

WZ-SKL500 用户操作手册



森库莱萨（深圳）智能科技有限公司

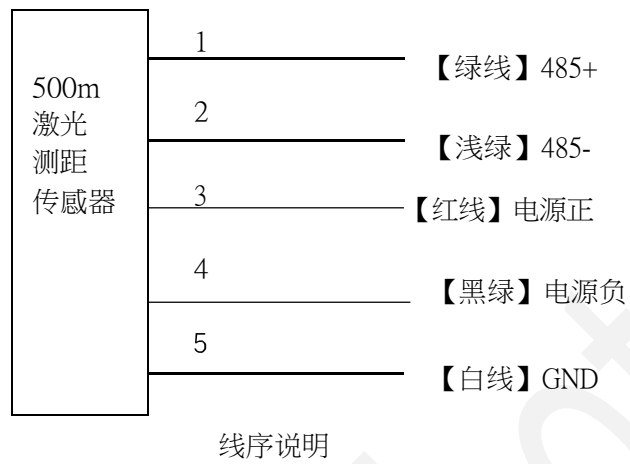
目录

一、接线解析.....	2
1.1 原理图解析.....	2
1.2 实物图解析.....	2
二、软件测试.....	4
2.1 安装驱动.....	4
2.2 驱动安装检查.....	6
2.2 软件测试.....	7
三、数据保存.....	9
3.1 保存步骤.....	9
3.2 数据查看.....	10

