



文档编号:00.13.005702

# YDLIDAR TSA

## 使用手册



[www.ydlidar.cn](http://www.ydlidar.cn)

# 目录

<b>1</b>	<b>YDLIDAR TSA 开发套件</b>	<b>1</b>
1.1	开发套件	1
<b>2</b>	<b>WINDOWS下的使用操作</b>	<b>1</b>
2.1	设备连接	1
2.2	驱动安装	3
2.3	使用评估软件	4
2.3.1	开始扫描	6
2.3.2	数据保存	7
2.3.3	显示均值和标准差	7
2.3.4	显示强度值	8
2.3.5	播放和录制显示均值和标准差	8
2.3.6	调试	9
2.3.7	滤波	9
<b>3</b>	<b>LINUX下基于ROS的使用操作</b>	<b>10</b>
3.1	设备连接	10
3.2	编译并安装YDLidar-SDK	10
3.3	ROS驱动包安装	11
3.4	运行ydlidar_ros_driver	11
3.5	RVIZ查看扫描结果	11
3.6	修改扫描角度问题	12
<b>4</b>	<b>使用注意</b>	<b>14</b>
4.1	环境温度	14
4.2	环境光照	14
4.3	供电需求	14
<b>5</b>	<b>修订</b>	<b>15</b>

## 1 YDLIDAR TSA 开发套件

YDLIDAR TSA（以下简称：TSA）的开发套件是为了方便用户对 TSA 进行性能评估和早期快速开发所提供的配套工具。通过 TSA 的开发套件，并配合配套的评估软件，便可以在 PC 上观测到 TSA 对所在环境扫描的点云数据或在 SDK 上进行开发。

### 1.1 开发套件

TSA 的开发套件有如下组件：



图 1 YDLIDAR TSA 开发套件

表 1 YDLIDAR TSA 开发套件说明

组件	数量	描述
TSA 激光雷达	1	标准版本的 TSA 雷达，内部集成电机驱动，可实现对电机的停转控制和电机控制
USB Type-C 数据线	1	配合 USB 转接板使用，连接 TSA 和 PC 既是供电线，也是数据线
USB 转接板	1	该组件实现 USB 转 UART 功能，方便 TSA、PC 快速互联同时，支持串口 DTR 信号对 TSA 的电机转停控制另外提供用于辅助供电的 Micro USB 电源接口（PWR）

注：USB 转接板有两个接口：USB\_DATA、USB\_PWR。

USB\_DATA：数据供电复用接口，绝大多数情况下，只需使用这个接口便可以满足供电和通信需求。

USB\_PWR：辅助供电接口，某些开发平台的 USB 接口电流驱动能力较弱，这时就可以使用辅助供电。

## 2 WINDOWS 下的使用操作

### 2.1 设备连接

在 windows 下对 TSA 进行评估和开发时，需要将 TSA 和 PC 互连，其具体过程如下：

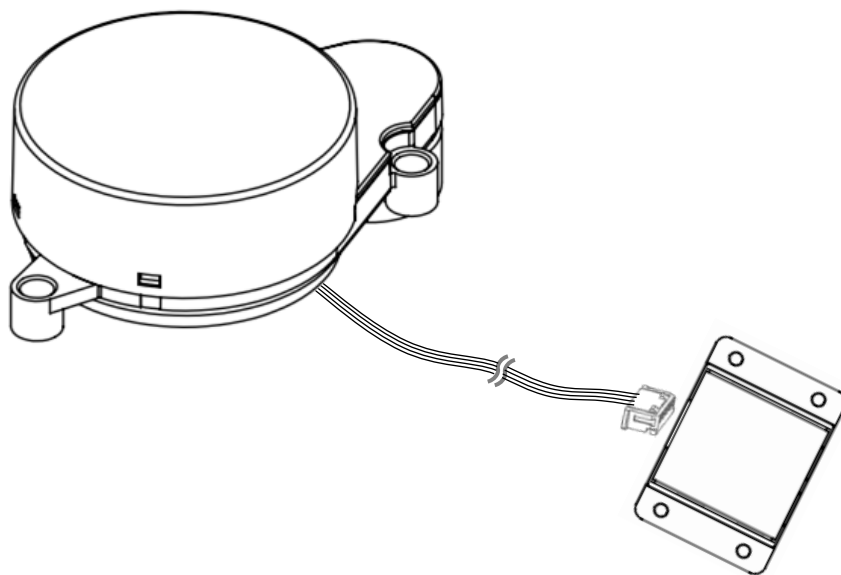


图 2 YDLIDAR TSA 设备连接 STEP 1

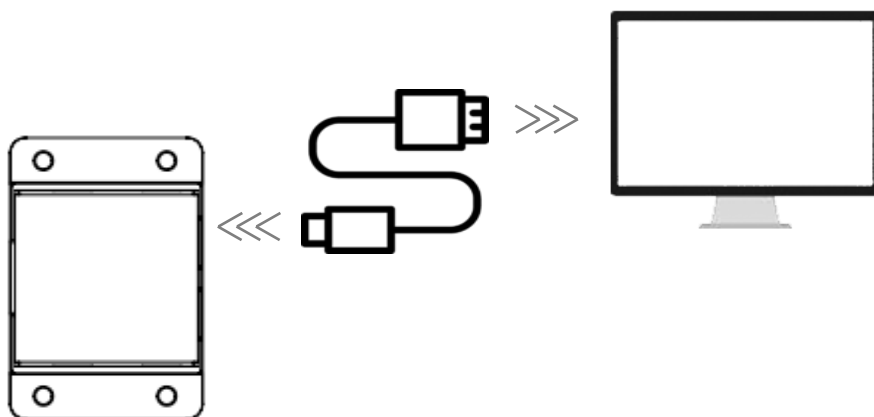


图 3 YDLIDAR TSA 设备连接 STEP 2

先将转接板和 TSA 接好，再将 USB 线接转接板和 PC 的 USB 端口上，注意 USB 线的 Type-C 接口接 USB 转接板的 USB\_DATA，且 TSA 上电后进入空闲模式，电机不转。

