GND)



管脚号	说明
1	NC
2	GND
3	GPS_REC
4	GND
5	+5V
6	GPS_PPS

图 2.2 雷达接线盒和 GPS 端口定义

3 快速指南

3.1 连接激光雷达

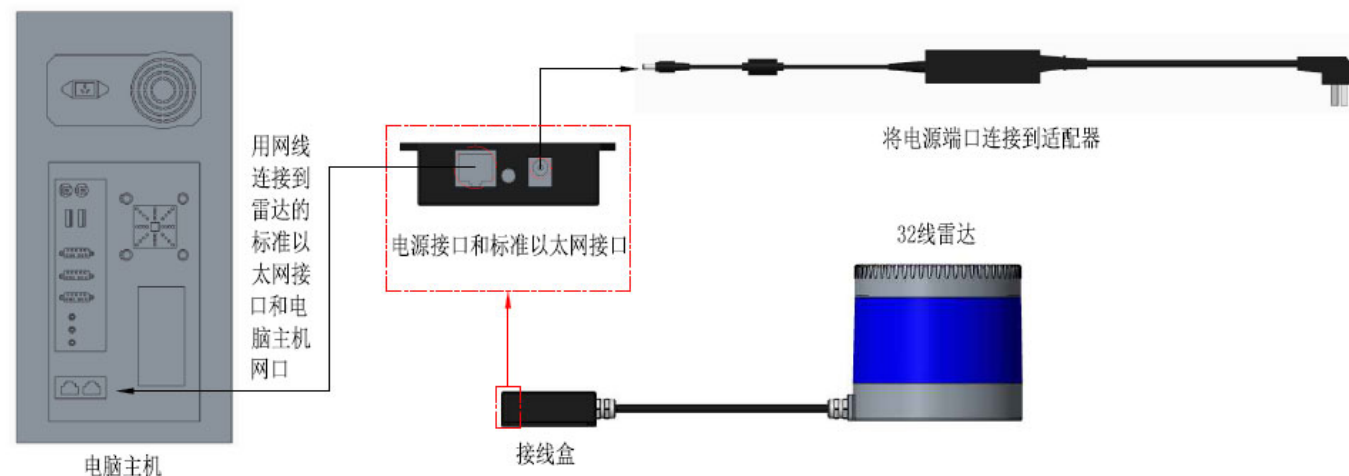


图 3.1 连接雷达和电脑

3.2 Windows 软件显示点云和配置雷达

随雷达附送的点云显示软件解析数据包和设备包信息，显示 3D 点云数据，通过可视化界面，用户可以重置雷达参数。具体操作流程见点云显示软件章节。

雷达网络参数缺省的 IP 和端口号如下表：

表 4.1 雷达默认网络配置

	IP 地址	UDP 设备包端口号	UDP 数据包端口号
雷达	192.168.1.200	2368（固定不可配）	2369（固定不可配）
电脑	192.168.1.102	2369	2368

注意： 1.设置雷达 IP 时，本地 IP 与目的 IP 不能设置为同一 IP，否则雷达将不能正常工作。

2.雷达组播模式时，两个目的端口禁止设置为同一个端口号。

连接雷达时，电脑与雷达的 IP 在不同网段时，需要设置网关；相同网段时，设置不同 IP 即可，例如：192.168.1.x，子网掩码为 255.255.255.0。若需查找雷达的以太网配置信息，连接雷达后电脑可以使用 Wireshark 软件抓取设备 ARP 包进行分析，有关 ARP 包的特征识别，见下图。

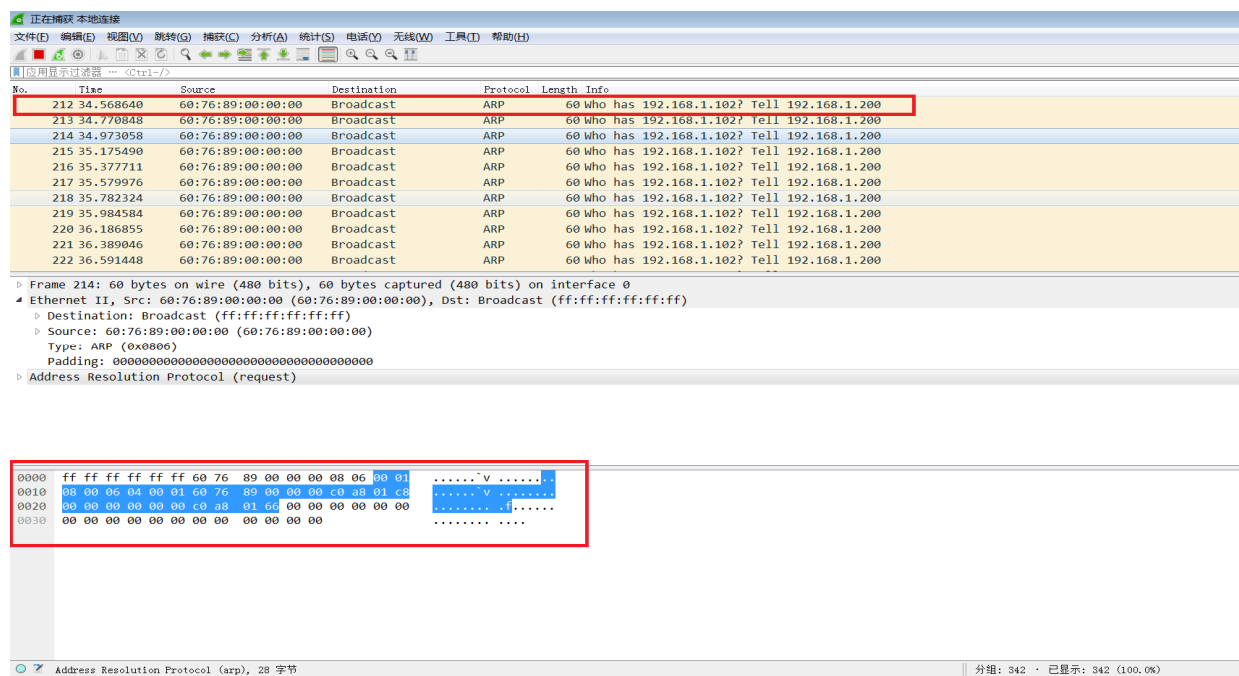


图 3.2 Wireshark 抓取 ARP 包

注意：Wireshark 软件为第三方软件，客户使用过程中造成的版权和商业纠纷等问题，均与镭神智能无关。

3.3 解析点云数据

用户如需自行解析雷达数据，依照如下步骤：

- 1) 解析数据包，获得每一线的相对水平角度、测距信息、强度数据和微秒时间戳信息；
- 2) 读取设备包，获取水平修正角度值、UTC 时间(GPS 或 NTP 授时)和设备当前状态配置等信息；
- 3) 依据雷达光束分布得到每一线的垂直角度；
- 4) 根据点云数据的测距值、垂直角度以及计算后的水平角度，得到 XYZ 坐标值；
- 5) 如果需要，通过 UTC 时间、微秒时间戳、雷达每一线发光时刻和单双回波模式，计算点云数据的精确时间；
- 6) 根据需要重新配置以太网、PPS 同步水平角度、转速等信息，打包配置包协议。

4 通讯协议

雷达数据输出和配置使用百兆以太网 UDP/IP 通讯协议，共有三种 UDP 包协议，包长均为 1248bytes（42bytes 以太网包头和 1206bytes 有效载荷）。雷达支持单播、广播和组播通信。

雷达的通信协议有：

- 1) 主数据流输出协议 MSOP(Main data Stream Output Protocol)，雷达测量的距离、角度、强度等信息输出；
- 2) 设备信息输出协议 DIFOP(Device Information Output Protocol)，雷达和附属设备的当前状态和各种配置信息输出；
- 3) 用户配置写入协议 UCWP(User Configuration Write Protocol)，设置雷达的配置参数。

表 4.1 UDP 包协议

UDP 包名称	简称	功能	长度 (Byte)	发送间隔
MSOP	数据包	输出测量数据、时间戳等	1248	约 0.69ms/0.29ms
DIFOP	设备包	输出参数配置和状态信息		1s (连续 3 包)
UCWP	配置包	输入配置参数		不固定

4.1 数据包协议

数据包输出点云的角度值、距离值、强度值、时间戳等测量数据。数据包的数据采用小端模式 (Little-Endian)。

数据包包括 42 字节以太网包头和 1206 字节的有效载荷，长度 1248 字节。有效载荷由 1200 字节的通道数据 Channel data (12 个 100 字节的数据块 block) 和 6 字节的附加信息 (4 字节的 Timestamp 和 2 字节的 Factory) 组成。

4.1.1 数据包格式

C32 激光雷达数据支持单回波和双回波模式。

单回波测量最近回波值，双回波测量最近回波和次近回波值 (时间轴)。

单回波模式时，一次单点激光发射测量一次回波数据。一个数据包包含 12 个数据块，每个数据块包含了一组按照打包顺序测量的 32 个通道数据，每个数据块只返回一个方位角。参见下图：

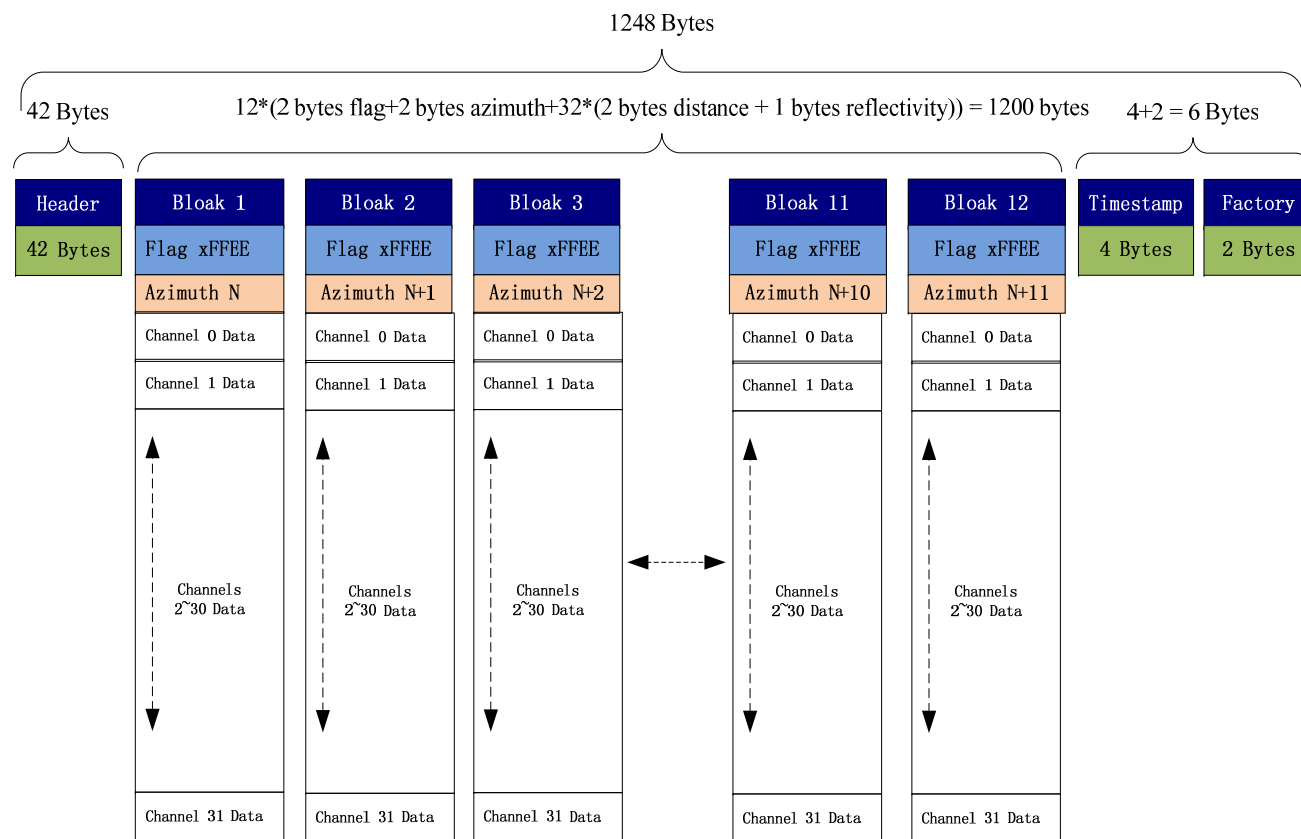


图 4.1 C32 单回波数据格式

当使用双回波模式时，一次单点激光发射测量两次回波数据。数据包包含 6 个奇偶数据块对，每 2 个数据块包含一组按照打包顺序测量的 32 个通道两次回波值。Block(1,2)数据块为第一组 32 个通道数据的两次回波数据，奇数块为一次回波数据，偶数块为二次回波数据；block(3,4) 数据块为下一组 32 个通道数据的两次回波数据，...，以此类推。每个奇偶数据块对只返回一个方位角。参见下图：

