



YDLIDAR X2

开发手册

文档编码: 01.13.000101

目录

工作机制	2
采样测距	2
数据协议	2
修订	6

工作机制

X2 上电后，系统自动启动测距，以下是 X2 系统的工作流程：

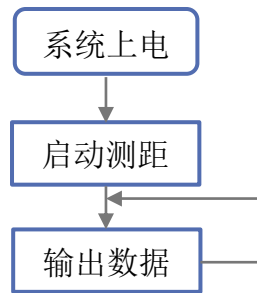


图 1 X2 系统工作流程

采样测距

在上电后，系统会自动启动测距，同时会向串口输出一组启动扫描的报文数据：A5 5A 05 00 00 40 81。该报文具体含义如下：



图 2 X2 启动扫描报文说明

- **起始标志：**X2 的报文标志统一为 0xA55A；
- **应答长度：**应答长度表示的是应答内容的长度，但当应答模式为持续应答时，长度应为无限大，因此该值失效，启动扫描的报文应答长度为无限大；
- **应答模式：**该位只有 2bits，表示本次报文是单次应答或持续应答，启动扫描的应答模式为 1，其取值和对应的模式如下：

表 1 X2 应答模式取值和对应应答模式

应答模式取值	0x0	0x1	0x2	0x3
应答模式	单次应答	持续	未定义	

- **类型码：**启动扫描报文的类型码为 0x81；
- **应答内容：**扫描数据，详见[数据协议](#)。

数据协议

系统启动扫描后，会在随后的报文中输出扫描数据，其数据协议按照以下数据结构，以 16 进制向串口发送至外部设备。

字节偏移:

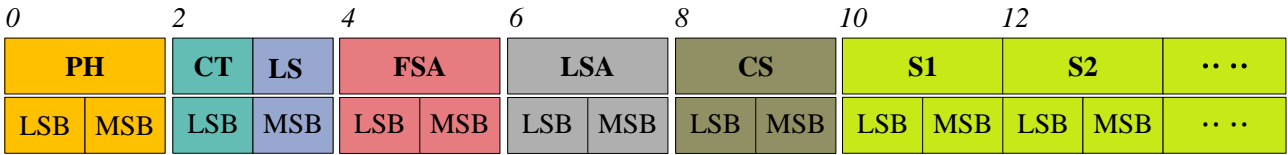


图 3 扫描命令应答内容数据结构示意图

表 2 扫描命令应答内容数据结构描述

内容	名称	描述
PH(2B)	数据包头	长度为 2B，固定为 0x55AA，低位在前，高位在后。
CT(1B)	包类型	表示当前数据包的类型；0x00:点云数据包 0x01:起始数据包。
LSN(1B)	采样数量	表示当前数据包中包含的采样点数量；起始数据包中只有 1 个起始点的数据，该值为 1。
FSA(2B)	起始角	采样数据中第一个采样点对应的角度数据
LSA(2B)	结束角	采样数据中最后一个采样点对应的角度数据
CS(2B)	校验码	当前数据包的校验码，采用双字节异或对当前数据包进行校验
Si(2B)	采样数据	系统测试的采样数据，为采样点的距离数据,其中 Si 节点的 LSB 中还集成了干扰标志

➤ 起始位解析:

当检测到 CT=1 时，表明该包数据为起始数据包，表示一圈数据的开头，该数据包中 LSN = 1，即 Si 的数量为 1；其距离、角度的具体值解析参见下文。

➤ 距离解析:

$$\text{距离解算公式: } \text{Distance}_i = \frac{S_i}{4}$$

其中，Si 为采样数据。设采样数据为 E5 6F，由于本系统是小端模式，所以本采样点 S = 0x6FE5，带入到距离解算公式，得 Distance = 7161.25mm。

➤ 角度解析:

角度数据保存在 FSA 和 LSA 中，每一个角度数据有如下的数据结构，C 是校验位，其值固定为 1。角度解析有两个等级：一级解析和二级解析。一级解析初步得到角度初值，二级解析对角度初值进行修正，具体过程如下：

一级解析:

$$\text{起始角解算公式: } \text{Angle}_{FSA} = \frac{\text{Rshiftbit}(FSA,1)}{64}$$

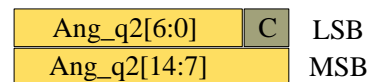


图 4 角度数据结构示意

$$\text{结束角解算公式: } \text{Angle}_{LSA} = \frac{\text{Rshiftbit}(LSA,1)}{64}$$

中间角解算公式: $Angle_i = \frac{diff(Angle)}{LSN-1} * (i - 1) + Angle_{FSA} \quad (i = 2,3, \dots, LSN - 1)$

$Rshiftbit(data, 1)$ 表示将数据 data 右移一位。 $diff(Angle)$ 表示起始角（未修正值）到结束角（未修正值）的顺时针角度差，LSN 表示本帧数据包采样数量。

二级解析:

角度修正公式: $Angle_i = Angle_i + AngCorrect_i \quad (i = 1,2, \dots, LSN)$

其中，AngCorrect为角度修正值，其计算公式如下， $tand^{-1}$ 为反三角函数，返回角度值：

IF $Distance_i == 0 \quad AngCorrect_i = 0$

ELSE $AngCorrect_i = \text{tand}^{-1}(21.8 * \frac{155.3-Distance_i}{155.3*Distance_i})$

设数据包中，第 4~8 字节为 28 E5 6F BD 79，所以 $LSN = 0x28 = 40(\text{dec})$ ， $FSA = 0x6FE5$ ， $LSA = 0x79BD$ ，带入一级解算公式，得：

$Angle_{FSA} = 223.78^\circ$ ， $Angle_{LSA} = 243.47^\circ$ ， $diff(Angle) = 19.69^\circ$

$Angle_i = \frac{19.69^\circ}{39} * (i - 1) + 223.78^\circ \quad (i = 2,3, \dots, 39)$

假设该帧数据中， $Distance_1 = 1000$ ， $Distance_{LSN} = 8000$ ，带入二级解算公式，得：

$AngCorrect_1 = -6.7622^\circ$ ， $AngCorrect_{LSN} = -7.8374^\circ$ ，所以：

$Angle_{FSA} = Angle_1 + AngCorrect_1 = 217.0178^\circ$

$Angle_{LSA} = Angle_{LSA} + AngCorrect_{LSA} = 235.6326^\circ$

同理， $Angle_i (i = 2,3, \dots, LSN - 1)$ ，可以依次求出。

➤ **校验码解析:**

校验码采用双字节异或，对当前数据包进行校验，其本身不参与异或运算，且异或顺序不是严格按照字节顺序，其异或顺序如图所示，因此，校验码解算公式为：

$CS = XOR_1^{end}(C_i) \quad i = 1,2, \dots, end$

XOR_1^{end} 为异或公式，表示将元素中从下标 1 到 end 的数进行异或。但异或满足交换律，实际解算中可以无需按照本文异或顺序。

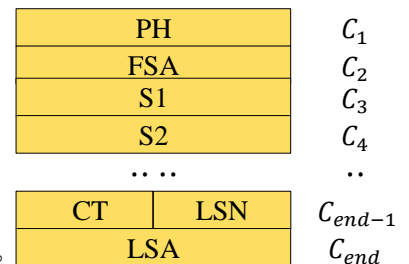


图 5 CS 异或顺序示意图

速度控制

同时，用户可以根据实际需要，改变扫描频率来满足需求。通过改变 **M_SCTP** 管脚输入电压，或改变输入的 **PWM** 信号的占空比，来调控电机转速（具体控制方法，请参考数据手册）。

修订

日期	版本	修订内容
2019-04-24	1.0	初撰