部分开发平台或 PC 的 USB 接口的驱动电流偏弱，TSA 需要接入+5V 的辅助供电，否则雷达工作会出现异常。

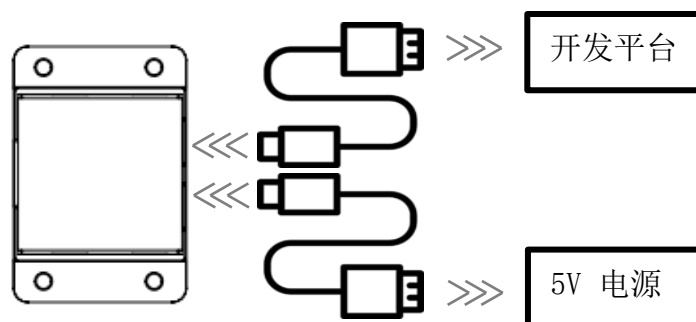


图 4 YDLIDAR TSA 辅助供电

## 2.2 驱动安装

在 windows 下对 TSA 进行评估和开发时，需要安装 USB 转接板的串口驱动。本套件的 USB 转接板采用 CP2102 芯片实现串口 (UART) 至 USB 信号的转换。其驱动程序可以在我司官网下载，或者从 Silicon Labs 的官方网站中下载：

<https://ydlidar.cn/dowfile.html?id=88>

<http://cn.silabs.com/products/development-tools/software/usb-to-uart-bridge-vcp-drivers>

解压驱动包后，执行 CP2102 的 Windows 驱动程序安装文件（CP210x\_VCP\_Windows 下的 exe 文件）。请根据 windows 操作系统的版本，选择执行 32 位版本 (x86)，或者 64 位版本 (x64) 的安装程序。

x64	2013/10/25 11:39	文件夹	
x86	2013/10/25 11:39	文件夹	
CP210xVCPInstaller_x64.exe	2013/10/25 11:39	应用程序	1,026 KB
CP210xVCPInstaller_x86.exe	2013/10/25 11:39	应用程序	901 KB
dpinst.xml	2013/10/25 11:39	XML 文档	12 KB
ReleaseNotes.txt	2013/10/25 11:39	文本文档	10 KB
SLAB_License_Agreement_VCP_Windo...	2013/10/25 11:39	文本文档	9 KB
slabvcp.cat	2013/10/25 11:39	安全目录	12 KB
slabvcp.inf	2013/10/25 11:39	安装信息	5 KB

图 5 YDLIDAR TSA 驱动版本选择

双击 exe 文件，按照提示进行安装。



图 6 YDLIDAR TSA 驱动安装过程

安装完成后，可以右键点击【我的电脑】，选择【属性】，在打开的【系统】界面下，选择左边菜单中的【设备管理器】进入到设备管理器，展开【端口】，可看到识别到的 USB 适配器所对应的串口名，即驱动程序安装成功，下图为 COM3。（注意要在 TSA 和 PC 互连的情况下检查端口）

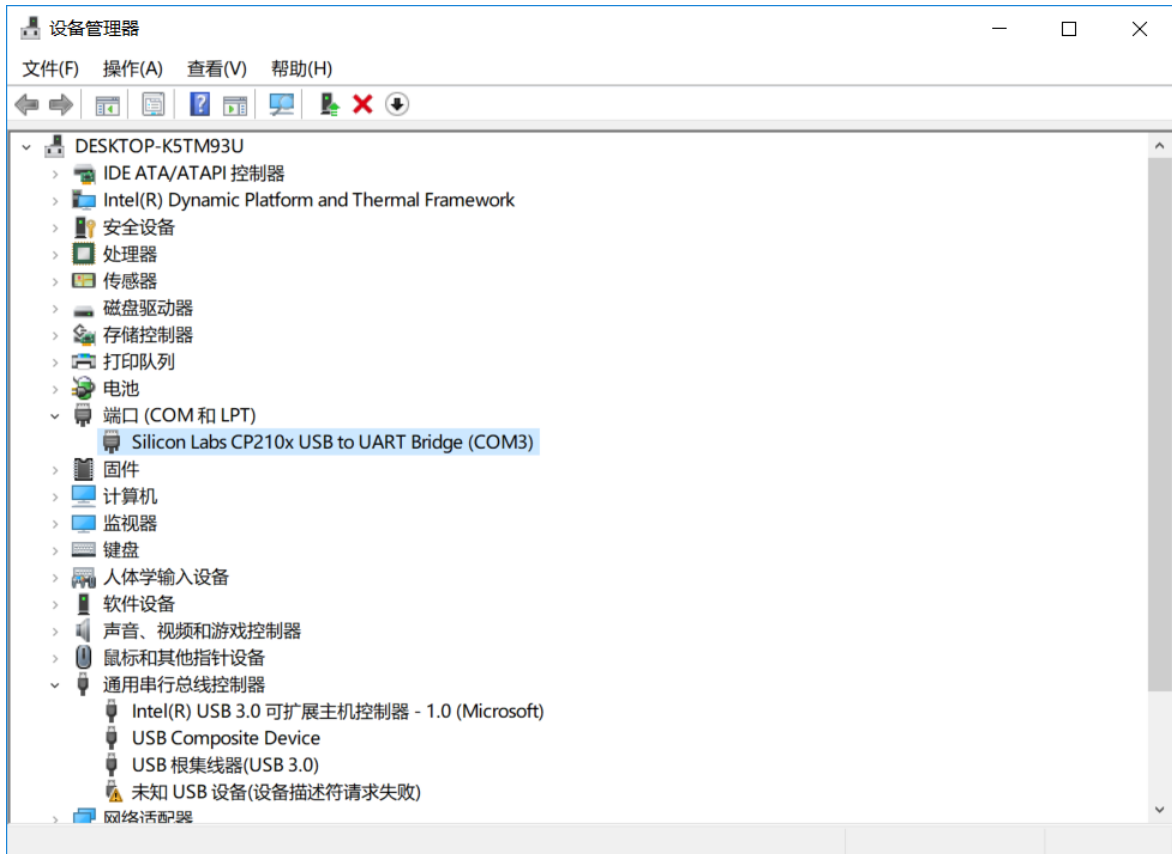


图 7 YDLIDAR TSA 驱动安装检查

## 2.3 使用评估软件

YDLIDAR 提供了 TSA 实时扫描的点云数据可视化软件 LidarViewer，用户使用该软件，可以直观地观察到 TSA 的扫描效果图。YDLIDAR 上提供了 TSA 实时点云数据和实时扫描频率，同时可以读取到 TSA 的版本信息。可视化软件下载链接：