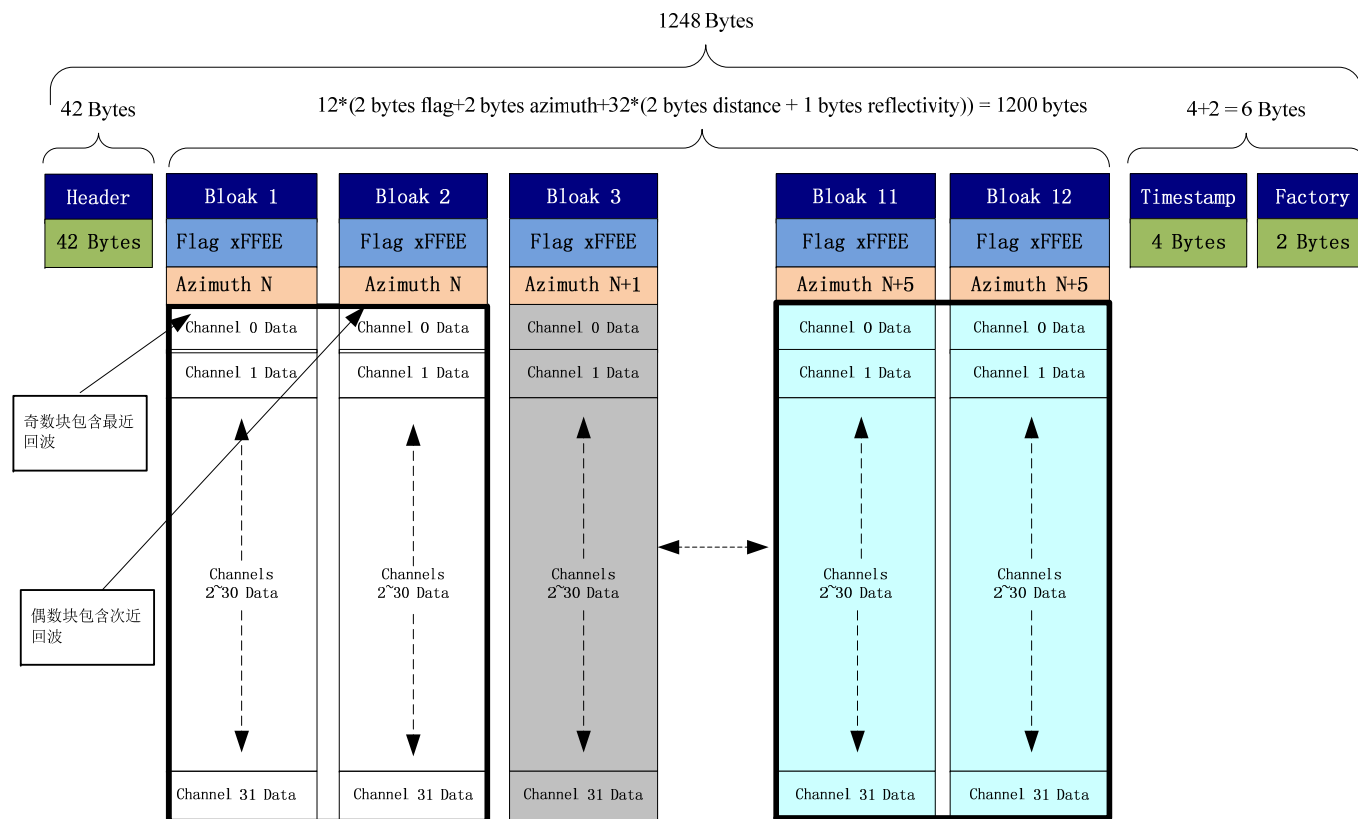


图 4.2 C32 双回波数据格式

4.1.2 以太网包头

以太网包头 Header 共 42 字节，举例如下表。

以太网包头: 42Bytes				
名称	序号	信息	Offset	长度 (Byte)
Ethernet II MAC	0	Destination	0	6
	1	Source	6	6
Ethernet 数据包类型	2	Type	12	2
Internet Protocol	3	Version, Header Length, Differentiated Services, Field, Total Length, Identification, Flags, Fragment Offset, Time to Live, Protocol, Header, Checksum, Source IP Address, Destination IP Address	14	20
UDP 协议端口号	4	源端口(0x0941, 代表 2369)	34	2
	5	目的端口(0x0940, 代表 2368)	36	2
UDP 协议的长度和求和	6	长度(0x04BE, 代表 1214 bytes)	38	2
校验	7	求和检验	40	2

4.1.3 数据块

测量数据共 1200 字节，它由 12 个数据块（blocks）组成，每个数据块长度为 100 字节。

一个数据块包括：

- 2 字节 0xffee 固定值的标志位；
- 2 字节 Azimuth 的相对水平角度信息；
- 32 个通道的 channel 点云数据（每个通道 3 字节）。每组 32 通道 channel 数据（UDP 包封装顺序）对应雷达的一组 32 次激光不同发射时刻的测量数据。

注意：通道数据的打包顺序依次递增，这个顺序与通道的垂直角度分布顺序和通道的激光发射时间顺序不一致，但有固定的一一对应关系（见第 6 章垂直角度和第 7 章通道发光时间）。

4.1.4 方位角

水平角度值 Azimuth 表示数据块 32 次激光发射第一次发射测距时的角度值，也即 channel 0 的角度，单位 0.01 度，是一个相对值，计算绝对的水平角度，需要加上水平修正角度值 A1，A2（见设备包数据描述）。水平角度值的分辨率根据电机转速(5Hz、10Hz、20Hz)对应(0.09°、0.18°、0.36°)。

4.1.5 通道数据

通道数据 channel data 为无符号整数，高 2 字节为距离，低 1 字节为强度，如下表所示。

表 4.2 通道数据

Channel N data (3Bytes)		
Byte3	Byte2	Byte1
Distance		Intensity

距离的单位为 0.25cm。回波强度表示被测物的能量反射特性,强度值代表 0-255 个不同反射物的强度等级。

附加信息

附加信息长度 6 字节，包括 4 字节微秒时间戳 Timestamp 和 2 字节的 Factory。

表 4.3 附加信息

附加信息：6Bytes			
名称		长度 (Byte)	功能
Timestamp		4	时间戳，单位微秒 (us)
Factory	回波信息	1	0x37 代表最强回波，0x38 代表最后回波，0x39 代表双回波
	厂商信息	1	0x10 代表 C16 雷达，0x20 代表 C32 雷达

当 NTP 服务同步授时开启时，时间戳同步 NTP 服务器时间，时间戳的范围 0-999999 (us)，

若 NTP 服务同步授时无效：

1) 有 GPS 输入 PPS 时，依据 PPS 时间为周期计时产生时间戳，时间戳的范围 0-999999 (us)；2) 有外同步输入 PPS 时，依据外同步 PPS 时间为周期计时产生时间戳，时间戳的范围 0-999999 (us)；

3) 无同步输入 PPS 时，雷达内部以 1 小时为周期计时产生时间戳，时间戳的范围 0-3599_999_999 (us)。

4.2 设备包协议

设备包输出版本号、以太网配置、电机转速和运行状态、故障诊断等只读参数和状态信息。设备包的数据采用大端模式（Big-Endian）。

设备包包括 42 字节以太网包头和 1206 字节的有效载荷，长度 1248 字节。有效载荷由 8 字节的包头 Header、1196 字节的数据 Data 和 2 字节的包尾 Tail 组成。

表 4.4 设备包的数据格式

以太网包头: 42Bytes					数据包类				
名称	序号	信息	Offset	长度 (Byte)	型				
Ethernet II	0	Destination	0	6	Internet Protocol	3	Version, Header Length, Differentiated Services, Field, Total Length, Identification, Flags, Fragment Offset, Time to Live,	14	20
MAC	1	Source	6	6					
Ethernet	2	Type	12	2					

		Protocol, Header, Checksum, Source IP Address, Destination IP Address		
UDP 协议	4	源端口(0x0940, 代表 2368)	34	2
端口号	5	目的端口(0x0941, 代表 2369)	36	2
UDP 协议的长度和求和校验	6	长度(0x04BE, 代表 1214 bytes)	38	2
	7	求和检验	40	2
有效载荷: 1206Bytes				
名称	序号	信息	Offset	长度(Byte)
Header	0	设备包识别头	0	8
	1	电机转速	8	2
	2	以太网配置	10	22
	3	对齐角度误差	32	2
	4	水平修正角度 A1	34	2
	5	UTC 时间	36	6
	6	水平修正角度 A2	42	2

Data	7	PPS 对齐角度值	44	2
	8	雷达旋转/静止	46	2
	9	预留	48	2
	10	设备流发包间隔	50	2
	11	预留	52	14
	12	水平修正角度 A3	66	2
	13	水平修正角度 A4	68	2
	14	预留	70	126
	15	网关地址	196	4
	16	子网掩码	200	4
	17	经纬度	212	22
	18	预留	234	964
	19	版本号 (年月日)	1198	4
	20	VERSION_SUBVERSION	1202	2
Tail	21	包尾	1204	2

Header 是设备包识别头，固定为 0xA5,0xFF,0x00,0x5A,0x11,0x11,0x55,0x55，其中前 4 个字节可作为包的检查序列。包尾 Tail 固定为 0x0F,0xF0。

4.3 配置包协议

配置包协议对雷达的以太网、PPS 对齐角度、电机等参数进行配置，配置包的数据采用大端模式（Big-Endian）。

配置包包括 42 字节以太网包头和 1206 字节的有效载荷，长度 1248 字节。有效载荷由 8 字节的 Header、1196 字节的 Data，以及 2 字节的 Tail 组成。

注意：推荐用户通过 Win 点云软件配置雷达，禁止客户自行打包配置雷达参数；除以太网配置、网关、子网掩码需要雷达重新启动才能生效外，其它配置立刻生效。

表 4.5 配置包数据格式

以太网包头: 42Bytes				
名称	序号	信息	Offset	长度 (Byte)
Ethernet II MAC	0	Destination	0	6
	1	Source	6	6
Ethernet 数据包类型	2	Type	12	2

Internet Protocol	3	Version, Header Length, Differentiated Services, Field, Total Length, Identification, Flags, Fragment Offset, Time to Live, Protocol, Header, Checksum, Source IP Address, Destination IP Address	14	20

