

G1 开发手册



目录

1	工作机制.....	1
1.1	系统工作流程	1
2	系统通信.....	2
2.1	通信机制	2
2.2	系统命令	2
2.3	系统报文	3
3	数据协议.....	4
3.1	扫描命令 [A5 60]	4
3.2	停止命令 [A5 65]	9
3.3	设备信息 [A5 90]	9
3.4	健康状态 [A5 92]	10
3.5	扫描频率设置 [A5 09/0A/0B/0C].....	11
3.6	扫描频率获取 [A5 0D].....	11
3.7	测距频率获取[A5 D1].....	11
3.8	掉电保护切换 [A5 D9].....	12
3.9	重启命令 [A5 40]	12
3.10	速度控制	13
4	使用注意.....	13
5	修订	14

1 工作机制

YDLIDAR G1（以下简称 G1）的系统设置了 4 种工作模式：空闲模式、扫描模式、停机模式；

- **空闲模式：**G1 上电时，默认为空闲模式，空闲模式时，G1 的测距单元不工作，激光器不亮。
- **扫描模式：**当 G1 进入扫描模式时，测距单元点亮激光器，开始工作，不断对外部环境进行激光采样，并经过后台处理后实时输出。
- **停机模式：**当 G1 运行有错时，如开启扫描时，激光器不亮，电机不转等状况，G1 会自动关闭测距单元，并反馈错误代码。
- **掉电保护模式：**在此模式下雷达需要持续发送扫描命令，雷达才会持续的扫描，发送间隔小于 3 秒。如果雷达接收不到持续的扫描命令，系统会自动停机，该模式默认不开启。