<https://www.ydlidar.cn/Public/upload/download/TOOL.zip>

使用 YDLIDAR 前，请确保 TSA 的 USB 转接板串口驱动已安装成功，并将 TSA 与 PC 的 USB 口互连。运行评估软件：LidarViewer.exe，选择对应的串口号和型号。同时，用户也可以根据个人情况，选择语言（右上角）。



图 8 YDLIDAR TSA 运行评估软件

若无 TSA 型号，参考以下添加 TSA 型号。

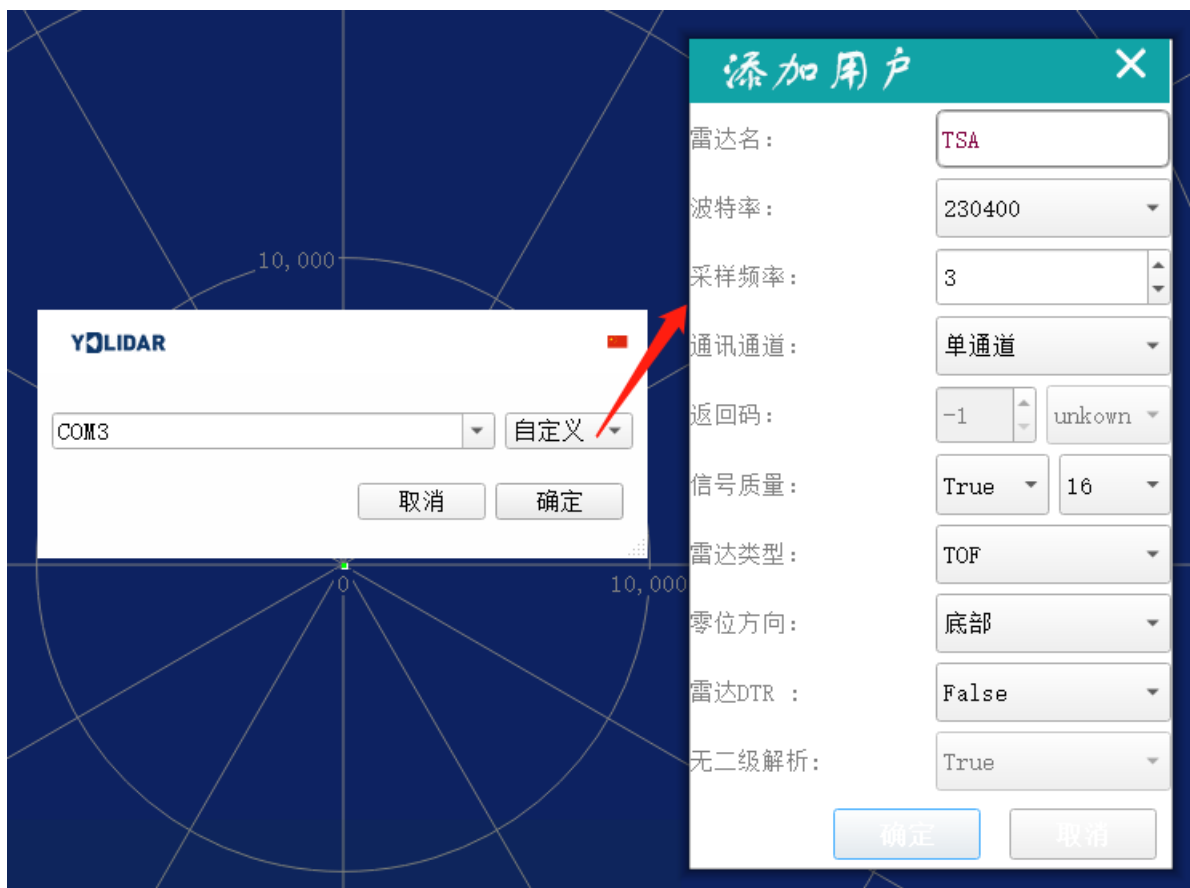


图 9 YDLIDAR TSA 参数配置

确认后，客户端的页面如下：

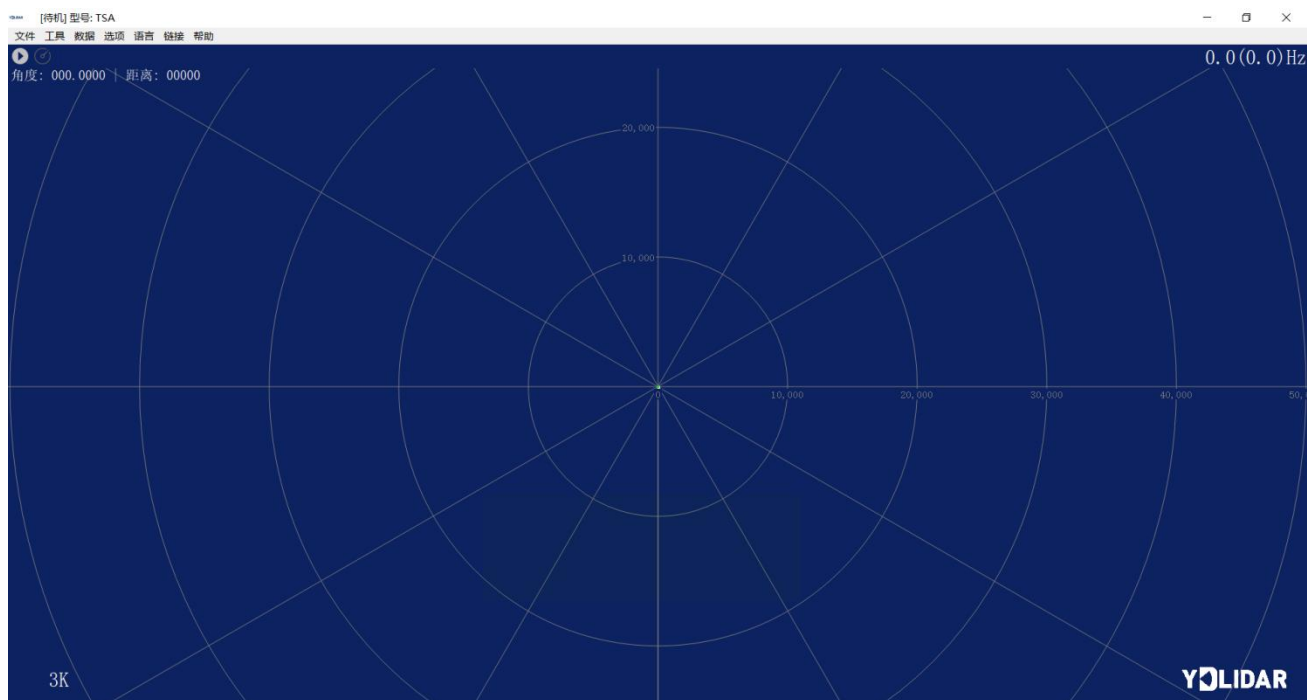


图 10 客户端软件界面

### 2.3.1 开始扫描

在停止状态下点击“启动/停止”。▶按钮雷达会自动开始扫描，并显示环境点云，左上角显示红线位置的角度&距离信息（单位：mm），再点击一下⏸️雷达会停止扫描，如下图：