UDP 协议端口号	4	源端口(0x0941, 代表 2369)	34	2
	5	目的端口(0x0940, 代表 2368)	36	2
UDP 协议的长度和求和校验	6	长度(0x04BE, 代表 1214 bytes)	38	2
	7	求和检验	40	2
有效载荷: 1206Bytes				
名称	序号	信息	Offset	长度 (byte)
Header	0	配置包识别头	0	8
Data	1	电机转速	8	2
	2	以太网配置	10	22
	3	预留	32	12

	4	PPS 对齐角度值	44	2
	5	雷达旋转/静止	46	2
	6	预留	48	2
	7	设备流发包间隔	50	2
	8	预留	52	144
	9	网关地址	196	4
	10	子网掩码	200	4
	11	预留	204	1000
Tail	12	帧尾	1204	2

Header 是配置包识别头, 固定为 0xAA,0x00,0xFF,0x11,0x22,0x22,0xAA,0xAA, 其中前 4 个字节作为包的检查序列。包尾 Tail 固定为 0x0F,0xF0。配置参数和状态描述

4.4.1 电机转速

配置电机转速, 电机顺时针旋转, 可以设置三种转速: 当设置为 0x04B0 时, 转速 1200rpm; 设置为 0x0258 时, 转速 600rpm; 设置为 0x012C 时, 转速 300rpm。

不支持其他设置数据。

电机转速（2Bytes）		
序号	Byte1	Byte2
功能	转速 5Hz/10Hz/20Hz	

4.4.2 以太网配置

源 IP 地址 IP_SRC，长度 4Bytes；目的 IP 地址 IP_DEST，长度 4Bytes；每台雷达有固定的 MAC 地址 MAC_ADDR，用户不可配置；port1 为 UDP 数据端口号，port2 为 UDP 设备端口号；NTP 服务器地址，长度 4Bytes，雷达内部时间可通过 NTP 协议从该服务器地址实现同步。

表 4.6 以太网配置

以太网配置（22Bytes）								
序号	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6	Byte7	Byte8
功能	IP_SRC				IP_DEST			
序号	Byte9	Byte10	Byte11	Byte12	Byte13	Byte14	Byte15	Byte16
功能	只读 MAC_ADDR						数据端口 port1	
序号	Byte17	Byte18	Byte19	Byte20	Byte21	Byte22		
功能	设备端口 Port2		NTP 服务器地址					

4.4.3 PPS 对齐水平角度

当雷达获取外部设备输入的 PPS 信号时，控制雷达此刻扫描到特定的水平角度。

配置包设置 pps 对齐角度值，单位为 0.01 度。例如对齐角度为 90 度，设置值为 9000，转换成 16 进制为 0x2328，对应 byte2=23h，byte1=28h。

PPS 对齐角度值（2Bytes）		
序号	Byte1	Byte2
功能	配置 PPS 时刻雷达旋转的水平角度	

设备包输出 PPS 同步时刻，雷达实际扫描的水平角度和设置 PPS 对齐角度值的差值，对齐角度误差的单位为 0.01 度。valid 为 0，表示秒脉冲信号有效；angle_err[14:0] 为对齐角度误差值，有符号整数，范围为-18000~18000，即-180 度到 180 度之间。

对齐角度误差（2Bytes 只读）		
序号	Byte1	Byte2
功能	valid	angle_err[14:0]

4.4.4 水平修正角度

设备包输出水平修正角 A1、A2、A3、A4 值。C32 线 1 度雷达有两列发射器，水平修正角度定义了 32 线束的水平角度偏移，单位为 0.01 度，无符号数。

水平角度计算时，除了考虑数据包中每个通道的水平角度值外，还要加上水平修正角度值。A1、A2 补偿 1°型号激光雷达。

水平修正角度 A1（2Bytes 只读）		
序号	Byte1	Byte2
功能	最左边列角度修正值	

水平修正角度 A2（2Bytes 只读）		
序号	Byte1	Byte2
功能	最右边列角度修正值	
水平修正角度 A3（2Bytes 只读）		
序号	Byte1	Byte2
功能	次左边列角度修正值	
水平修正角度 A4（2Bytes 只读）		
序号	Byte1	Byte2
功能	次右边列角度修正值	

4.4.5 UTC 时间

雷达检测到 NTP 服务器授时开启时，UTC 时间同步 NTP 服务器时间；当 NTP 关闭时，雷达接收 GPS 信号，解析\$GPRMC 信息，UTC 时间同步 GPS；当无 NTP 和 GPS 授时时，UTC 时间为全 0。雷达支持 GPS 波特率为 9600，无校验位，8 个数据位，1 个停止位。

设备包输出的 UTC（GMT 格林尼治）时间，精确到 1s，GPS 时间数据格式见下表。

UTC 时间（6Bytes 只读）						
序号	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6
功能	Year	month	day	hour	min	sec
	0~255 对应 2000~2255 年	1~12 month	1~31 day	0~23 hour	0~59 min	0~59 sec

4.4.6 雷达扫描和静止

雷达旋转/静止（2Bytes）		
序号	Byte1	Byte2
功能	0：旋转；1：静止	

0x0000 雷达旋转，0x0001 雷达静止，雷达缺省值为旋转扫描。

4.4.7 设备包发包间隔

设备包发包间隔（2Bytes）		
序号	Byte1	Byte2
功能	0：每秒连续发 3 包；其它值：与数据包间隔相同	

配置 0x0000 表示每秒发 3 包，其它值时与数据包间隔相同，默认值为 0（1 秒连续发 3 包）。

4.4.8 经纬度

经纬度字节（22Bytes 只读）								
序号	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6	Byte7	Byte8
功能	保留	纬度（Latitude）						
序号	Byte9	Byte10	Byte11	Byte12	Byte13	Byte14	Byte15	Byte16
功能			经度（Longitude）					

序号	Byte17	Byte18	Byte19	Byte20	Byte21	Byte22	
功能					纬度南北 N/S	经度东西 W/E	

经纬度，ASCII 码形式输出。

4.4.9 网关地址

网关地址（4Bytes）				
序号	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4
功能	网关地址			

4.4.10 子网掩码

子网掩码（4Bytes）				
序号	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4
功能	子网掩码			

4.4 配置包打包示例

如需重新设置转速、本地 IP 地址、目的 IP 地址、本地设备端口号、NTP 服务器地址、PPS 对齐角度值、雷达旋转/静止等，根据配置包的定义，1206 字节的有效载荷设置如下表：

信息	更改内容	配置内容	长度（byte）
Header		0xAA,0x00,0xFF,0x11,0x22,0x22,0xAA,0xAA	8

转速	1200rpm	0x04,0xB0	2
本地 IP (IP_SRC)	192.168.1.105	0xC0,0xA8,0x01,0x69	4
目的 IP (IP_DEST)	192.168.1.225	0xC0,0xA8,0x01,0xE1	4
设备 (MAC_ADDR)	XXXX(只读)	0xxxxx	6
数据端口 (port1)	XXXX	0xxxxx	2
设备端口 (port2)	8899	0x22,0xC3	2
NTP 服务器地址	192.168.1.106	0xC0,0xA8,0x01,0x6A	4
预留	XXXX	0xxxxx	12
PPS 对齐角度值	1.28 度	0x00,0x80	2
雷达旋转/静止	旋转	0x00,0x00	2
预留	XXXX	0xxxxx	2
设备流发包间隔	3 包	0x00,0x00	2
预留	XXXX	0xxxxx	146
网关	192.168.1.1	0xC0,0xA8,0x01,0x01	4
子网掩码	255.255.255.0	0xFF,0xFF,0xFF,0x00	4
预留	XXXX	0xxxxx	1000
Tail	固定值	0x0F,0xF0	2

配置包封装打包时，必须完整写入整包数据。

5 时间同步

激光雷达与外部设备的同步有两种方式：GPS 同步、外 PPS 同步。如果没有外同步输入，雷达内部产生计时信息。点云数据的绝对精确时间由数据包 4 字节的时间戳（精确到微秒）与设备包 6 字节的 UTC 时间（精确到秒）相加获得。

5.1 GPS 同步

GPS 同步时，雷达在接收到 PPS 秒脉冲后以微秒 us 为单位计时，计时值作为数据包的时间戳输出。雷达从 GPS 的 \$GPRMC 信息提取 UTC 信息作为设备包的 UTC 时间输出，精确到秒。

5.1.1 GPS 设备使用

C32 雷达 GPS_REC 接口电平协议有两种，分别为 TTL 电平标准和 RS232 电平标准；电源盒上面的 GPS_REC 接口规格为 SH1.0-6P 母座，两种协议的区别有两点，分别为：

TTL 电平引脚定义：

引脚 GPS_REC 接收来自 GPS 模块输出的 TTL 电平标准的串口数据；

引脚 GPS_PPS 接收 GPS 模块输出的正 TTL 同步脉冲信号；

RS232 引脚定义：

引脚 GPS_REC 接收来自 GPS 模块输出的 RS232 电平标准的串口数据；

引脚 GPS_PPS 接收 GPS 模块输出的正同步脉冲信号，电平要求 3.0V~15.0V。

若您使用的 GPS 输出是 RS232 串口协议，而雷达接收端的电平是 TTL 时，则需要自行购买 RS232 转 TTL 的电平转换模块。

GPS 设备授时同步，用以标记和计算每个激光的精确发射测量数据时间。激光雷达精准的点云数据时间可以与 GPS/惯性测量系统的俯仰、滚动、偏航、纬度、经度

和高度进行匹配。

雷达默认接收 GPS 数据输出的串行配置波特率为 9600，8N1。PPS 高脉冲宽度要求大于 1ms。

GPRMC 信息其标准格式如下：

\$GPRMC, <1>, <2>, <3>, <4>, <5>, <6>, <7>, <8>, <9>, <10>, <11>, <12>*hh, 其中，

序号	名称	说明/格式
1	UTC 时间	hhmmss（时分秒）
2	定位状态	A=有效定位，V=无效定位
3	纬度	ddmm.mmmm（度分）
4	纬度半球	N（北半球）或 S（南半球）
5	经度	dddmm.mmmm（度分）
6	经度半球	E（东经）或 W（西经）
7	地面速率	000.0~999.9 节
8	地面航向	000.0~359.9 度，以真北为参考基准
9	UTC 日期	ddmmyy（日月年）
10	磁偏角	000.0~180.0 度
11	磁偏角方向	E（东）或 W（西）
12	模式指示	仅 NMEA0183 3.00 版本输出，A=自主定位，D=差分，E=估算，N=数据无效

C32 激光雷达兼容多种数据格式的 GPS 接口，GPRMC 数据格式满足以下两条即可：第 1 个逗号分隔符后的数据为时分秒信息；第 9 个逗号分隔符后的数据为日期信息。

下面两种格式均可正常使用：

- 1) \$GPRMC,072242,A,3027.3680,N,11423.6975,E,000.0,316.7,160617,004.1,W*67;
- 2) \$GPRMC,065829.00,A,3121.86377,N,12114.68322,E,0.027,,160617,,,A*74。

5.2 外同步

外同步时，雷达接收到外部其它设备输入的 PPS 信号后以微秒 us 为单位计时，计时值作为数据包的时间戳输出。此时无 UTC 时间基准，如需 UTC 时间，必须通过配置包写入，否则设备包的 UTC 时间输出信息无效。

外同步信号 PPS 电平为 3.3~5V，雷达接收上升沿触发，PPS 高脉冲宽度要求大于 1ms。

5.3 雷达内部计时

无 GPS 和其它设备同步时，雷达以 1 小时（360*106 us）为周期，以微秒 us 为单位计时，计时值作为数据包的时间戳输出。此时无 UTC 时间基准，如需 UTC 时间，必须通过配置包写入，否则设备包的 UTC 时间输出信息无效。