1.1 系统工作流程

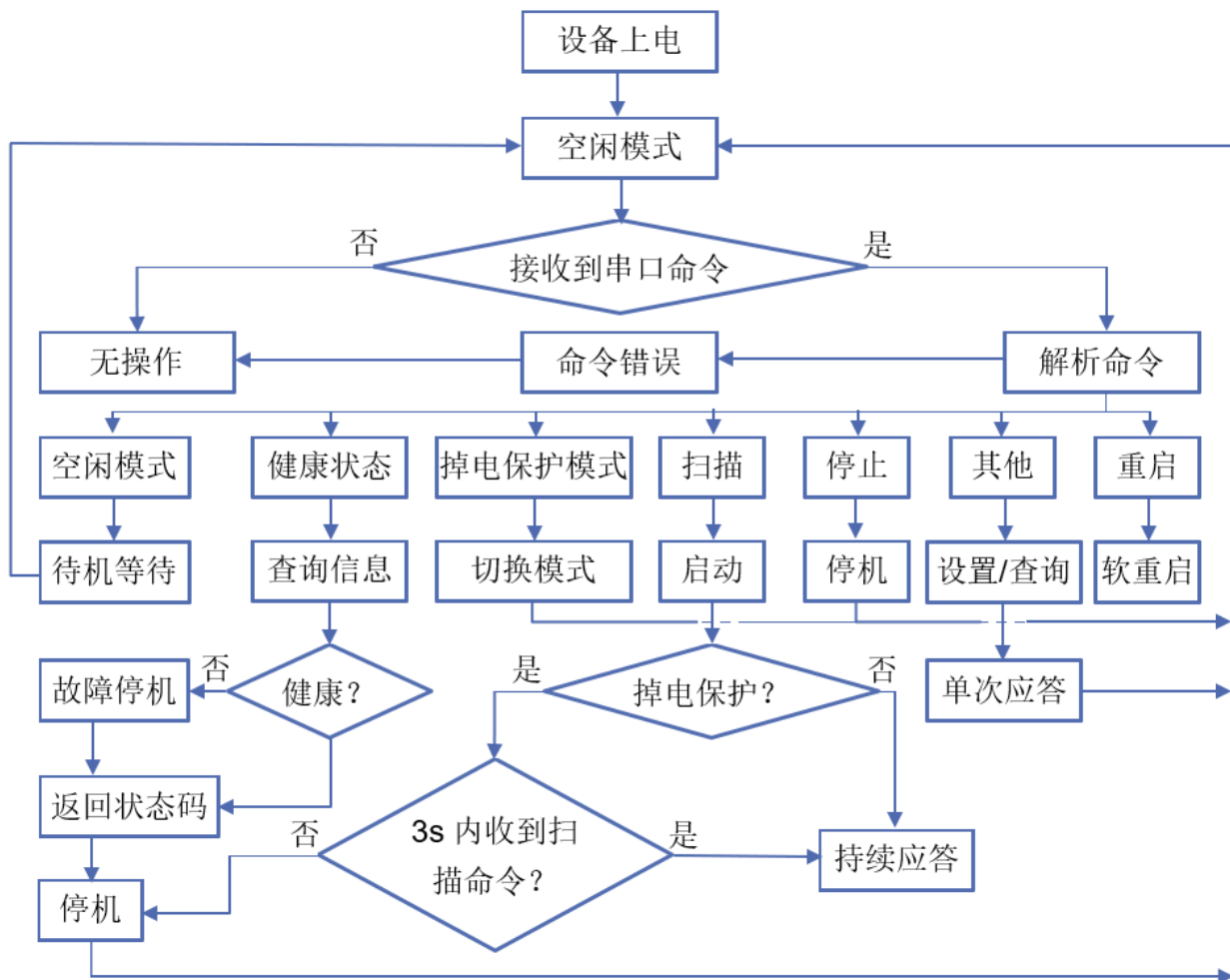


图 1 YDLIDAR G1 系统工作流程图

2 系统通信

2.1 通信机制

G1 是通过串口来和外部设备进行命令和数据的交互。当外部设备发送一个系统命令至 G1，G1 解析系统命令，会返回相应的应答报文，并根据命令内容，来切换相应的工作状态，外部系统根据报文内容，解析报文，便可获取应答数据。



图 2 YDLIDAR G1 系统通信机制

2.2 系统命令

外部系统通过发送相关的系统命令，便可设置 G1 相应的工作状态，获取相应的数据。G1 的系统命令统一为 2 个字节，其中起始字节统一为 0xA5，第二个字节为命令内容。G1 对外发布的系统命令如下：

表 1 YDLIDAR G1 系统命令

系统命令	描述	模式切换	应答模式	
0xA5 (起始)	0x60	开始扫描，输出点云数据	扫描模式 持续应答	
	0x65	停机，停止扫描	停机模式 无应答	
	0x90	获取设备信息（型号、固件、硬件版本）	不切换 单次应答	
	0x92	获取设备健康状态	不切换 单次应答	
	0x09	增加 0.1Hz 当前设置的扫描频率	不切换 单次应答	
	0x0A	减小 0.1Hz 当前设置的扫描频率	不切换 单次应答	
	0x0B	增加 1Hz 当前设置的扫描频率	不切换 单次应答	
	0x0C	减小 1Hz 当前设置的扫描频率	不切换 单次应答	
	0x0D	获取当前设置的扫描频率	不切换 单次应答	
	0xD1	获取系统的测距频率	不切换 单次应答	
	0xD9	掉电保护模式开关（默认关闭）	不切换 单次应答	
	0x40	设备软重启	/	无应答

2.3 系统报文

系统报文时系统根据接收的系统命令反馈的应答报文，不同的系统命令，系统报文的应答模式和应答内容也不一样，其中应答模式有三种：无应答、单次应答、持续应答。

无应答表示系统不反馈任何报文；单次应答表示系统的报文长度是有限的，应答一次即结束；持续应答表示系统的报文长度是无限长的，需要持续发送数据，如进入扫描模式时。

单次应答和持续应答的报文采用同一个数据协议，其协议内容为：起始标志、应答长度、应答模式、类型码和应答内容，通过串口 16 进制输出。

表 2 YDLIDAR G1 系统报文数据协议

起始标志	应答长度	应答模式	类型码	应答内容
16bits	30bits	2bits	8bits	/

字节偏移：

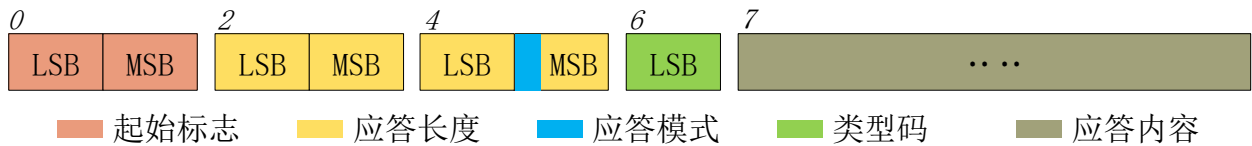


图 3 YDLIDAR G1 系统报文数据协议示意图

- **起始标志：**G1 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；
- **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，其取值和对应的模式如下：