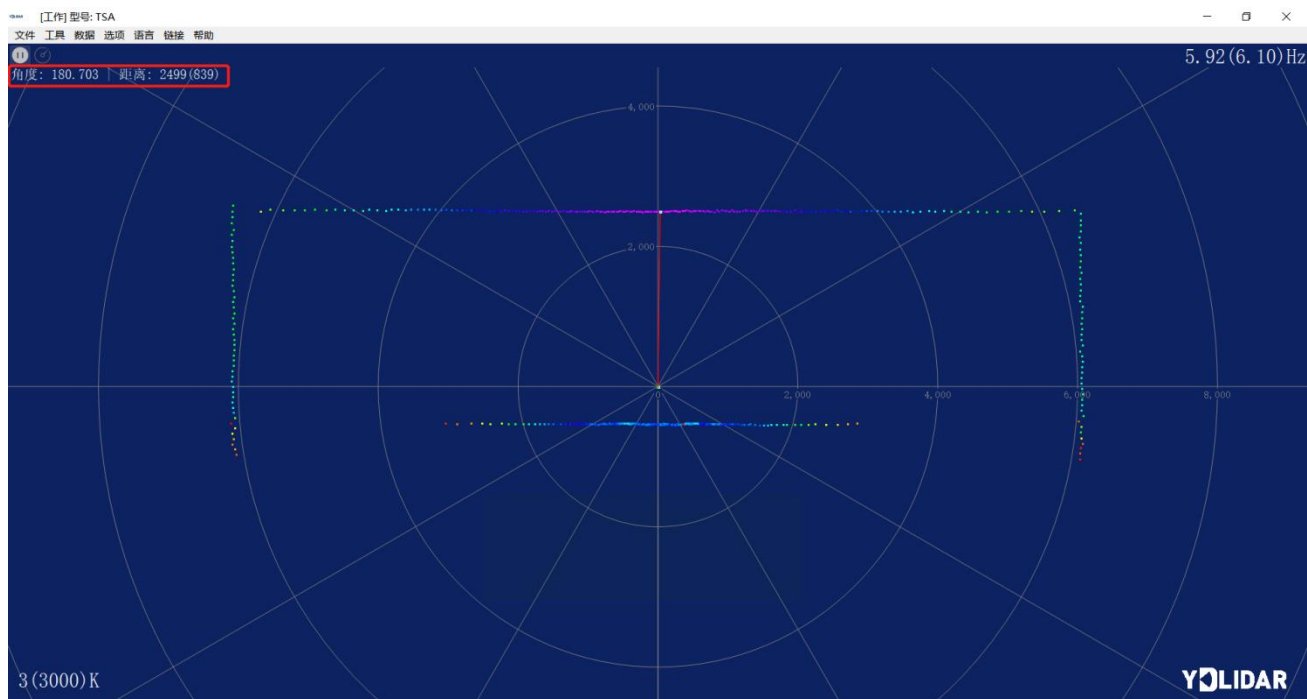


图 11 雷达扫描点云显示



### 2.3.2 数据保存

在雷达扫描时，单击主菜单中【文件】，选择【导出到 Excel】，按提示保存点云数据，系统便会以 Excel 格式保存扫描一圈的点云信息。

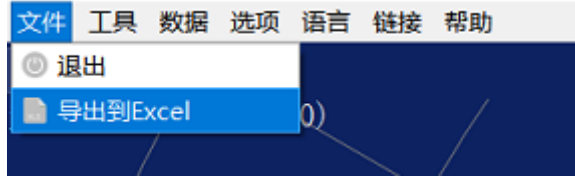


图 12 保存数据

### 2.3.3 显示均值和标准差

单击主菜单中【工具】，选择【均值和标准差】-【显示】

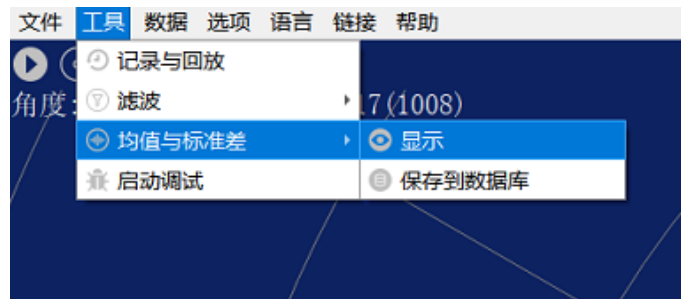


图 13 显示均值和标准差

根据需要进行选择其一，移动鼠标到测试位置，右击弹出菜单，选择【锁定鼠标追踪】。

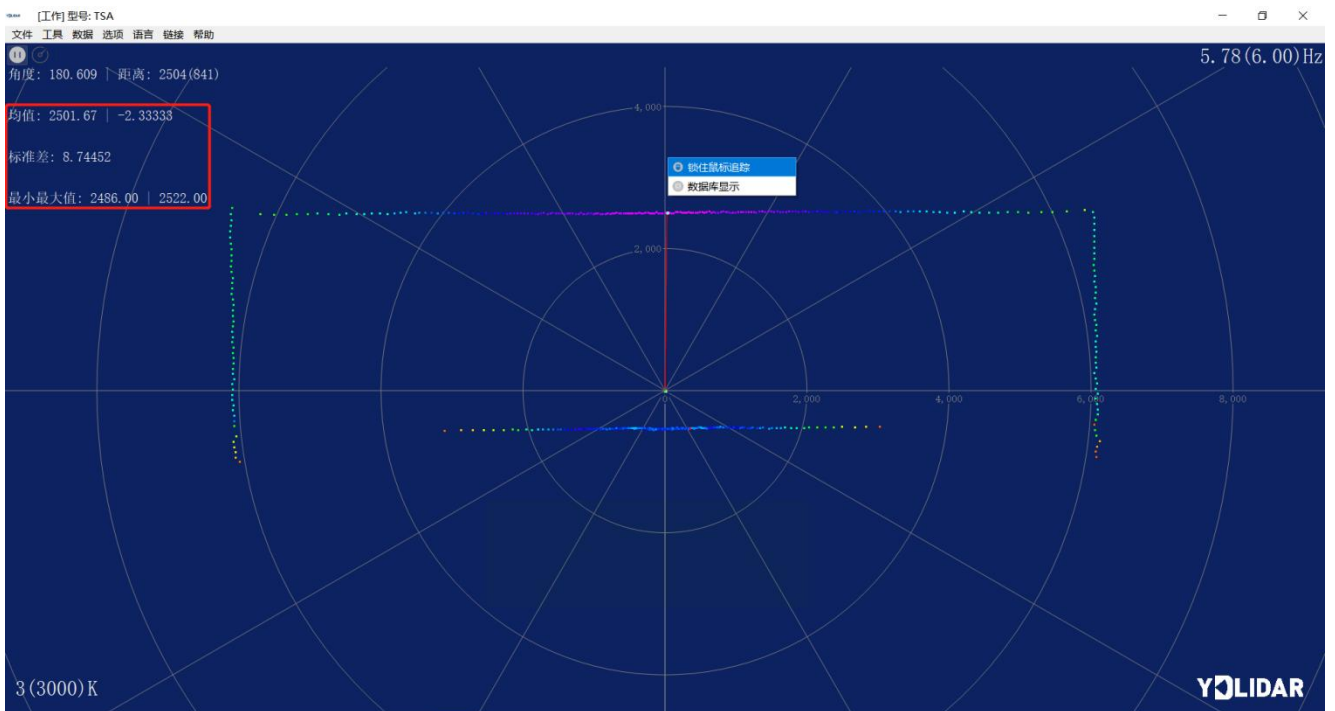


图 14 锁定鼠标追踪

### 2.3.4 显示强度值

单击主菜单中【数据】，选择【光强直方图】。

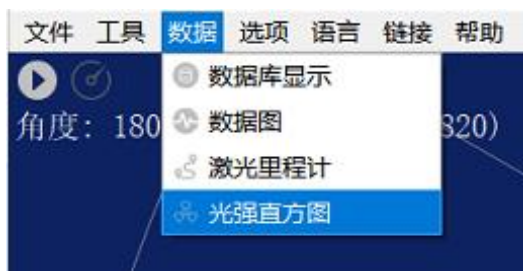


图 15 显示强度值

主窗口显示如下，显示鼠标锁定位置左右共 100 个点的强度值。

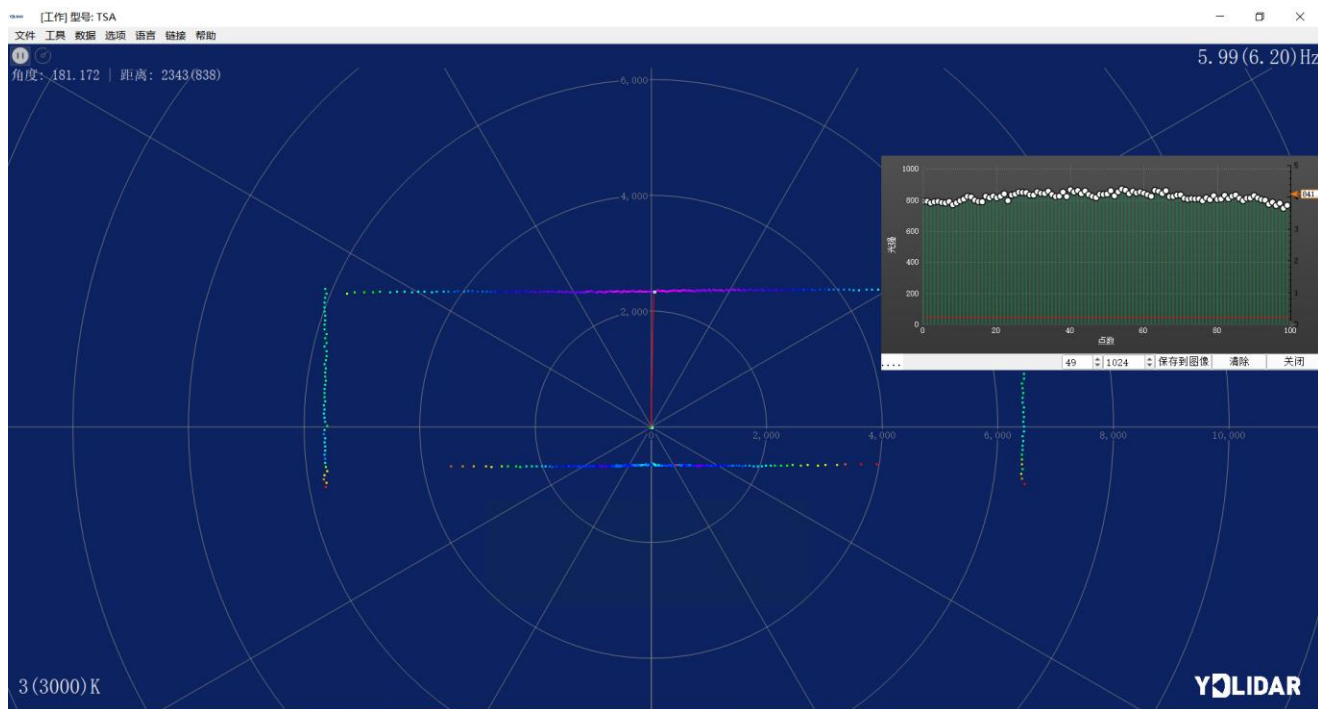


图 16 显示光强直方图

### 2.3.5 播放和录制显示均值和标准差

单击主菜单中【工具】，然后选择【记录与回放】。

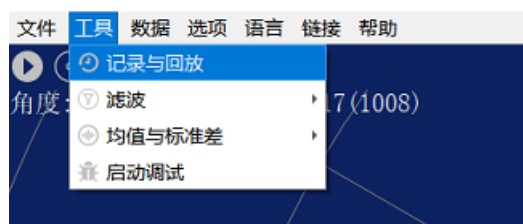





图 17 记录与回放

主窗口显示  如下：

记录激光雷达数据，点击  按钮开始记录，点击  按钮停止录制。

在非扫描模式下，单击  按钮开始播放。