6 点云数据的角度和坐标计算

6.1 垂直角度

C32 雷达垂直角度分布，其每个通道数据对应固定的垂直角度，见下表。

表 6.1 C32 均匀 1 度垂直角度分布

UDP 封装顺序 Channel	Vertical Angle	水平修正角度	UDP 封装顺序 Channel	Vertical Angle	水平修正角度
------------------	----------------	--------	------------------	----------------	--------

0	-16°	+A2	16	0°	+A2
1	-15°	+A1	17	1°	+A1
2	-14°	+A2	18	2°	+A2
3	-13°	+A1	19	3°	+A1
4	-12°	+A2	20	4°	+A2
5	-11°	+A1	21	5°	+A1
6	-10°	+A2	22	6°	+A2
7	-9°	+A1	23	7°	+A1
8	-8°	+A2	24	8°	+A2
9	-7°	+A1	25	9°	+A1
10	-6°	+A2	26	10°	+A2
11	-5°	+A1	27	11°	+A1
12	-4°	+A2	28	12°	+A2
13	-3°	+A1	29	13°	+A1
14	-2°	+A2	30	14°	+A2
15	-1°	+A1	31	15°	+A1

通过查询上面表格，可以获取 32 通道数据的垂直角度。均匀 1 度雷达按照 channel 号递增对应的垂直角度从下到上依次递增。

6.2 水平角度

数据包的水平角度值是相对值，由于 C32 雷达的发射器由多列组成，因此，计算绝对的水平角度需要加上此通道所在列的水平修正角度值，修正角度值顺时针为正，逆时针为负值。修正角度值在设备包中定义，每台雷达固定不变。

6.2.1 单回波模式水平角度计算

单回波数据包中，每个数据块只有一个水平角度值，代表了此数据块最早一次发射测量 channel 0 对应的水平角度值，其他 31 个通道对应的角度需要插值得到。由于雷达匀速旋转，数据块的每个通道发光时间间隔相同，因此对相邻两个角度值（Azimuth N 和 Azimuth (N+1)）进行插值，再按照每通道的发光时间，可计算出数据块其余 31 次激光点对应的水平角度值。此水平角度值是相对角度，加上水平修正角度值可获得绝对水平角度。

C32 单回波数据包的数据块结构如下：

- 以雷达的 Block 3 的 Channel 31 数据为例：
- 1) 由角度分布表 6.2 可知，Channel 31 的水平修正角度值为+A2 度由设备包获得 A2 无符号数的具体数值；
 - 2) Block 3 起始发光通道的水平角度为 N3 度，也即 Channel 0 的水平角度。
 - 3) Block 3 每个通道间旋转水平角度等间隔为 $(N3-N2)/32$ 度；
 - 4) 由 C32 雷达发光时间表 7.1 可知，Channel 31 的发光时刻 $(T0+(T*31))$ 为 Block 3 的第 31 次，其相对 Channel 0 的发光时刻 $(T0)$ 角度偏转为 $(N3-N2)/32*31$ 度，因此，Channel 31 的水平角度 $= (N3+(N3-N2)/32*31)$ 度；
 - 5) 水平角度(绝对)=水平角度(相对)+水平修正角度值 $= (N3+(N3-N2)/32*31+A2)$ 度。

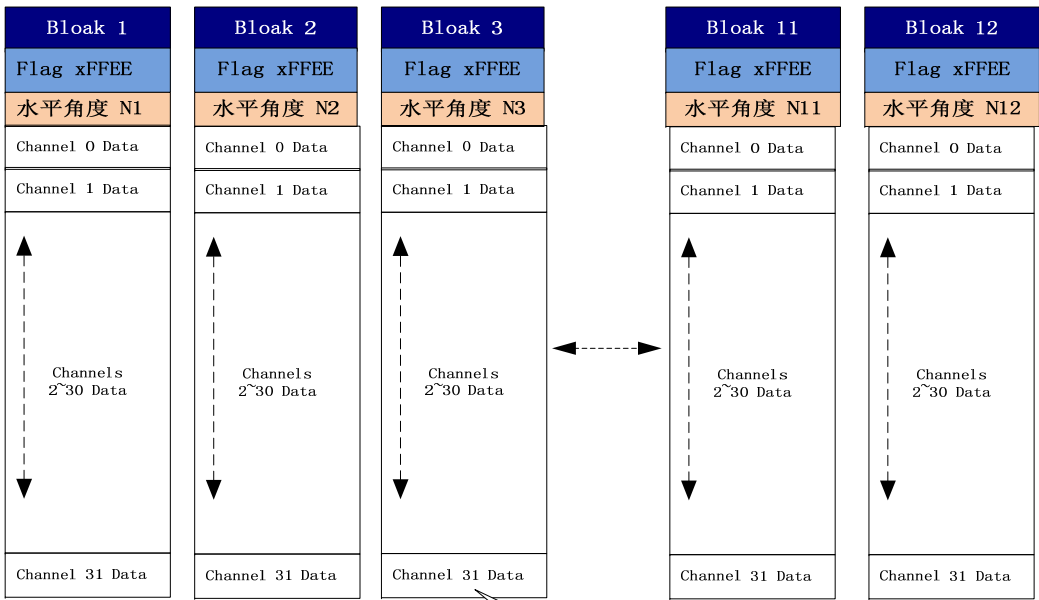


图 6.1 单回波数据块结构

6.2.2 双回波模式水平角度计算

双回波数据包，一次单点激光发射测量两次回波数据。每 2 个数据块包含了相同一组的 32 个通道发射序列的两次测量值，每一对奇偶数据块只返回一个方位角。
第 N 个奇数块和偶数块提供的角度值为最近一次发射测量 channel 0 对应的水平角度值，其他 31 个通道对应的角度值需要插值得到。

C32 双回波数据包的数据块结构如下：

以雷达的 Block 3 的 channel 31 数据为例：

- 1) 由角度分布表 6.2 可知，channel 31 的水平修正角度值为+A2 度
由设备包获得 A2 无符号数的具体数值；
- 2) .Block 3 起始发光通道的水平角度为 N2 度，也即 Channel 0 的水平角度。
- 3) Block 3 每个通道间旋转水平角度等间隔为(N2-N1)/32 度；
- 4) 由 C32 雷达发光时间表表 7.1 可知，Channel 31 的发光时刻 (T0+(T*31))为 Block 3 的第 31 次，其相对 Channel 0 发光时刻(T0)的角度偏转为(N2-N1)/32*31 度，因此，Channel 31 的水平角度=(N2+(N2-N1)/32*31)度；
- 5) 水平角度(绝对)=水平角度(相对)+水平修正角度值=(N2+(N2-N1)/32*31+A2)度。

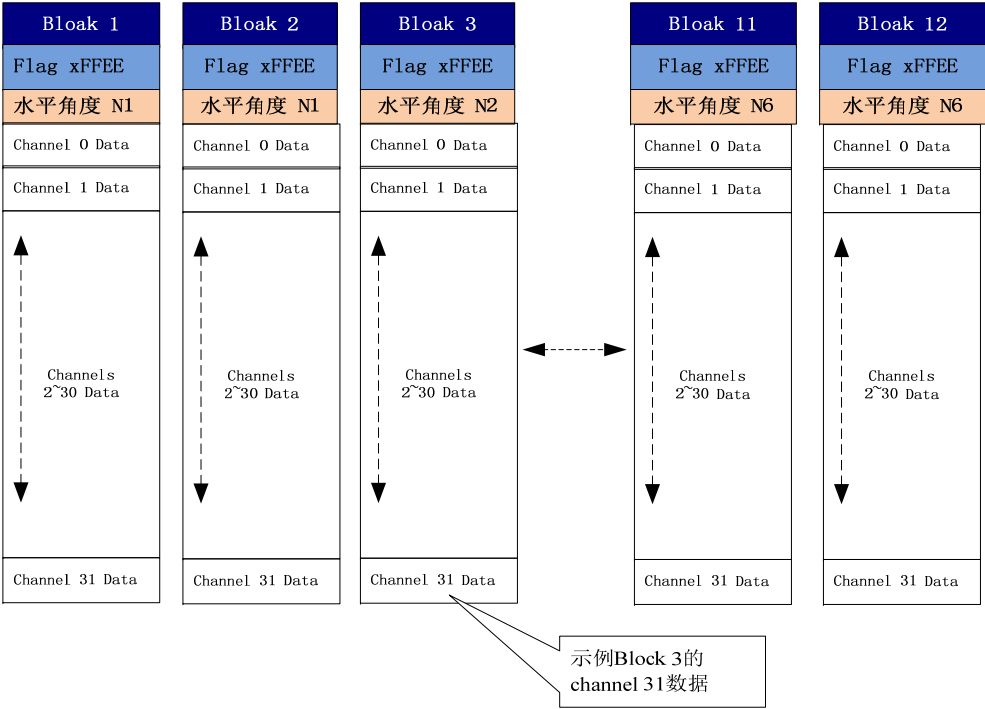


图 6.2 双回波数据块结构

6.3 距离值

channel 数据的距离计算：获取数据包小端模式的 2 字节 channel 距离，假设为(0x72,0x06)，十六进制数表示为 0x0672,转换为十进制数为 1650,单位 0.25cm,即
1650X0.25cm=412.5cm。

6.4 笛卡尔坐标表示

获取雷达的垂直角度、水平角度和距离参数，可将极坐标下的角度和距离信息转化到右手笛卡尔坐标系下的 x, y, z 坐标，存在两种转换关系，如下所示：

1) 当 y 方向为 0 时：

$$\begin{cases} x = r \cos \alpha \sin \theta; \\ y = r \cos \alpha \cos \theta; \\ z = r \sin \alpha \end{cases}$$

其中 r 为距离， α 为垂直角度， θ 为水平旋转角度(计算时需要考虑水平修正角度)， x 、 y 、 z 为极坐标投影到 x 、 y 、 z 轴上的坐标。

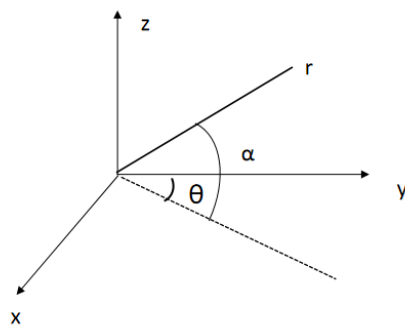


图 6.3 坐标映射

(2) 当 x 方向为 0 时

$$\begin{cases} x = r \cos \alpha \cos \theta; \\ y = -r \cos \alpha \sin \theta; \\ z = r \sin \alpha \end{cases}$$

其中 r 为距离, α 为垂直角度, θ 为水平旋转角度(计算时需要考虑水平修正角度), x 、 y 、 z 为极坐标投影到 x 、 y 、 z 轴上的坐标。

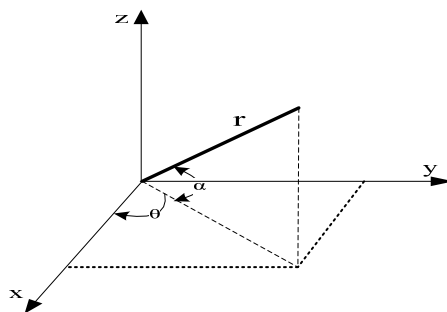


图 6.4 坐标映射

7 点云数据的精确时间计算

要精确计算点云数据的时间, 需要获取雷达输出的数据包时间戳和设备包 UTC 时间, 时间戳和 UTC 时间来自同一同步源, 如 GPS 或者 NTP 服务器等。

C32 激光雷达每个通道的激光发射间隔时间 1.536us, 数据包有 12 个数据块, 1 个数据块包含 32 通道数据, 每个数据块的测量时间间隔为 1.536us*32=49.152us。

一个数据包共有 32*12=384 个通道数据, 数据包打包时长约需 49.152us*12~0.59ms, 数据速率为 1s/0.6ms=1694.9 个数据包/秒。双回波模式数据速率加倍。