表 3 YDLIDAR G1 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：**不同的系统命令，对应不同的类型码；
- **应答内容：**不同的系统命令，反馈不同的数据内容，其数据协议也不同。

注 1: G1 的数据通信采用的是小端模式，低位在前。

注 2: 应答报文中，第 6 个字节的低 6 位属于应答长度，高 2 位属于应答模式。

3 数据协议

不同的系统命令，有着不同报文的报文内容。而不同类型码的报文中，其应答内容的数据协议也不尽相同。因此，用户需要根据相应的数据协议，来解析应答内容中的数据，如点云数据、设备信息等。

3.1 扫描命令 [A5 60]

当外部设备向 G1 发送扫描命令时，G1 会进入扫描模式，并反馈点云数据。其应答报文为：

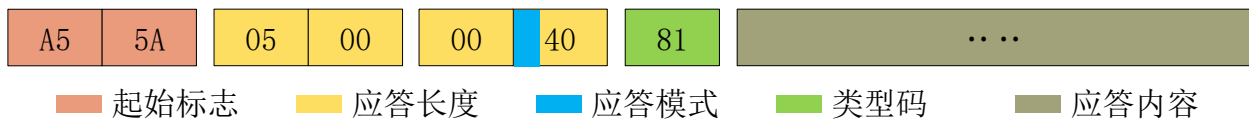


图 4 YDLIDAR G1 扫描报文示意图

其中第 6 个字节高 2 为 01，因此应答模式取值为 0x1，为持续应答，忽略应答长度，类型码为 0x81；

应答内容为系统扫描的点云数据，其按照以下数据结构，以 16 进制向串口发送至外部设备。

字节偏移：

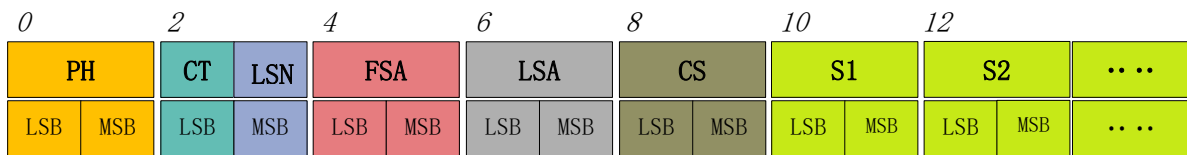


图 5 扫描命令应答内容数据结构示意图

表 4 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
F&C(1B)	包类型	表示当前数据包的类型，CT[bit(0)]=1 表示为一圈数据起始，CT[bit(0)]=0 表示为点云数据包，CT[bit(7:1)]见 CT 信息解析
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[bit(0)]=1 时，表明该包数据为起始数据包，表示一圈数据的起始，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；

当检测到 CT[bit(0)]=0 时，表明该包数据为点云数据包；

注：CT[bit(7:1)]为预留位，当 CT[bit0]=1 时，CT[bit(7:1)]中存放转速信息，CT[bit0]=0 时，CT[bit(7:1)]未
来版本会用作其他用途，因此在解析 CT 过程中，只需要对 bit(0)位做起始帧的判断。