WZRobots

一、接线解析

1.1 原理图解析



1.2 实物图解析

a：将数据线一端的白色接头和激光测距传感器接好，注意接口方向。



b：将数据线USB 接口和电脑连接。



注：白色线为红点指示地线，当白色线与电源地线（黑色线）连接时红点指示亮。
白色线不可与电源正极接触。

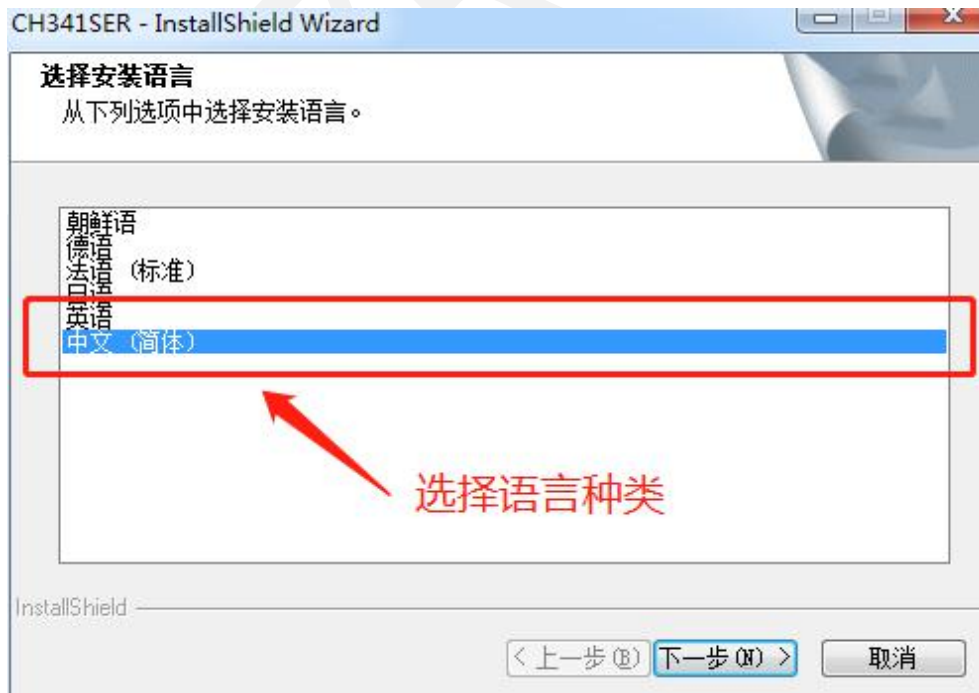
二、软件测试

2.1 安装驱动