播放过程如下：

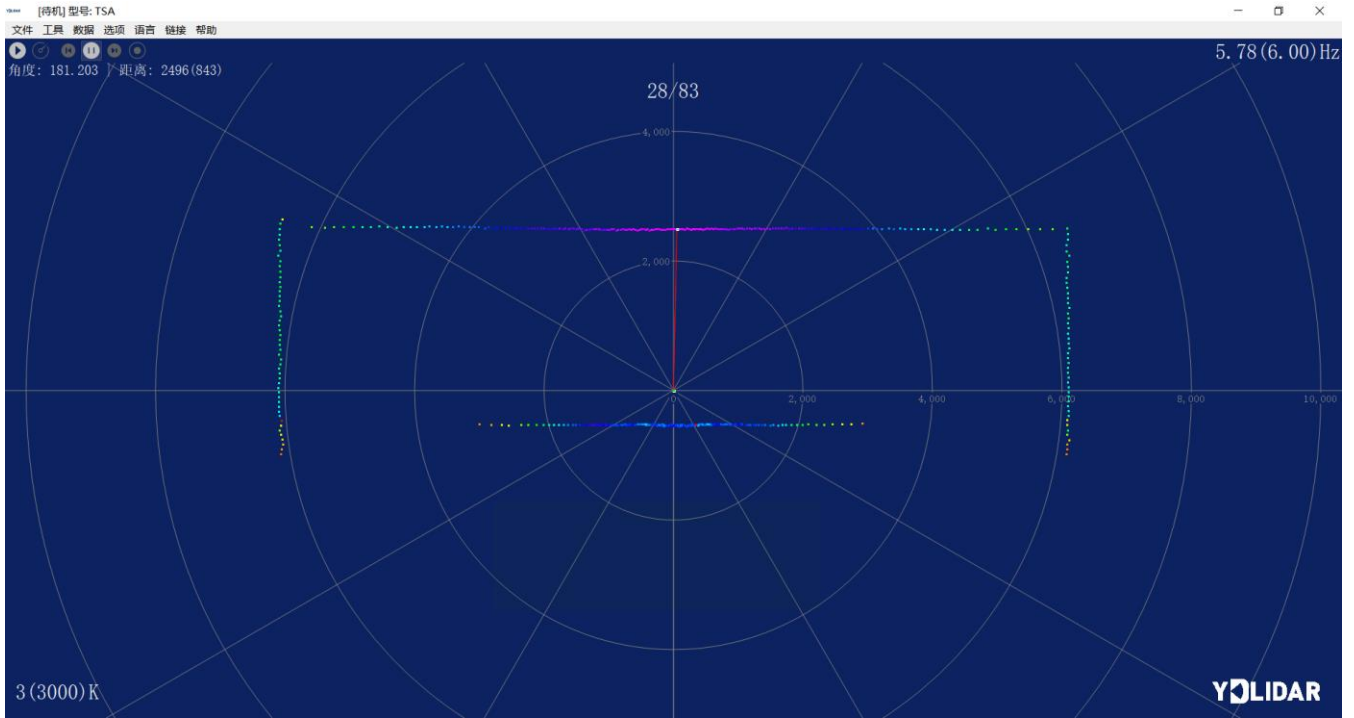


图 18 播放过程

### 2.3.6 调试

单击主菜单中【工具】，然后选择【启动调试】，将原始激光雷达数据输出到“viewer\_log.txt”和“viewer\_log\_err.txt”文件。

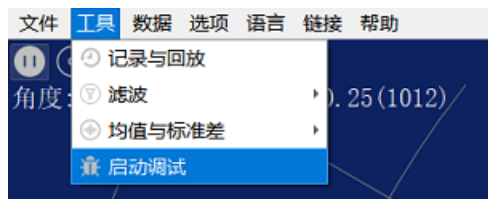


图 19 启动调试

### 2.3.7 滤波

单击主菜单中【工具】，然后选择【滤波】，增加激光雷达数据过滤算法。

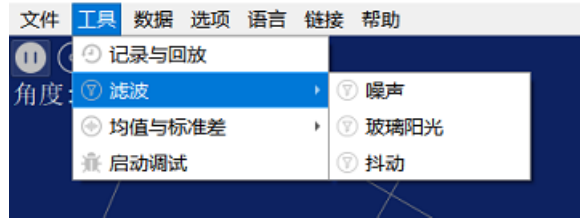


图 20 滤波设置

注：LidarViewer 更多功能请点击【帮助】，选择【更多信息】，了解更多使用教程。

### 3 LINUX 下基于 ROS 的使用操作

Linux 发行版本有很多，本文仅以 Ubuntu18.04、Melodic 版本 ROS 为例。

SDK 驱动程序地址：

<https://github.com/YDLIDAR/YDLidar-SDK>

ROS 驱动程序地址：

[https://github.com/YDLIDAR/ydlidar\\_ros\\_driver](https://github.com/YDLIDAR/ydlidar_ros_driver)

#### 3.1 设备连接

Linux 下，TSA 雷达和 PC 互连过程和 Windows 下操作一致，参见 Window 下的[设备连接](#)。

#### 3.2 编译并安装 YDLidar-SDK

ydlidar\_ros\_driver 取决于 YDLidar-SDK 库。如果您从未安装过 YDLidar-SDK 库，或者它已过期，则必须首先安装 YDLidar-SDK 库。如果您安装了最新版本的 YDLidar-SDK，请跳过此步骤，然后转到下一步。