7.1 数据包结束时间计算

数据包中的时间戳是微秒级的相对时间，定义为数据包中最后一通道激光测量数据的打包时刻（数据包结束时间），小于 1 秒，因此计算数据包结束的绝对时间，需要先获取数据包中 4 字节的微秒时间戳，再从设备包中获取 UTC 时间(大于 1 秒)，两者相加即为数据包结束的准确时间。

7.2 通道数据的精确时间计算

取得数据包结束的准确时间，按照 12 个数据块中，每个数据块包含 32 个通道的发光时刻和每个通道的发光时间间隔，就可以计算每个通道数据的精确测量时刻。

7.2.1 数据块结束时间

C32 雷达每个数据块包含 1 组 32 个通道测量数据，因此，每个数据块（单回波模式）或者每个奇偶块对（双回波模式）的结束时间间隔为 49.152us。假设数据包结束的绝对时间为 $T_{\text{Packet_end}}$ ，计算数据块结束时间 $T_{\text{Block_end}}(N)$ 步骤如下：

1) 单回波模式

数据包中包含 12 个数据块。在单回波模式下，每一个数据块包括 32 个激光通道的测距数据。每一个数据块的结束时间是指 32 个通道全都结束发光。计算每个数据块的结束时间如下：

$$T_{\text{Block_end}}(N) = (T_{\text{Packet_end}} - 49.152\mu\text{s} * (12 - N)) \quad (N = 1, 2, \dots, 12)$$

其中 $T_{\text{Block_end}}(N)$ 表示第 N 个数据块的结束时间。

2) 双回波模式

数据包中包含 12 个数据块。在双回波模式下，Block (1,2) 对应 32 个激光在同一组发光测距的 2 次回波数据，所以，这两个 block 的结束时间相同，而且 block 中对应同一通道激光的发光时间相同。Block (3,4)，...，Block (11,12) 同理。计算每个 Block 的结束时间如下：

$$T_{\text{Block_end}}(2N) = T_{\text{Block_end}}(2N-1) = (T_{\text{Packet_end}} - 49.152\mu\text{s} \times (6-N)) \quad (N = 1, 2, \dots, 6)$$

其中 $T_{\text{Block_end}}(M)$ 表示第 M 个数据块的结束时间， $M=2N$ 或者 $(2N-1)$ 。

7.2.2 计算通道数据的精确时间

C32 雷达每个通道发光时间间隔固定为： $T=49.152\mu\text{s}/32=1.536\mu\text{s}$ 。发光时间与 UDP 数据包封装顺序有固定的对应关系，假设 Channel 0 发光时刻为 T_0 ，则对应 32 通道发光时间如下表所示：

表 7.1 C32 通道发光时间

UDP 包封装顺序 Channel	发光时间 ($T=1.536\mu\text{s}$)	UDP 包封装顺序 Channel	发光时间 ($T=1.536\mu\text{s}$)
Channel 0	T_0	Channel 16	$T_0+(T*1)$
Channel 1	$T_0+(T*2)$	Channel 17	$T_0+(T*3)$
Channel 2	$T_0+(T*4)$	Channel 18	$T_0+(T*5)$
Channel 3	$T_0+(T*6)$	Channel 19	$T_0+(T*7)$
Channel 4	$T_0+(T*8)$	Channel 20	$T_0+(T*9)$
Channel 5	$T_0+(T*10)$	Channel 21	$T_0+(T*11)$
Channel 6	$T_0+(T*12)$	Channel 22	$T_0+(T*13)$
Channel 7	$T_0+(T*14)$	Channel 23	$T_0+(T*15)$
Channel 8	$T_0+(T*16)$	Channel 24	$T_0+(T*17)$
Channel 9	$T_0+(T*18)$	Channel 25	$T_0+(T*19)$
Channel 10	$T_0+(T*20)$	Channel 26	$T_0+(T*21)$
Channel 11	$T_0+(T*22)$	Channel 27	$T_0+(T*23)$

Channel 12	$T_0 + (T * 24)$	Channel 28	$T_0 + (T * 25)$
Channel 13	$T_0 + (T * 26)$	Channel 29	$T_0 + (T * 27)$
Channel 14	$T_0 + (T * 28)$	Channel 30	$T_0 + (T * 29)$
Channel 15	$T_0 + (T * 30)$	Channel 31	$T_0 + (T * 31)$

获得每个数据块的结束时间后，可根据上表中通道数据打包顺序和发光时间对应关系，计算数据块中的每个通道的点云数据精确测量时刻。

1. 以计算单回波模式 Block 3 的 Channel 3 数据时间 TB3C3 为例：

- 1) 计算数据包结束时间，从数据包获取微秒时间戳 $T_{\text{Timestamp}}$ ，从设备包获取 UTC 时间 T_{UTC} ，数据包结束时间 $T_{\text{Packet_end}} = T_{\text{Timestamp}} + T_{\text{UTC}}$ ；
- 2) 计算 Block 3 的结束时间 $T_{\text{Block_end}}(3) = (T_{\text{Packet_end}} - 49.152\mu\text{s} * (12-3)) = (T_{\text{Packet_end}} - 442.368)\mu\text{s} = (T_{\text{Timestamp}} + T_{\text{UTC}} - 442.368)\mu\text{s}$ ，也即是 Block 3 的 Channel 31 时间。
- 3) 计算 Block 3 的 Channel 3 时间，查询上表 7.1，Channel 3 的发光时间($T_0 + (T * 6)$)与 Channel 31 的发光时间($T_0 + (T * 31)$)相差 $T * (31-6) = 25$ 个发光周期，因此，此通道数据的精确时间 $T_{\text{B3C3}} = (T_{\text{Block_end}}(3) - 25 * T)\mu\text{s} = ((T_{\text{Timestamp}} + T_{\text{UTC}} - 442.368) - 25 * 1.536)\mu\text{s}$ 。

2. 以计算双回波模式 Block 3 的 Channel 3 数据时间 TB3C3 为例：

- 1) 计算数据包结束时间，从数据包获取微秒时间戳 $T_{\text{Timestamp}}$ ，从设备包获取 UTC 时间 T_{UTC} ，数据包结束时间 $T_{\text{Packet_end}} = T_{\text{Timestamp}} + T_{\text{UTC}}$ ；
- 2) 计算 Block 3 的结束时间 $T_{\text{Block_end}}(3) = (T_{\text{Packet_end}} - 49.152\mu\text{s} * (6-2)) = (T_{\text{Packet_end}} - 196.608)\mu\text{s} = (T_{\text{Timestamp}} + T_{\text{UTC}} - 196.608)\mu\text{s}$ ，也即是 Block 3 的 Channel 31 时间。
- 3) 计算 Block 3 的 Channel 3 数据时间，查询上表 7.1，Channel 3 的发光时间($T_0 + (T * 6)$)与 Channel 31 的发光时间($T_0 + (T * 31)$)相差 $T * (31-6) = 25$ 个发光周期，因此，此通道数据精确时间 $T_{\text{B3C3}} = (T_{\text{Block_end}}(3) - 25 * T)\mu\text{s} = ((T_{\text{Timestamp}} + T_{\text{UTC}} - 196.608) - 25 * 1.536)\mu\text{s}$ 。

8 点云显示软件

本章节介绍镭神智能 C32 激光雷达在 Windows 操作系统下的点云显示和软件使用。

8.1 适用范围

镭神智能 C32 激光雷达点云显示软件用于 C32 激光雷达的点云显示、参数配置、简单的雷达测试和故障检测。

8.2 软件安装

1、安装环境

本软件目前只能运行在 Windows x64 系统操作平台下。对安装软件的计算机配置要求为：CPU: Intel(R) Core(TM) i5 以上，显卡：NVIDIA GeForce GTX750 以上效果最好，否则可能影响软件的显示效果。且需要在安装完成镭神多线软件后，补充安装随软件安装文件携带的 WinPcap 第三方库。