➤ 转速解析

G1 的数据协议中携带转速，位于当 CT[bit0]=1 时，CT[bit(7:1)]中存放转速信息：

$$\text{当 CT[bit0]=1, } F = \frac{Rshiftbit(CT,1)}{10}。$$

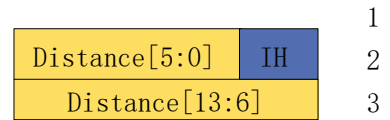


图 6 S 节点数据结构示意图

➤ 干扰识别 Flag

G1 内部集成了干扰识别算法，对信号存在干扰的点会在 Flag 上打上标记，用户可以根据实际使用情况对信号存在干扰的点进行过滤，具体如下：

- 1) Flag=2，信号存在镜面反射的干扰，建议过滤该点的测距值，滤除干扰；
- 2) Flag=3，信号存在环境光的干扰，建议过滤该点的测距值，滤除干扰。

注：当对干扰标记的点都进行过滤时，G1 的抗噪效果是比较优秀的，同时会损失部分点云图的细节信息，用户可以根据实际使用场景，选择不同的滤噪策略。

➤ 距离解析

距离解算公式：Distance_i = Di[5: 0] + Di[13: 6] * 64 单位为 mm。

其中，Di 为采样数据 Si 的第 1 第 2 字节数据。设采样数据为 E4 6F，由于本系统是小端模式，所以本采样点 D = 0x6FE4，带入到距离解算公式，得 Distance = 7161mm。

同时，IS = bitand(0xE4, 3) = 0，所以，该采样点的信号无干扰。其中，bitand 为按位与运算。

➤ 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：

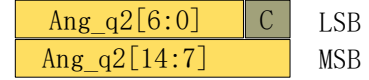


图 7 角度数据结构示意图

一级解析：

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

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

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

$Rshiftbit(data, 1)$ 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：

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

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：

$$\text{IF } Distance_i == 0 \quad AngCorrect_i = 0$$

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

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：

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

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

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

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

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

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

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：

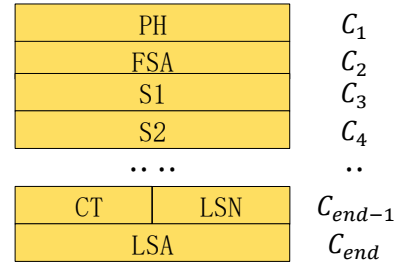


图 7 CS 异或顺序示意图

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

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。

➤ CT 信息解析

由于一圈点云由一个起始数据包和多个点云数据包组成，G1 的数据协议中，每一圈中，这些数据包的 CT[bit(7:1)] 携带的信息都不相同。

规定起始数据包的索引为 0，后续的数据包的索引以此叠加，则各个索引的 CT[bit(7:1)] 对应的信息如下：

表 5 CT 携带信息描述

索引	S2PRO
0 (零位包)	CT = (Freq*10) <<1
1	CT = (CusVerMajor<<6)+(CusVerMinor<<1)
2	CT = 生产调试信息
3	CT = Health<<1
后续索引	CT = 生产调试信息

其中：

Freq: 扫描频率 (Hz)

CusVerMajor: 用户大版本 **CusVerMinor:** 用户小版本

CusVersion = Major.Minor, 该信息用于做雷达版本兼容

Health: 健康信息，其中，Health 的每个 bit 位对应不同模块的健康状态，如下：

```

1 typedef enum{
2   SensorHealth=0,      //bit0: sensor异常, bit0=1时, sensor采样信号出现异常
3   EncodeHealth,      //bit1: Encode异常, bit1=1时, 雷达无法转动或者角度跳变
4   PwrHealth,         //bit2: Pwr异常, bit2=1时, 无线供电电压弱
5   PDHealth,         //bit3: PD异常, bit3=1时, 激光器烧坏或者短路
6   LDHealth,         //bit4: LD异常, bit4=1时, 激光器功率异常
7   DataHealth,       //bit5: 数据异常, bit5=1时, 雷达扫描一圈无有效点, 被遮挡
8   HealthStatue_Tail //bit6: 预留
9 }HealthStatue_Enum;