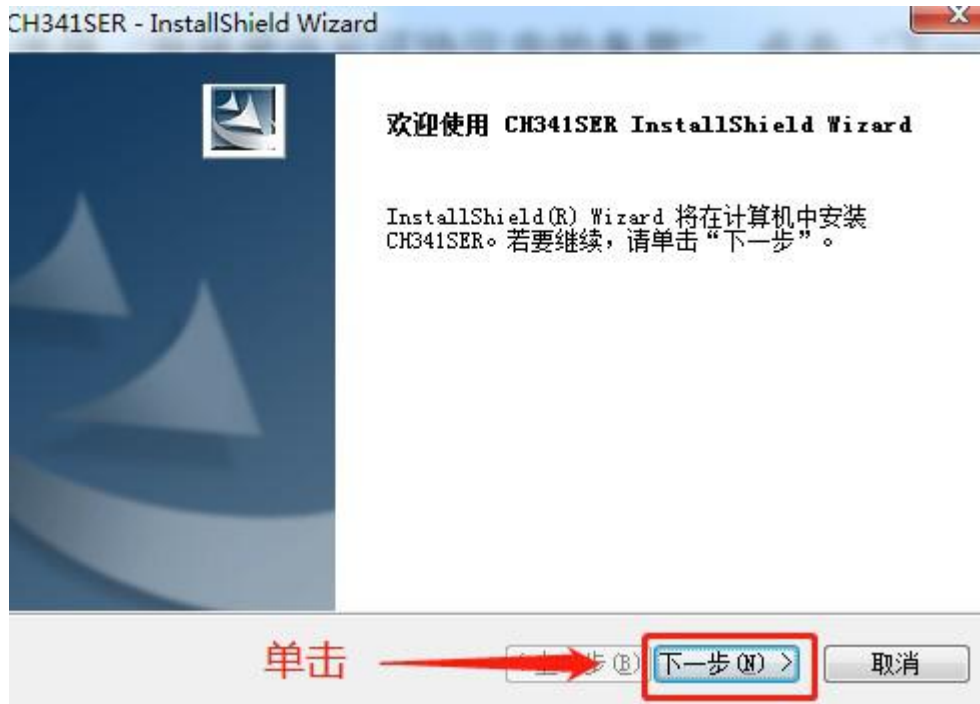
a) 打开安装软件，双击安装；



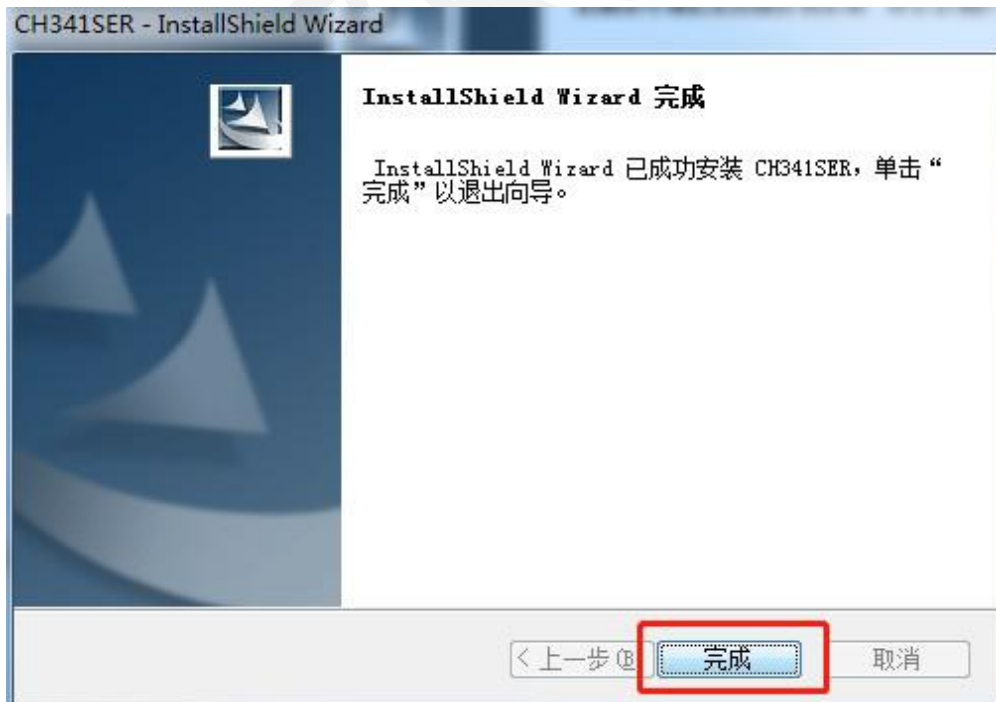
b) 点击“下一步”；



c) 单击“下一步”：

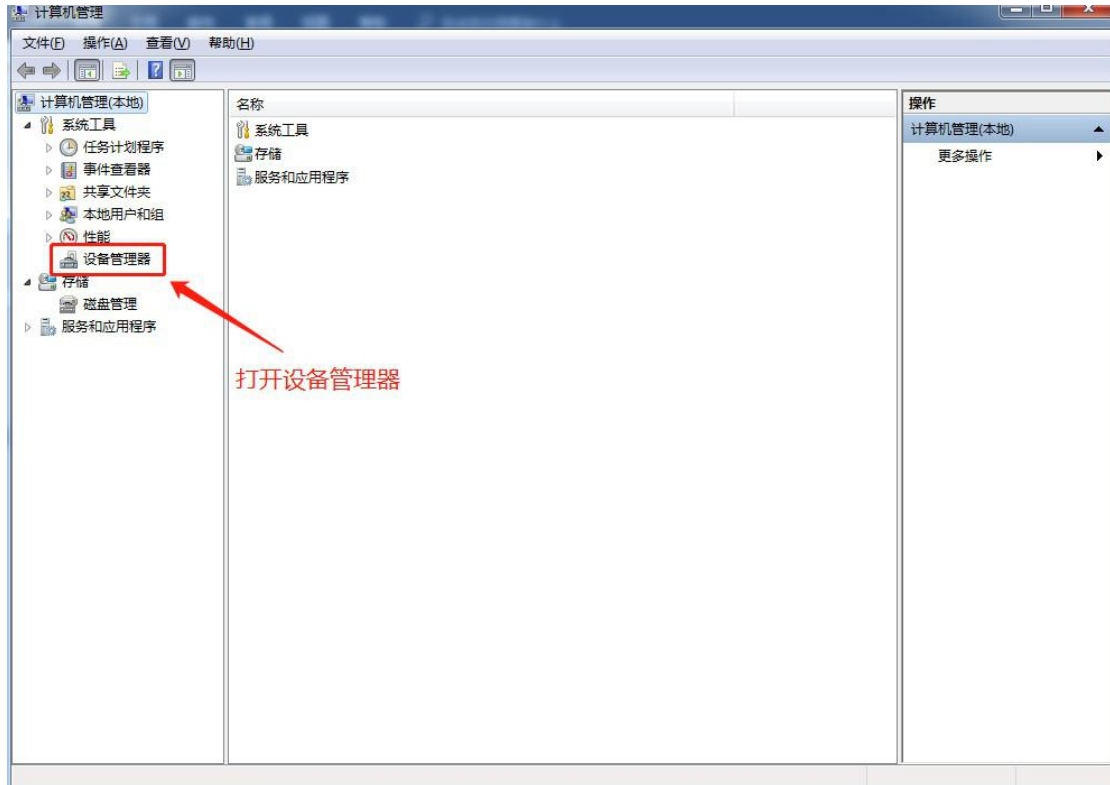


d) 单击“完成”。

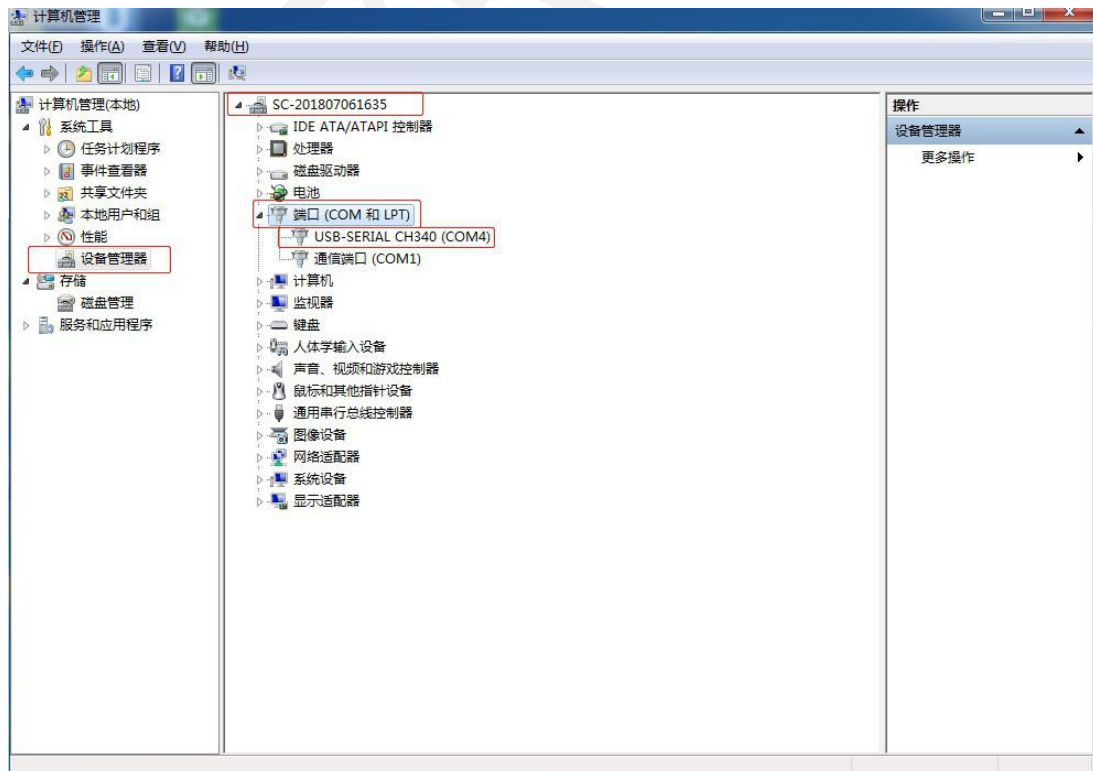