2、将雷达附赠软件安装光盘插入光驱，打开光盘内容，双击安装文件,弹出安装界面窗体。

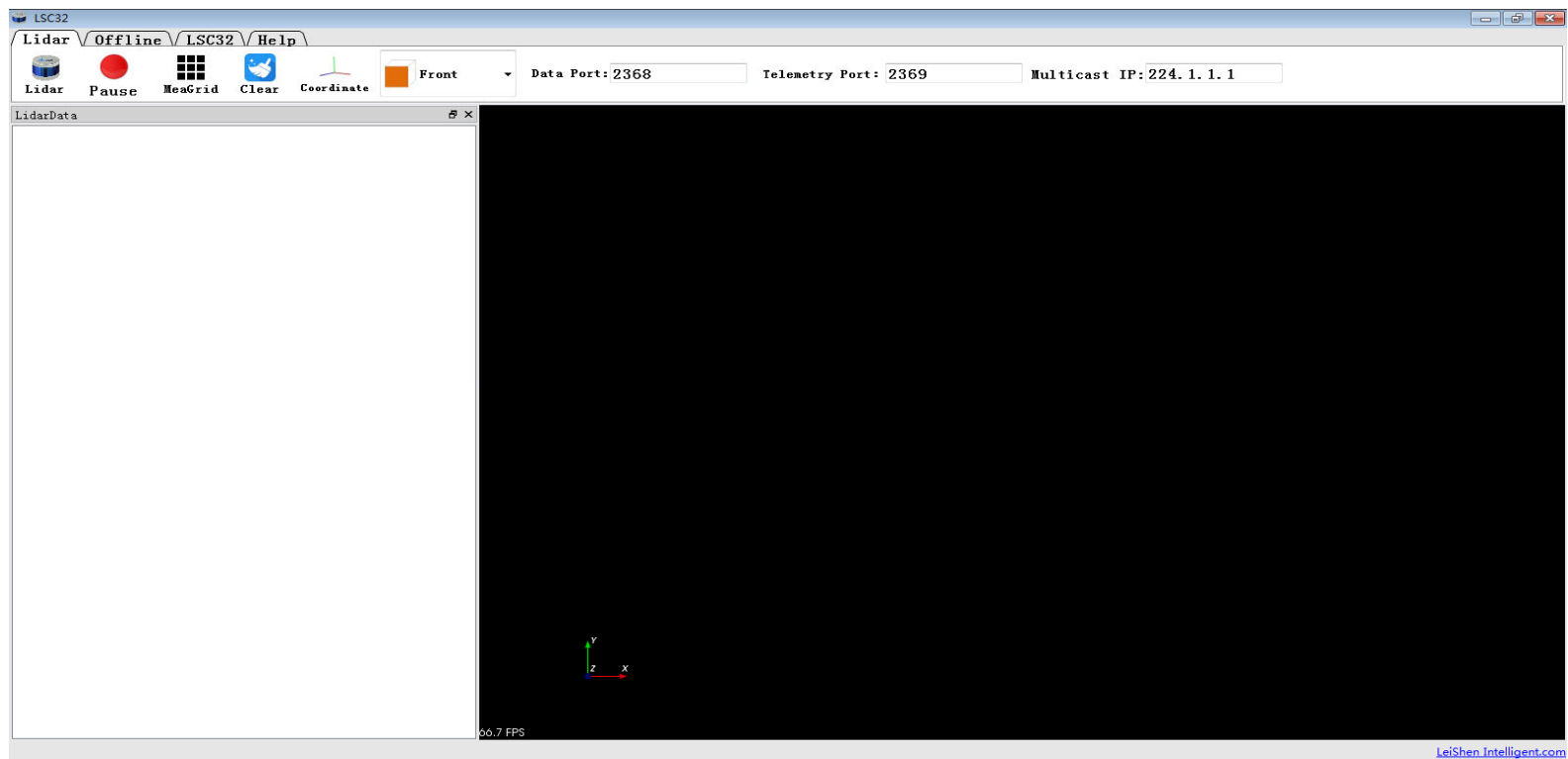
3、点击 next 进入安装路径选择界面。

4、完成自定义安装路径后(请不要使用中文路径)，点击 next 进入安装界面，点击 install 按钮，等待完成安装。

8.3 相关的功能介绍和使用

8.3.1 软件界面


软件界面包含菜单区、工具栏区、3D 视窗区域、数据表区域等，注意：如需查看软件版本，点击菜单栏 “Help->About” 按钮。



8.3.2 运行

- 1) 设置数据端口号（默认 2368），设备包端口号（默认 2369），组播 ip

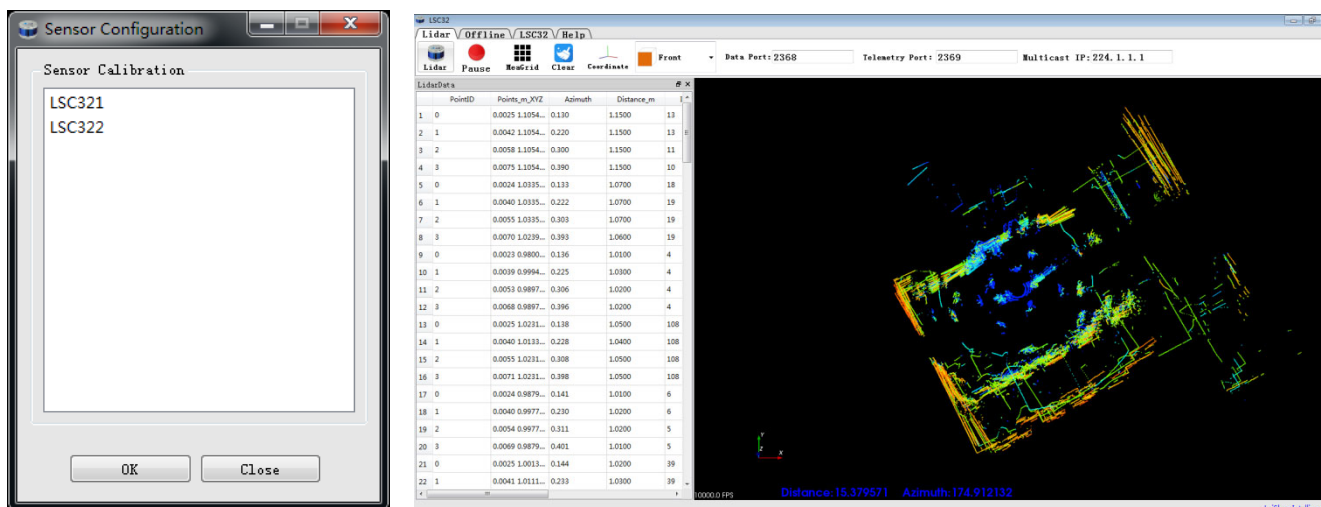
Data Port: <input type="text" value="2368"/>	Telemetry Port: <input type="text" value="2369"/>	Multicast IP: <input type="text" value="224.1.1.1"/>
--	---	--

- 2) 当雷达的电源和网线连接后，点击  按钮，实现实时接收雷达数据。在弹出的雷达使用向导界面中点击确定按钮，则软件自动探测数据是否接收到，进行

实时数据处理与显示，点击取消按钮，则不会接收雷达数据显示。选择 LSC321 一次回波或者 LSC322 二次回波数据直接显示数据。

3) 数据表的显示

数据表包含(PointID、Points_m_XYZ、adjustedtime、Azimuth、Distance、Intensity、Laser_id、timestamp)。其中的 PointID 为点号，Points_m_XYZ 为空间 x、y、z 的坐标。Azimuth 为方位角、Distance 为距离、Intensity 为反射强度、Laser_id 为雷达通道、adjustedtime 为调节时间、timestamp 为时间戳。



8.3.3 软件界面介绍

■ 点云显示介绍

20 个圆和 40*40 的网格，每两个相邻的圆半径相差 10m，每两个网格(横向或者纵向)间相差 10m，最外层圆圈半径为 200m。网格和辅助圆便于用户查看点云的位置。3D 显示界面坐标轴的方向与点云参考系 x-y-z 轴上的 x-y 轴方向一致。




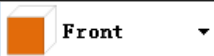



点云显示界面支持操作：

- 鼠标滚轮进行放大/缩小显示界面；按住鼠标右键向上 /向下拖动，也可进行放大/缩小操作。




- 按住鼠标左键拖动，可以调整显示界面的视角；
- 按住鼠标滚轮拖动，可进行平移显示界面；或者按住键盘上的 shift 键与鼠标左键也可以进行界面的平移。














■菜单栏按钮功能介绍

●Lidar 菜单




按钮	说明	
	雷达接收/结束显示数据	
	清除屏幕显示内容	
	控制是否显示原点位置坐标轴	
	三视图下拉选项，设置观察角度。从顶部，正面，左面看点云图像。	
	暂停界面点云图像和数据	
	控制是/否显示测量网格	



●Offline 菜单

按钮	说明
	选择打开离线数据
	开始/结束保存离线数据，雷达实时接受数据时有效
	跳转到文件开始位置

	<p>暂停时，查看上一帧</p> <p>播放时，倒回（多次点击可选择 2x、3x、1/2x、1/4x 和 1x 倍速）</p>	   
	<p>点云文件加载完成后，点击开始播放 播放时，点击可暂停</p>	
	<p>暂停时，查看下一帧</p> <p>播放时，快进（多次点击可选择 2x、3x、1/2x、1/4x 和 1x 倍速）</p>	   
	<p>跳转到文件结束位置</p>	
	<p>拖动进度条或输入帧序号，跳转至指定位置</p>	

●参数菜单

按钮	说明	
	设置雷达参数窗体	<p>窗体上部为雷达参数设置部分，参数包括雷达本地 IP，雷达目的 IP，子网掩码，网关，雷达本地端口，雷达目的端口，雷达转速设置(在 combobox 下可选择 5hz/10hz/20hz 三种转速模式)，是否获取本地时间，Mac 地址信息，设备包发包间隔。</p> <p>下面部分为雷达实时状态信息栏，根据雷达定时发出的 DIFOP 状态包，显示雷达当前的状态信息，包括 GPS 位置信息，卫星时间信息，电机转速、雷达当前 IP、雷达当前端口号。</p>
 Chanel	控制雷达相关通道号是/否显示	<p>Vertical Angle 表示对应通道数据在垂直方向的角度、channel 表示通道对应的数据排列序号，Laser ID 表示雷达的通道号</p>
 SaveData	保存.CSV 格式数据	

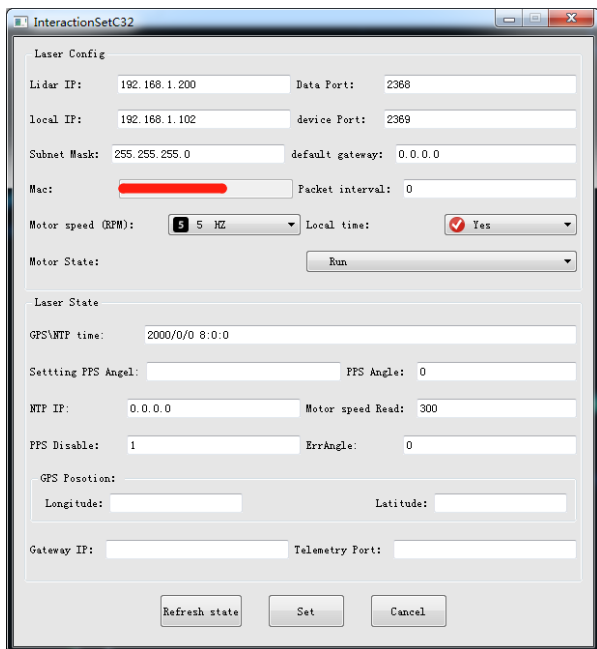
 Intensity ▾	设置点云的显示方式	强度，线号，方位角等
 DualEcho ▾	设置回波的方式	双回波、最强回波、第二次回波

注意：电脑显卡必须支持 OpenGL 2 以上的图形加速才能正常显示点云

8.4 雷达网络通讯模式的参数配置示例

单播

雷达的源 IP 地址和目的 IP 地址在同一网段。要配置子网掩码为 255.255.255.0 网关不用配置默认是 0.0.0.0。



InteractionSetC32

Laser Config

Lidar IP: 192.168.1.200 Data Port: 2368

Local IP: 192.168.1.102 device Port: 2369

Subnet Mask: 255.255.255.0 default gateway: 0.0.0.0

Mac: XXXXXXXXXX Packet interval: 0

Motor speed (RPM): 5 5 HZ Local time: ☒ Yes

Motor State: Run

Laser State

GPS\NTP time: 2000/0/0 8:0:0

Setting PPS Angel: PPS Angle: 0

NTP IP: 0.0.0.0 Motor speed Read: 300

PPS Disable: 1 ErrAngle: 0

GPS Posotion:

Longitude: Latitude:

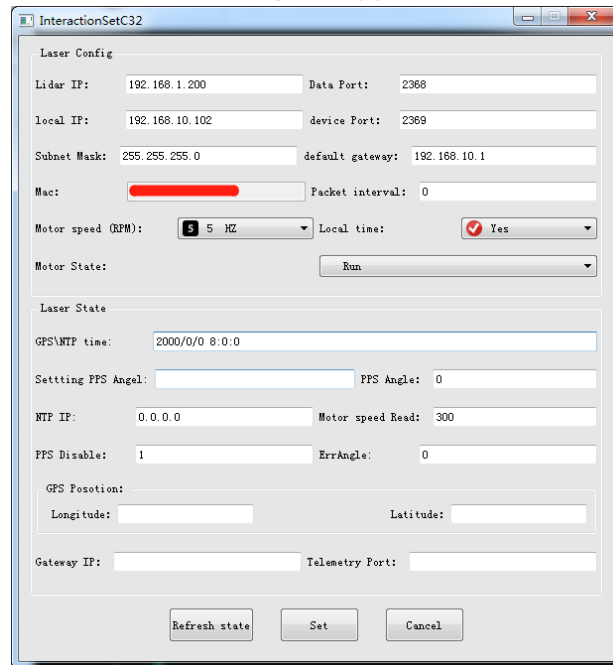
Gateway IP: Telemetry Port:

Refresh state Set Cancel

雷达的源 IP 地址和目的 IP 地址在不同网段，要配置子网掩码为

255.255.255.0，配置雷达的网关与雷达目的 IP 地址是同一个网段，雷达

目的 IP 地址是 192.168.10.102 雷达的网关是 192.168.10.1。



InteractionSetC32

Laser Config

Lidar IP: 192.168.1.200 Data Port: 2368

Local IP: 192.168.10.102 device Port: 2369

Subnet Mask: 255.255.255.0 default gateway: 192.168.10.1

Mac: XXXXXXXXXX Packet interval: 0

Motor speed (RPM): 5 5 HZ Local time: ☒ Yes

Motor State: Run

Laser State

GPS\NTP time: 2000/0/0 8:0:0

Setting PPS Angel: PPS Angle: 0

NTP IP: 0.0.0.0 Motor speed Read: 300

PPS Disable: 1 ErrAngle: 0

GPS Posotion:

Longitude: Latitude:

Gateway IP: Telemetry Port:

Refresh state Set Cancel

组播

雷达的目的 IP 是组播组的地址。 子网掩码不用配置默认是 0.0.0.0，网关不用配置默认是 0.0.0.0。

The screenshot shows the 'InteractionSetC32' configuration window. Under the 'Laser Config' section, the 'Lidar IP' is set to 192.168.1.200, 'Data Port' to 2368, 'local IP' to 224.1.1.1, and 'device Port' to 2369. The 'Subnet Mask' and 'default gateway' are both set to 0.0.0.0. The 'Mac' field is redacted with a black bar. 'Motor speed (RPM)' is set to 5 Hz, 'Local time' is checked 'Yes', and 'Motor State' is set to 'Run'. The 'Laser State' section shows 'GPS\NTP time' as 2000/0/0 8:0:0, 'Setting PPS Angel' as 0, 'NTP IP' as 0.0.0.0, 'Motor speed Read' as 299, 'PPS Disable' as 1, and 'ErrAngle' as 0. The 'GPS Posotion' section has empty fields for 'Longitude' and 'Latitude'. At the bottom, 'Gateway IP' and 'Telemetry Port' are empty. Buttons for 'Refresh state', 'Set', and 'Cancel' are at the bottom.