```

图 9 HEALTH BIT 与对应模块的信息描述

注 1: Health 存在 bit 为 1 时, 其对应的模块存在异常, 为 0 时, 对应的模块正常。

注 2: 由于 AD 资源, PwrHealth、PDHealth、LDHealth, 该 3 项只上电检测一次, 后续的状态不会更新。

注 3: SensorHealth、EncodeHealth、DataHealth, 该 3 项检测项为实时检测项目。

生产调试信息

相当一部分的 CT 字节中存放了较多的调试信息, 该部分信息存放了一些雷达的相关参数, 如工作模式、对应的码盘信息、测距模式等。

由于这部分信息只涉及到生产调试, 本信息暂不开放, 用户可作为预留位。

➤ CT 信息校验

由于数据包未给出每个包的索引, 用户只能在起始数据包做一次索引的同步; 当用户串口存在丢包现象时, 会导致相关信息 (Health、用户版本) 的解包错误。因此, S2PRO 引入了一个 CRC8 的校验字节, 具体如下:

- 1) 采用 CRC8 的校验方式, 从零位包开始, 对每个 CT 进行 CRC8 校验, 直到收到下一个零位包。
- 2) CRC8 的校验结果存放在每个零位包开头, 所以, 零位包的数据结构可以调整为如下:

表 6 带校验结果的起始数据包数据结构描述

内容	名称	字节偏移
LastCRC (1B)	上一圈 CT 校验结果	0
PH (2B)	数据包头	1
CT (1B)	零位包: Freq<<1+1	3
LSN (1B)	采样数量	4
FSA (2B)	起始角	5
LSA (2B)	结束角	7
CS (2B)	校验码	9
Si (2B)	采样数据	11+2*i

CRC 校验代码, 可参考:

```

1 u8 GetCrc8(u8 *ptr, u8 default_crc, u8 poly = 0x8C) {
2   u8 crc = default_crc;
3   u8 i;
4   crc ^= *ptr;
5   for (i = 0; i < 8; i++) { //0x8c
6     if (crc & 0x01) {
7       crc = (crc >> 1) ^ poly;
8     }
9     else {
10      crc >>= 1;
11    }
12  }
13  return crc;
14 }
15 /*****
16 if(*PkgInIndex == 0){ //零位包, 索引 = 0
17   val_crc8 = 0; //清除校验结果, 设为0, 开始进行下一圈的CT校验
18 }
19 val_crc8 = GetCrc8(&PtrPKG->CT, val_crc8, 0x8C); //校验结果存放在val_crc8
20 *****/

```

图 10 CT 信息校验参考代码

按照此方法的校验结果和起始数据包中 LastCRC 相等，则认为串口数据无丢包现象，相关信息可信，否则不可信。

3.2 停止命令 [A5 65]

当系统处于扫描状态时，G1 一直在对外发送点云数据，若此时需要关闭扫描，可以发送此命令，令系统停止扫描。发送停止命令后，系统会处于待机状态，此时，设备的测距单元处于低功耗模式，激光器不亮。

该命令是无响应的，因此系统在接收到该命令后，不会有任何报文应答。

3.3 设备信息 [A5 90]

当外部设备向 G1 发送获取设备信息命令 (A5 90) 时，G1 会反馈设备的型号、固件版本和硬件版本，以及设备出厂序列号。其应答报文为：

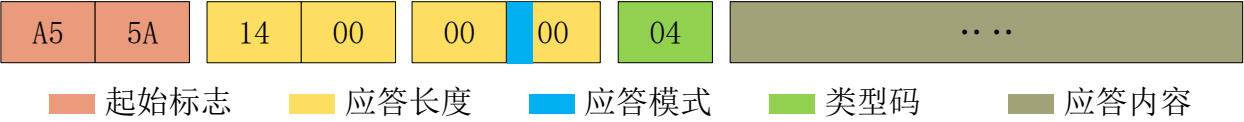


图 9 YDLIDAR G1 设备信息报文示意图

按照协议解析：应答长度 = 0x00000014， 应答模式 = 0x0， 类型码 = 0x04。

即应答内容字节数为 20；本次应答为单次应答，类型码为 04，该类型应答内容满足以下数据结构：

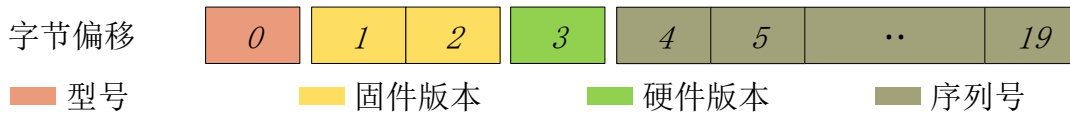


图 10 YDLIDAR G1 设备信息应答内容数据结构示意图

- **型号**: 1 个字节设备机型，如 G1 的机型代号是 19;
- **固件版本**: 2 个字节，低字节为主版本号，高字节为次版本号;
- **硬件版本**: 1 个字节，代表硬件版本;
- **序列号**: 16 个字节，唯一的出厂序列号。