2.2 驱动安装检查

- a) 右击“计算机”→点击“属性”→点击“设备管理器”。

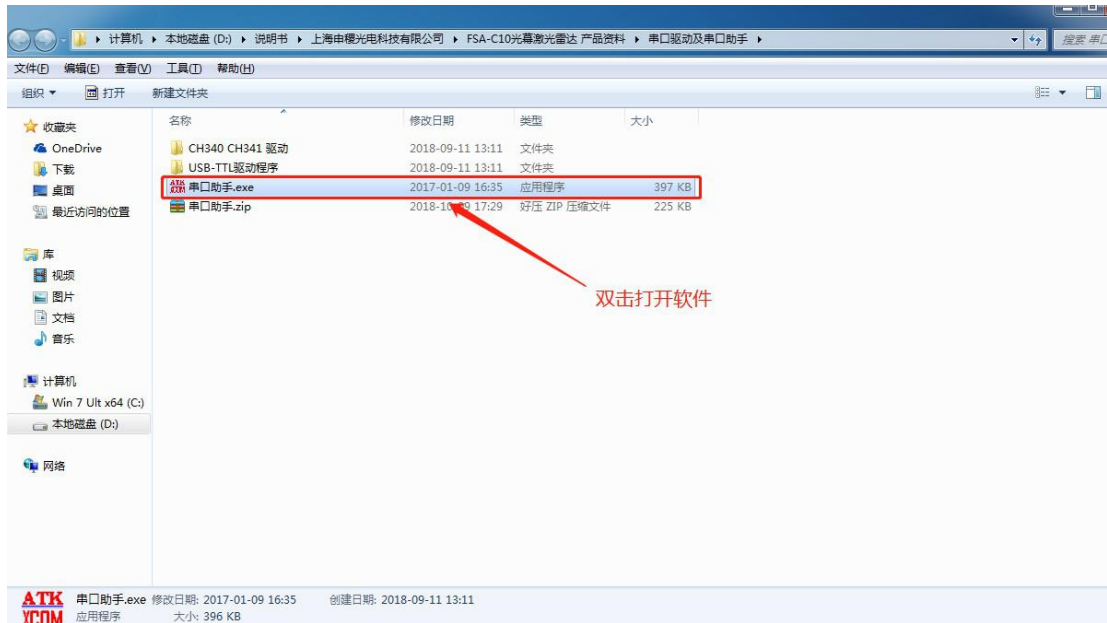


- b) 打开COM端口，出现“USB-SERIAL CH340 (COM4)”，即安装成功。



2.2 软件测试

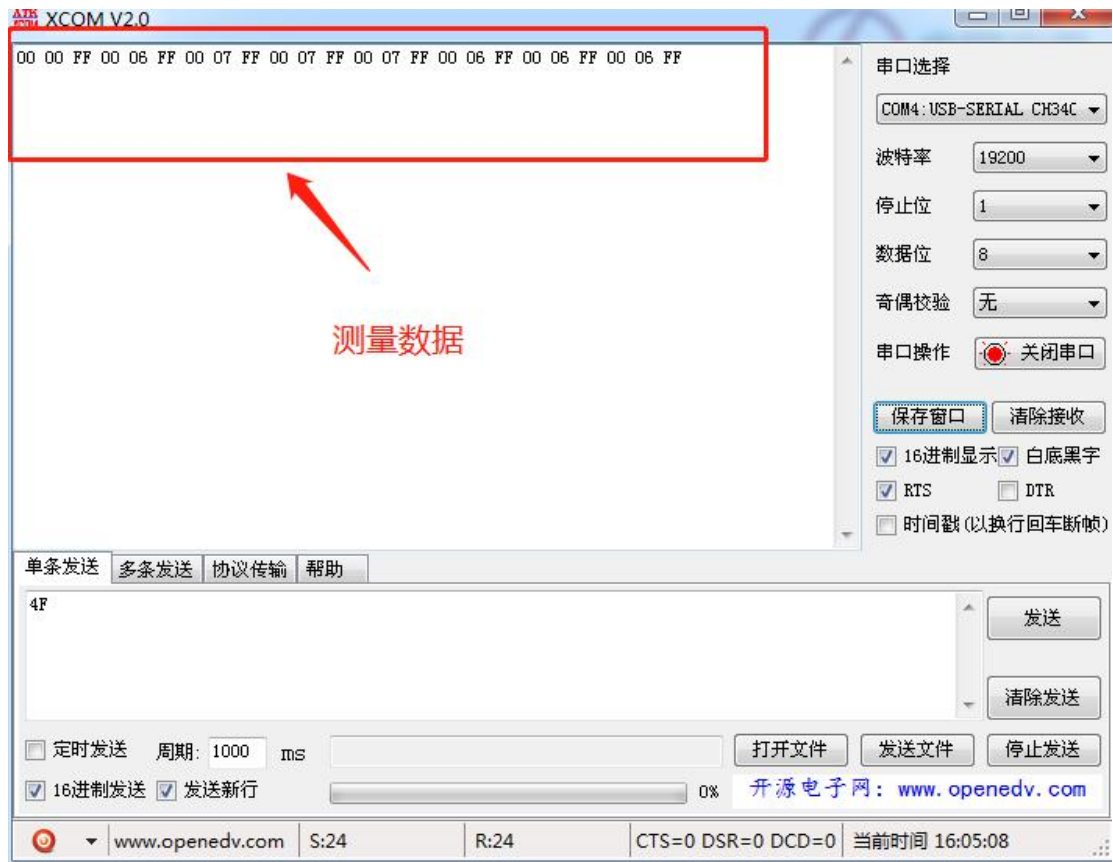
2.2.1 打开软件