广播

设置雷达工作在广播模式下，雷达的目的 IP 地址是广播地址，且雷达的源 IP 地址和雷达的目的 IP 地址在同一个网段，要配置子网掩码为 255.255.255.0，

The screenshot shows the 'InteractionSetC32' configuration window. Under the 'Laser Config' section, the 'Lidar IP' is set to 192.168.1.200, 'Data Port' to 2368, 'local IP' to 192.168.1.255, and 'device Port' to 2369. The 'Subnet Mask' is set to 255.255.255.0 and 'default gateway' to 0.0.0.0. The 'Mac' field is redacted with a black bar. 'Motor speed (RPM)' is set to 5 Hz, 'Local time' is checked 'Yes', and 'Motor State' is set to 'Run'. The 'Laser State' section shows 'GPS\NTP time' as 2000/0/0 8:0:0, 'Setting PPS Angel' as 0, 'NTP IP' as 0.0.0.0, 'Motor speed Read' as 300, 'PPS Disable' as 1, and 'ErrAngle' as 0. The 'GPS Posotion' section has empty fields for 'Longitude' and 'Latitude'. At the bottom, 'Gateway IP' and 'Telemetry Port' are empty. Buttons for 'Refresh state', 'Set', and 'Cancel' are at the bottom.

雷达的目的 IP 地址是广播地址，且雷达的源 IP 地址和雷达的目的 IP 地址不在同一个网段，要配置子网掩码为 255.255.255.0，配置雷达的网关与雷达目的 IP 地址是同一个网段，雷达目的 IP 地址是 192.168.10.255，雷达的网关是 192.168.10.1。如下图所示。

The screenshot shows a Windows-style application window titled "InteractionSetC32". It contains two main sections: "Laser Config" and "Laser State".

Laser Config Section:

- Lidar IP: 192.168.1.200
- Data Port: 2368
- local IP: 192.168.10.255
- device Port: 2369
- Subnet Mask: 255.255.255.0
- default gateway: 192.168.10.1
- Mac: [Redacted]
- Packet interval: 0
- Motor speed (RPM): 5 5 HZ (dropdown menu)
- Local time: Yes (checkbox checked)
- Motor State: Run (dropdown menu)

Laser State Section:

- GPS\NTP time: 2000/0/0 8:0:0
- Settting PPS Angel: [Empty]
- PPS Angle: 0
- NTP IP: 0.0.0.0
- Motor speed Read: 300
- PPS Disable: 1
- ErrAngle: 0
- GPS Posotion: [Empty]
- Longitude: [Empty]
- Latitude: [Empty]
- Gateway IP: [Empty]
- Telemetry Port: [Empty]

At the bottom of the window are three buttons: "Refresh state", "Set", and "Cancel".

8.5 注意事项

■ 雷达设置使用问题：

(1) 在同一台电脑中不能同时使用镭神 C32 激光雷达显示软件两次进程（同时打开两次）接收数据，由于 PC 机的端口占用一般具有排他性，一个进程绑定指定端口号后，其他相同进程或者使用同一端口号的软件均不能正常工作，例如 Veloview 软件使用相同端口号，则不能在同一 PC 上使用这两种软件同步接收雷达数据，会导致其中一方软件崩溃。同时由于软件开发底层使用了 Qt，对中文路径不能识别，所以在文件命名及路径文件夹命名时请不要使用中文路径。

镭神 C32 激光雷达显示软件检测到端口被占用后，会提示通信网口配置失败，并且自动关闭软件，用户需关闭占用端口的软件进程，并且重新打开镭神 C32 激光雷达显示软件，方能正常使用。

(2) 由于镭神 C32 激光雷达能够通过用户配置修改端口号，雷达通过预设好的目的 IP 和端口向上位机发送数据，所以本地的笔记本或者台式机及其他设备在接收数据时，需将 IP 设置为雷达的目的 IP，本地的上位机程序绑定的端口需为设置好的目的端口号，如下图所示，通过 Wireshark 抓取分析的数据包参数：

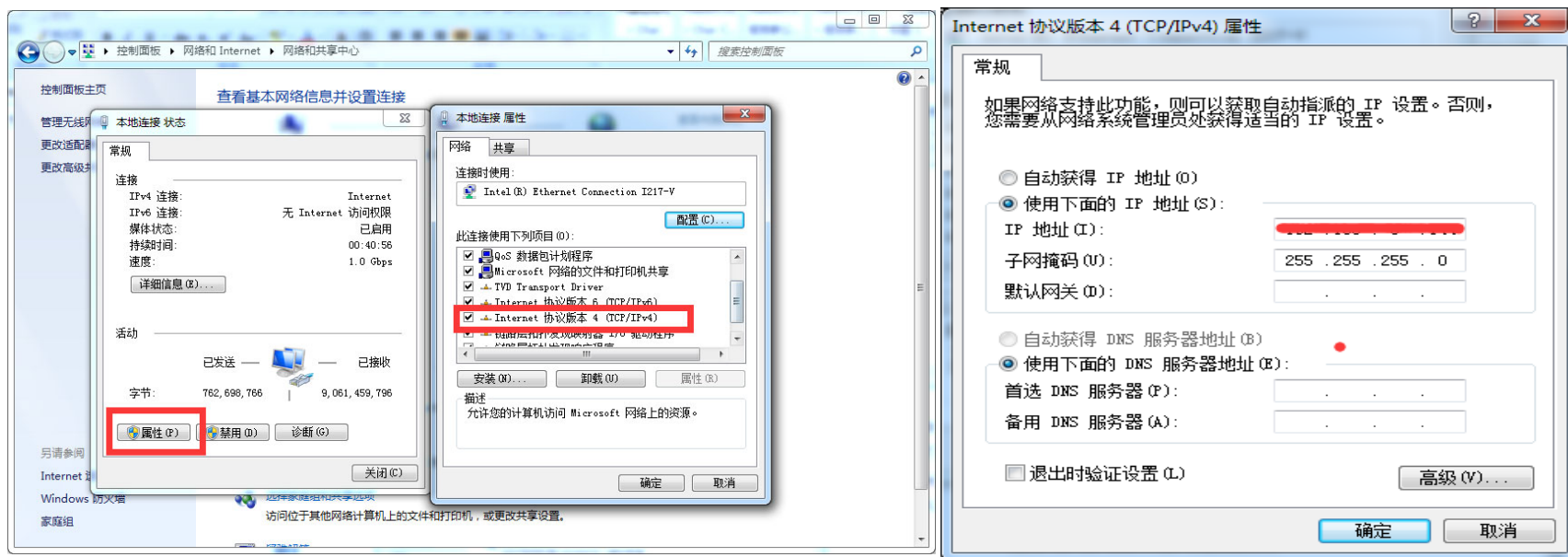
	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
1	0.000000	192.168.3.208	192.168.3.144	UDP	1248	2368 → 2368 Len=1206
2	0.000704	192.168.3.208	192.168.3.144	UDP	1248	2368 → 2368 Len=1206
3	0.001318	192.168.3.208	192.168.3.144	UDP	1248	2368 → 2368 Len=1206

红框中标示出的分别为雷达的目的 IP 和端口。

在控制面板->网络和 Internet->网络共享中心，点击本地连接按钮。

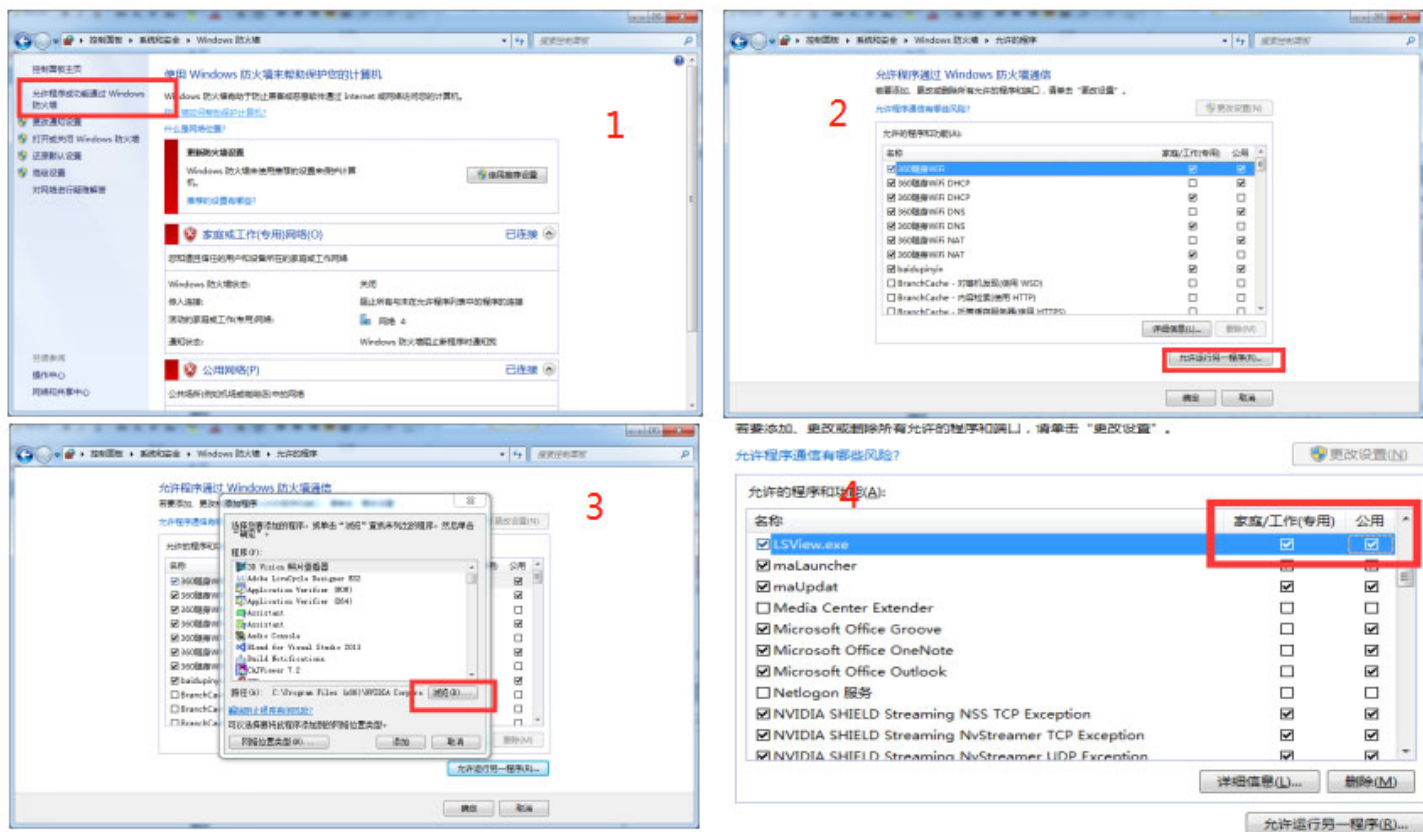
在弹出的状态框中点击属性，在弹出的属性框中点击 TCP/IP4 协议版本。

在 TCP/IP4 属性设置中将 ip 地址设置为雷达的目的 IP（在雷达通讯协议中有雷达默认出厂 IP 和端口），子网掩码设置为 255.255.255.0。如下图所示