```
$ git clone https://github.com/YDLIDAR/YDLidar-SDK.git
$ cd YDLidar-SDK/build
$ cmake ..
$ make
$ sudo make install
```

### 3.3 ROS 驱动包安装

- 1) 克隆 github 的 ydlidar\_ros\_driver 软件包:

```
$ git clone https://github.com/YDLIDAR/ydlidar_ros_driver.git  
ydlidar_ws/src/ydlidar_ros_driver
```

- 2) 构建 ydlidar\_ros\_driver 软件包:

```
$ cd ydlidar_ws  
$ catkin_make
```

- 3) 软件包环境设置:

```
$ source ./devel/setup.sh
```

注意: 添加永久工作区环境变量。如果每次启动新的 shell 时 ROS 环境变量自动添加到您的 bash 会话中, 将很方便:

```
$ echo "source ~/ydlidar_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc  
$ source ~/.bashrc
```

- 4) 为了确认你的包路径已经设置, 回显 ROS\_PACKAGE\_PATH 变量。

```
$ echo $ROS_PACKAGE_PATH
```

你应该看到类似以下内容: /home/tony/ydlidar\_ws/src:/opt/ros/melodic/share

- 5) 创建串行端口别名[可选]

```
$ chmod 0777 src/ydlidar_ros_driver/startup/*  
$ sudo sh src/ydlidar_ros_driver/startup/initenv.sh
```

注意: 完成之前的操作后, 请再次重新插入 LiDAR。

### 3.4 运行 ydlidar\_ros\_driver

使用启动文件运行 ydlidar\_ros\_driver, 例子如下:

```
$ roslaunch ydlidar_ros_driver TSA.launch
```

### 3.5 RVIZ 查看扫描结果

运行 launch 文件, 打开 rviz 查看 TSA 扫描结果, 如下图所示:

```
$ roslaunch ydlidar_ros_driver lidar_view.launch
```

注：以 G4 雷达为例，若使用其它型号雷达，需将 lidar\_view.launch 文件中的 lidar.launch 改为对应的 \*.launch 文件。（如使用 TSA 雷达，需改成 TSA.launch）

```

<launch>
<include file="$ (find ydlidar_ros_driver)/launch/lidar.launch" />
<node name="rviz" pkg="rviz" type="rviz" args="-d $ (find ydlidar_ros_driver)/launch/lidar.rviz" /
>
</launch>
    
```