3.4 健康状态 [A5 92]

当外部设备向 G1 发送获取设备健康状态命令 (A5 92) 时，G1 会反馈设备的状态码。其应答报文为：

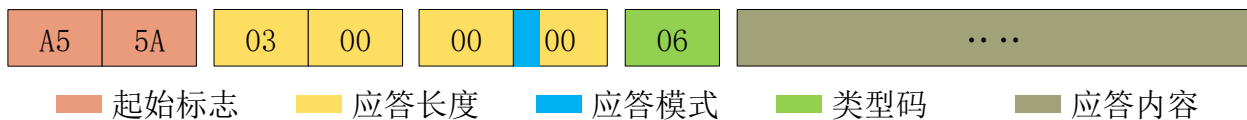


图 11 YDLIDAR G1 设备健康状态报文示意图

按照协议解析：应答长度 = 0x00000003， 应答模式 = 0x0， 类型码 = 0x06。

即应答内容字节数为 3；本次应答为单次应答，类型码为 06，该类型应答内容满足一下数据结构：

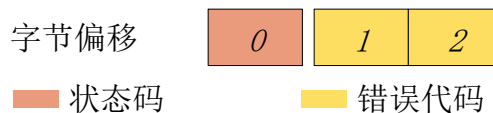


图 12 YDLIDAR G1 设备健康状态应答内容数据结构示意图

- **状态码**: 1 个字节，该字节每个 bit 位对应不同模块的健康信息，具体如下：

表 7 健康状态码 BIT 位描述

Bit 位	描述
Bit0	Sensor 状态位，用于判断图像传感器的状态：1 异常，0 正常
Bit1	Encode 状态位，用于判断角度检测模块的状态：1 异常，0 正常
Bit2	WiPwr 状态位，用于判断无线供电模块的状态：1 异常，0 正常
Bit3	PD 状态位，用于判断激光器反馈电压的状态：1 异常，0 正常
Bit4	LD 状态位，用于判断激光器驱动电流的状态：1 异常，0 正常
Bit5	Data 状态位，用于判断雷达数据是否正常：1 异常，0 正常
Bit[6:7]	预留状态位

➤ **错误代码：**2 个字节，当状态码中出现异常，错误代码则会输出对应模块的异常信息。

注：用户在获取健康信息时，只需关注状态码的情况即可，无需关注错误代码。

3.5 扫描频率设置 [A5 09/0A/0B/0C]

G1 提供了多个扫描频率设置的命令接口，用于增加或减少系统的扫描频率，具体如下：

表 8 扫描频率设置命令描述

系统命令	描述
0xA509	增加 0.1Hz 当前设置的扫描频率
0xA50A	减小 0.1Hz 当前设置的扫描频率
0xA50B	增加 1Hz 当前设置的扫描频率
0xA50C	减小 1Hz 当前设置的扫描频率

上述命令是同一类型命令，有着相同的报文结构。扫描频率设置命令有如下报文结构：

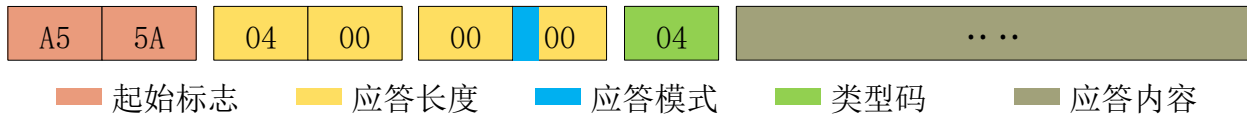


图 13 YDLIDAR G1 扫描频率设置报文示意图

按照协议解析：应答长度 = 0x00000004， 应答模式 = 0x0， 类型码 = 0x04。

即应答内容字节数为 4；本次应答为单次应答，类型码为 04。其应答内容表示的是当前设置的扫描频率（单位：Hz），其解算公式为：

$$F = \frac{\text{AnswerData}}{100}$$

其中，AnswerData 为应答内容（小端模式）换算成十进制数据，单位为赫兹（Hz）。

3.6 扫描频率获取 [A5 0D]