(3) 由于镭神多线雷达显示系统程序需通过网络在短时间内获取大量的数据包，所以可能会被网络防火墙认为是恶意程序而禁止。可能会出现用 wireshark 软件抓包可以看到数据包已经发送到电脑，但是上位机不能显示的情况。如下图所示：

- 在控制面板->系统和安全->Windows 防火墙设置中，点击允许程序功能通过 Windows 防火墙。
- 通过浏览，找到软件安装路径选中之后点击确定，将程序的网络将设置应用。
- 根据用户的网络性质将红框中标出的部分勾选，点击确定后，即可看到数据。



■ 电脑显卡设置

在具有双显卡的台式机或者笔记本上安装镭神智能多线激光雷达显示软件时，由于电脑操作系统默认的全局设置为使用全局设置（自动选择：集成式显卡），影响软件的显示效率。为保证软件的使用与显示效率，需手动设置电脑显卡设置。

双显卡的情况可在电脑配置中查看，在我的电脑->右键->属性->设备管理器中可以看到电脑的显示适配器情况：

所以需要手动调整设置，将软件的适用显卡手动切换选定为高性能独立显卡。设置步骤如下所示：

- 以安装了 Intel(R)HD Graphics 530 集成显卡和 NVIDIA GeForce GTX 960 独立显卡的笔记本电脑为例，在桌面空白处点击鼠标右键弹出右键菜单，选择 NVIDIA 控制面板。
- 在弹出的 NVIDIA 控制面板程序界面中选择管理 3D 设置按钮。
- 在管理 3D 设置界面选择程序设置按钮。
- 在管理 3D 设置界面点击添加按钮。
- 在弹出的添加界面中点击浏览按钮，
- 在弹出的浏览界面中根据软件的安装路径找到软件的应用程序文件（.exe 文件）。
- 点击确定自动返回 NVIDIA 控制面板，在选项—2.为此程序选择首选图形处理器下拉框中选择高性能 NVIDIA 处理器，并点击右下角应用，带电脑应用设置完毕之后，关闭 NVIDIA 控制面板。

9 ROS 系统软件

9.1 硬件连接及测试

1. 连接雷达网络接口和电源线
2. 根据雷达设置的目标 IP 设置电脑有线连接 IP, (可用 ifconfig 命令查看有线 ip 是否设置成功,如图目标 ip 为 192.168.1.102)

备注：雷达出厂默认目的 ip：192.168.1.102，要根据雷达实际配置修改的目的 IP 对电脑进行配置。第一次设置 IP 后，请重启雷达电源。

- 1) 雷达上电启动后, 观察电脑有线连接图标是否连接正常
- 2) 打开终端:ping 雷达 IP, 测试硬件是否连接正常, 若 ping 通则正常, 否则检查硬件连接
- 3) 可进一步用:sudo tcpdump -n -i eth0, (此处 eth0 为有线网络设备名, 详见 ifconfig 有线连接显示设备名)查看雷达发送数据包情况(如图显示雷达发送到目的端数据包 1206 个字节, 则表示雷达数据发送正常)

```
leishen@robot:~$ ifconfig
eth0      Link encap:以太网  硬件地址 c4:54:44:89:ee:52
          inet 地址:192.168.1.102 广播:192.168.1.255 掩码:255.255.255.0
          inet6 地址: fe80::c654:44ff:fe89:ee52/64 Scope:Link
          UP BROADCAST RUNNING MULTICAST MTU:1500 跃点数:1
          接收数据包:68364 错误:0 丢弃:0 过载:0 帧数:0
          发送数据包:121 错误:0 丢弃:0 过载:0 载波:0
          碰撞:0 发送队列长度:1000
          接收字节:85304016 (85.3 MB) 发送字节:37473 (37.4 KB)
```

```
leishen@robot:~$ sudo tcpdump -n -i eth0
tcpdump: verbose output suppressed, use -v or -vv for full protocol decode
listening on eth0, link-type EN10MB (Ethernet), capture size 262144 bytes
19:49:08.973111 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.973717 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.974308 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.974913 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.975517 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.976107 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.976714 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
19:49:08.976888 IP 192.168.1.200.2368 > 192.168.1.102.2368: UDP, length 1206
```

9.2 软件操作实例

1. 建立工作空间, 构建编译环境

```
mkdir -p ~/leishen_ws/src
```

```
cd ~/leishen_ws
```

备注: 工作空间可以任意命名, 例如 leishen_ws 可以改成任意命名。

2. 下载雷达驱动和依赖包

驱动和依赖包也可以直接从我司网站或客服处获取, 将获取到的 lsldar_c32_V2.01.tar 拷贝到新建立的工作空间 turtlerot_ws/src 下, 使用 tar -xvf lsldar_c32_V2.01.tar 命令解压缩即可

3. 编译打包

```
cd ~/leishen_ws
```

```
catkin_make
```

4. 运行程序

```
source ~/leishen_ws /devel/setup.bash
```

```
roslaunch lslidar_c32_decoder lslidar_c32.launch --screen
```

```
setting /run_id to 480e4bb8-294a-11ea-bcd0-107b447f7db2
process[rosout-1]: started with pid [15684]
started core service [/rosout]
process[lslidar_c32_driver_node-2]: started with pid [15687]
process[lslidar_c32_decoder_node-3]: started with pid [15688]
[ INFO] [1577520960.834013850]: start angle and end angle select feature activated.
[ INFO] [1577520960.839708503]: distance threshlod, max: 200, min: 0.2
[ INFO] [1577520960.913739610]: publishing 84 packets per scan
[ INFO] [1577520960.923351316]: Only accepting packets from IP address: 192.168.1.200
[ INFO] [1577520960.923407877]: Opening UDP socket: port 2368
[ INFO] [1577520960.924932953]: Only accepting packets from IP address: 192.168.1.200
[ INFO] [1577520960.924972990]: Opening UDP socket: port 2369
```

备注：若修改了雷达目的端口及 IP，请打开 lslidar_c32.launch 进行相应的修改配置，默认数据包端口为 2368，设备包端口为 2369, IP 地址为 192.168.1.200。

备注：若出现 timeout 则表示驱动无数据接受，请检测硬件连接。

再重新打开一个终端，执行以下命令：

```
roslaunch rviz rviz
```

备注：如果 1,2,3 步已完成，下次再重新打开 Displays 窗口时，只需要从第 4 步开始执行即可

5. 显示雷达检测到的数据

在弹出的 Displays 窗口中，将“Fixed Frame”的值修改成 laser_link 即可，同时点击 add 按钮，在 By topic 下点击 PointCloud2 添加多线点云节点。

6. 修改配置参数

可以在 launch 文件修改配置参数，具体参数如下。

```

<launch>
  <arg name="device_ip" default="192.168.1.10" /> //雷达 ip 地址
  <arg name="msop_port" default="2368" /> //数据包端口号
  <arg name="difop_port" default="2369" /> //设备包端口号
  <arg name="return_mode" default="1" /> //1-单回波 2-双回波
  <arg name="degree_mode" value="2"/> //1-垂直角度 1 度 2-垂直角度 0.33 度
  <arg name="time_synchronization" default="false" /> //false 本地授时 true-gps 授时

  <node pkg="lslidar_c32_driver" type="lslidar_c32_driver_node" name="lslidar_c32_driver_node" output="screen"> //tcp 数据包接收节点
    <param name="device_ip" value="$(arg device_ip)" />
    <param name="msop_port" value="$(arg msop_port)" />
    <param name="difop_port" value="$(arg difop_port)" />
    <param name="frame_id" value="laser_link"/> //坐标系名称
    <param name="add_multicast" value="false"/> //是否开启组播
    <param name="group_ip" value="224.1.1.2"/> //组播地址
    <param name="rpm" value="600"/> //雷达转速
    <param name="return_mode" value="$(arg return_mode)" />
    <param name="degree_mode" value="$(arg degree_mode)" />
    <param name="time_synchronization" value="$(arg time_synchronization)" />
  </node>

  <node pkg="lslidar_c32_decoder" type="lslidar_c32_decoder_node" name="lslidar_c32_decoder_node" output="screen"> //数据解析和点云发布节点
    <param name="min_range" value="0.15"/> //点云最小距离过滤
    <param name="max_range" value="150.0"/> //点云最大距离过滤
    <param name="scan_start_angle" value="0.0"/> //点云的起始角
    <param name="scan_end_angle" value="36000.0"/> //点云的终止角
    <param name="degree_mode" value="$(arg degree_mode)" />
    <param name="distance_unit" value="0.25"/> //距离精度
    <param name="return_mode" value="$(arg return_mode)" />
    <param name="config_vert" value="true"/> //是否使用设备包的垂直角度信息
    <param name="scan_frame_id" value="laser_link"/> //laserscan 点云的坐标系名称
    <param name="scan_num" value="15"/> //laserscan 点云显示第 15 条线的点云
    <param name="publish_scan" value="true"/> //是否发布 laserscan 点云
    <param name="time_synchronization" value="$(arg time_synchronization)" />
    <param name="pointcloud_topic" value="lslidar_point_cloud"/> //pointcloud 话题名称
    <param name="coordinate_opt" value="true"/> //true-0 度角对应 x 轴 false-0 度角对应 y 轴
  </node>

```



```
<node name="rviz" pkg="rviz" type="rviz" args="-d $(find ls_lidar_c32_decoder)/rviz_cfg/ls_lidar_c32.rviz" output="screen"/> //rviz 工具启动  
</launch>
```



镭神智能，让驾驶更安全，让机器更智能，让生活更美好！

Make Safer Driving, Smarter Machine, and Better Life !



镭神官方二维码

深圳市镭神智能系统有限公司
LeiShen Intelligent System Co.,Ltd.

总部地址:深圳市宝安区沙井街道运华时代大厦 4-5 楼
电话 TEL: +86-0755-23242821

深圳工厂地址:深圳市光明新区公明街道办田寮社区同观路泰嘉乐工业园办公楼 601
电话 TEL: +86-0755-27190511

徐州工厂地址: 徐州市睢宁县徐州空港经济开发区安澜大道东, 临空大道北 S05 厂房

北京办事处:北京市石景山区古城街道古城金融街长安中心 26 号院 7 号楼 2106 室
电话 TEL: 18026965489 林先生

天津办事处: 天津市西青区中北镇东方环球影城 16 号楼 3 单元 515 室
电话 TEL: 18026965489 林先生

杭州办事处: 浙江省杭州市江干区同协南路宋都时间国际 2 幢 621
电话 TEL: 18098959702 付先生

苏州办事处: 苏州市相城区高铁新城青龙港路 60 号港口大厦 12 层 1206 室
电话 TEL: 18098959702 付先生

上海办事处: 上海市徐汇区宜山路 900 号科技产业化大楼 C 座 20 楼
电话 TEL: 18098959702 付先生

武汉办事处: 武汉市经济技术开发区南太子湖创新谷启迪协信科创园 2 号楼 2 楼贝迪菁汇 8217
电话 TEL: 18098959703 彭先生

汽车事业部: 18025454301 王女士

法国办事处: 60 Rue Saint Antoine, 75004, Paris, France
电话 TEL: 0033-(0)749044832 Eric Chen

销售邮箱: sales@lslidar.com
售后邮箱: support@lslidar.com
公司官网: www.leishen-lidar.com

*本产品资料如有变更, 恕不另行通知 ©2021 深圳市镭神智能系统有限公司
版权所有, 并保留所有权利