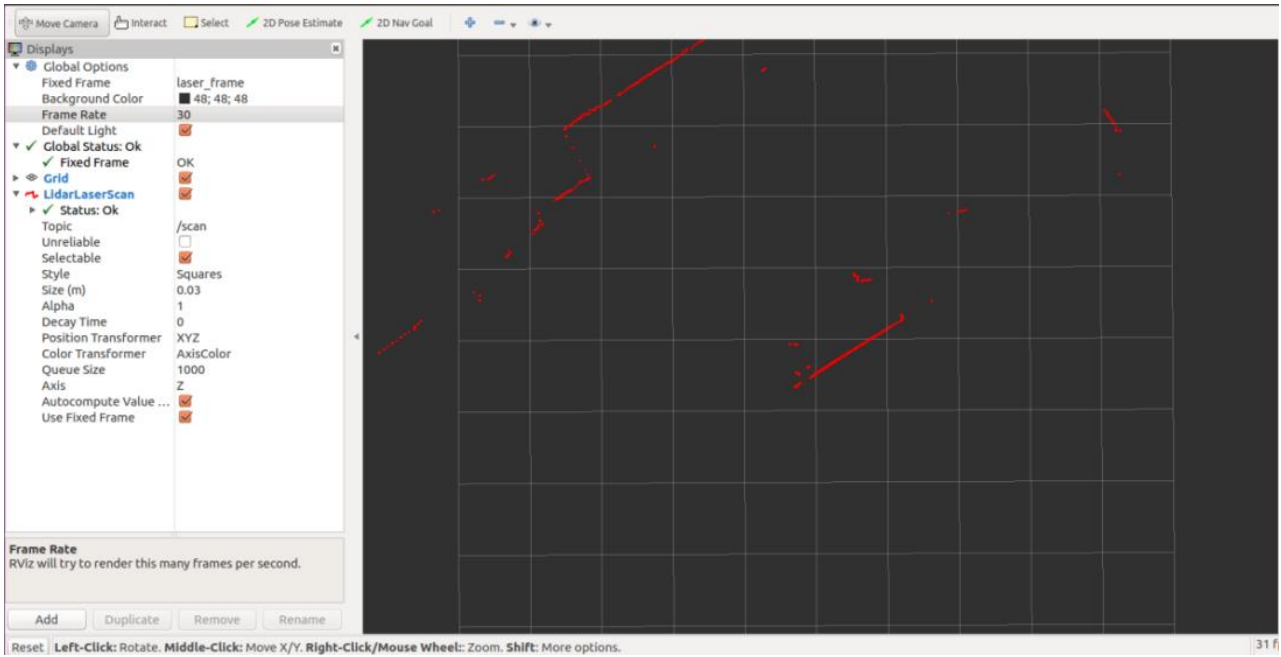


图 21 YDLIDAR TSA 雷达 RVIZ 运行显示

### 3.6 修改扫描角度问题

运行 launch 文件看到的扫描数据，默认显示的是 360 度一圈的数据，若要修改显示范围，则修改 launch 内的配置参数，具体操作如下：

- 1) 切换到对应[launch file]所在的目录下，编辑文件，其内容如图所示：

```
$ vim TSA.launch
```

```
<launch>
  <node name="ydlidar_lidar_publisher" pkg="ydlidar_ros_driver" type="ydlidar_ros_driver_node"
output="screen" respawn="false" >
  <!-- string property -->
  <param name="port" type="string" value="/dev/ydlidar"/>
  <param name="frame_id" type="string" value="laser_frame"/>
  <param name="ignore_array" type="string" value=""/>

  <!-- int property -->
  <param name="baudrate" type="int" value="230400"/>
  <!-- 0:TYPE_TOF, 1:TYPE_TRIANGLE, 2:TYPE_TOF_NET -->
  <param name="lidar_type" type="int" value="0"/>
  <!-- 0:YDLIDAR_TYPE_SERIAL, 1:YDLIDAR_TYPE_TCP -->
  <param name="device_type" type="int" value="0"/>
  <param name="sample_rate" type="int" value="3"/>
  <param name="abnormal_check_count" type="int" value="4"/>

  <!-- bool property -->
  <param name="resolution_fixed" type="bool" value="true"/>
  <param name="auto_reconnect" type="bool" value="true"/>
  <param name="reversion" type="bool" value="false"/>
  <param name="inverted" type="bool" value="true"/>
  <param name="isSingleChannel" type="bool" value="true"/>
  <param name="intensity" type="bool" value="true"/>
  <param name="support_motor_dtr" type="bool" value="true"/>
  <param name="invalid_range_is_inf" type="bool" value="false"/>

  <!-- float property -->
  <param name="angle_min" type="double" value="-180" />
  <param name="angle_max" type="double" value="180" />
  <param name="range_min" type="double" value="0.01" />
  <param name="range_max" type="double" value="12.0" />
  <param name="frequency" type="double" value="10.0" />
</node>
  <node pkg="tf" type="static_transform_publisher" name="base_link_to_laser4"
args="0.0 0.0 0.2 0.0 0.0 0.0 /base_footprint /laser_frame 40" />
</launch>
```

图 22 TSA.launch 文件内容

注意：想了解更多文件内容详细信息，请参照：

[https://github.com/YDLIDAR/ydlidar\\_ros\\_driver#configure-ydlidar-ros-driver-internal-parameter](https://github.com/YDLIDAR/ydlidar_ros_driver#configure-ydlidar-ros-driver-internal-parameter)

2) TSA 雷达坐标在 ROS 内遵循右手定则，角度范围为[-180 , 180]，“angle\_min”是开始角度，“angle\_max”是结束角度。具体范围需求根据实际使用进行修改。

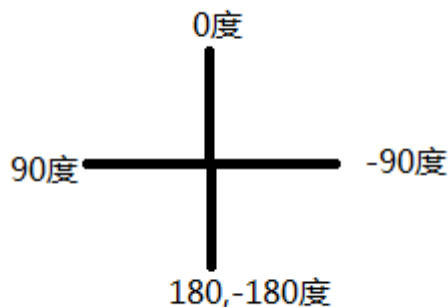


图 23 YDLIDAR TSA 坐标角度定义



## 4 使用注意

### 4.1 环境温度

当 TSA 工作的环境温度过高或过低，会影响测距系统的精度，并可能对扫描系统的结构产生损害，降低雷达的使用寿命。请避免在高温（>50 摄氏度）以及低温（<0 摄氏度）的条件下使用。

### 4.2 环境光照

TSA 的理想工作环境为室内，室内环境光照（包含无光照）不会对 TSA 工作产生影响。但请避免使用强光源（如大功率激光器）直接照射 TSA 的视觉系统。

如果需要在室外使用，请避免 TSA 的视觉系统直接面对太阳照射，这将这可能导致视觉系统的感光芯片出现永久性损伤，从而使测距失效。

TSA 标准版本在室外强烈太阳光反射条件下的测距会带来干扰，请用户注意。

### 4.3 供电需求

在开发过程中，由于各平台的 USB 接口或电脑的 USB 接口的驱动电流可能偏低，不足以驱动 TSA，需要通过 USB 转接板上的 USB\_PWR 接口给 TSA 接入+5V 的外部供电，不建议使用手机充电宝，部分品牌电压纹波较大。



## 5 修订

日期	版本	修订内容
2021-08-05	1.0	初撰