该命令用于获取设置的扫描频率（注意不是实时频率），其报文结构和应答内容和扫描频率设置命令一致，用户可参见[扫描频率设置 \[A5 09/0A/0B/0C\]](#)，本节不作阐述。

3.7 测距频率获取 [A5 D1]

该命令用于获取系统的测距频率，该命令的报文结构和应答内容如下：

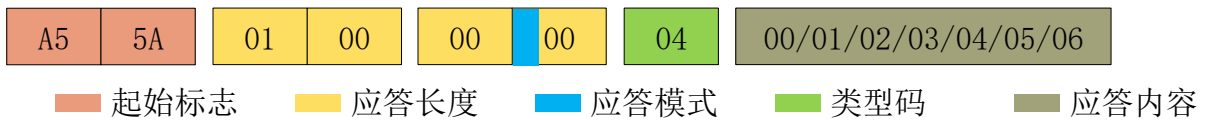


图 14 YDLIDAR G1 测距频率报文示意图

按照协议解析：应答长度 = 0x00000001， 应答模式 = 0x0， 类型码 = 0x04。

即应答内容字节数为 1；本次应答为单次应答，类型码为 04。该命令应答内容对应系统测距频率，具体如下：

表 9 测距频率设置应答内容描述

应答内容	0x00	0x01	0x02	0x03	0x04	0x05	0x06
测距频率 (KHz)	4	5	8	9	10	16	18

3.8 掉电保护切换 [A5 D9]

当雷达和外部设备的供电采用不是共用的供电系统时，可能需要开启掉电保护模式，防止控制端系统关闭后雷达仍然工作，从雷达内部进行保护。

该模式开启后，需要持续发送**扫描命令**，发送间隔小于 3s，这样雷达才会持续工作；如果命令发送中断或者发送间隔过长，系统会判定控制端已掉电，会触发掉电保护，雷达停机。本命令是一个开关命令，该命令的报文如下：

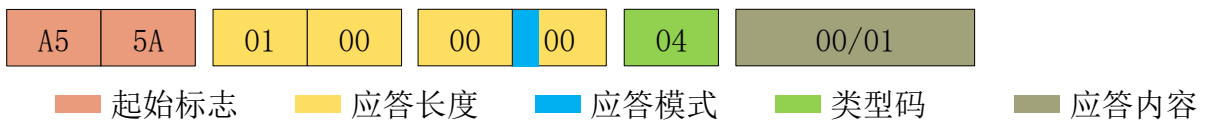


图 15 YDLIDAR G1 掉电保护切换命令报文示意图

按照协议解析：应答长度 = 0x00000001， 应答模式 = 0x0， 类型码 = 0x04。

即应答内容字节数为 1；本次应答为单次应答，类型码为 04。该命令应答内容对应掉电保护模式的开启和关闭，00 表示开启掉电保护，01 表示关闭掉电保护。

注：掉电保护模式下，扫描命令的报文结构略有变化，只有在停机状态下第一次发送扫描命令时，才会有完整的报文结构，后续的扫描命令中无起始标志、应答长度、应答模式、类型码，只有应答内容。

3.9 重启命令 [A5 40]

当外部设备向 G1 发送重启设备命令 (A5 40) 时，G1 会进入软重启，系统重新启动。该命令无应答。

3.10 速度控制

G1 将系统的速度控制集成到系统的命令接口上，并不是硬件接口上。用户可通过调节扫描频率，来改变电机的转速。具体参见[扫描频率设置](#)章节，本节不作详细阐述。

4 使用注意

在和 G1 进行命令交互时，除了[停止命令](#)[A5 65]，其他命令不能在扫描模式下进行交互，这样容易导致报文解析错误。

5 修订

日期	版本	修订内容
2019-12-03	1.0	初撰
2021-07-22	1.1	数据协议修改