2.2.2 设置参数



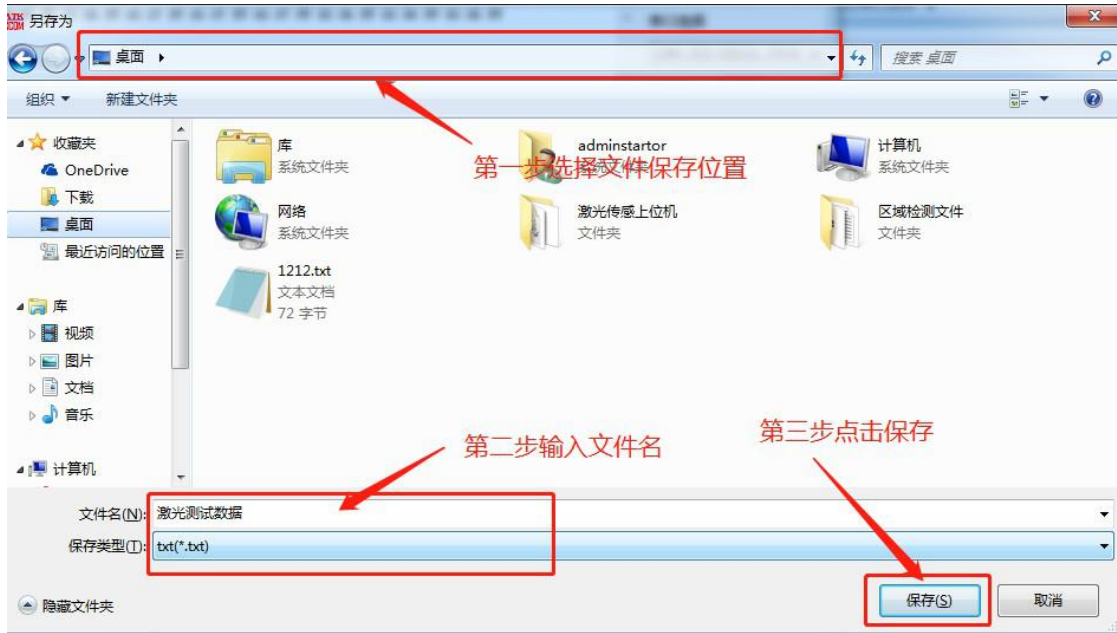
2.2.3 开始监控



注：测量数据误差在 $\pm 1\%$ 量程。

三、数据保存

3.1 保存步骤



注：保存的数据为 txt 格式。

3.2 数据查看



注：如图被测物距离为6米和7米。

串口输出数据格式：ByteH, ByteL, \$FF 共三个字节。如 305m = 01H, 31H, FFH。