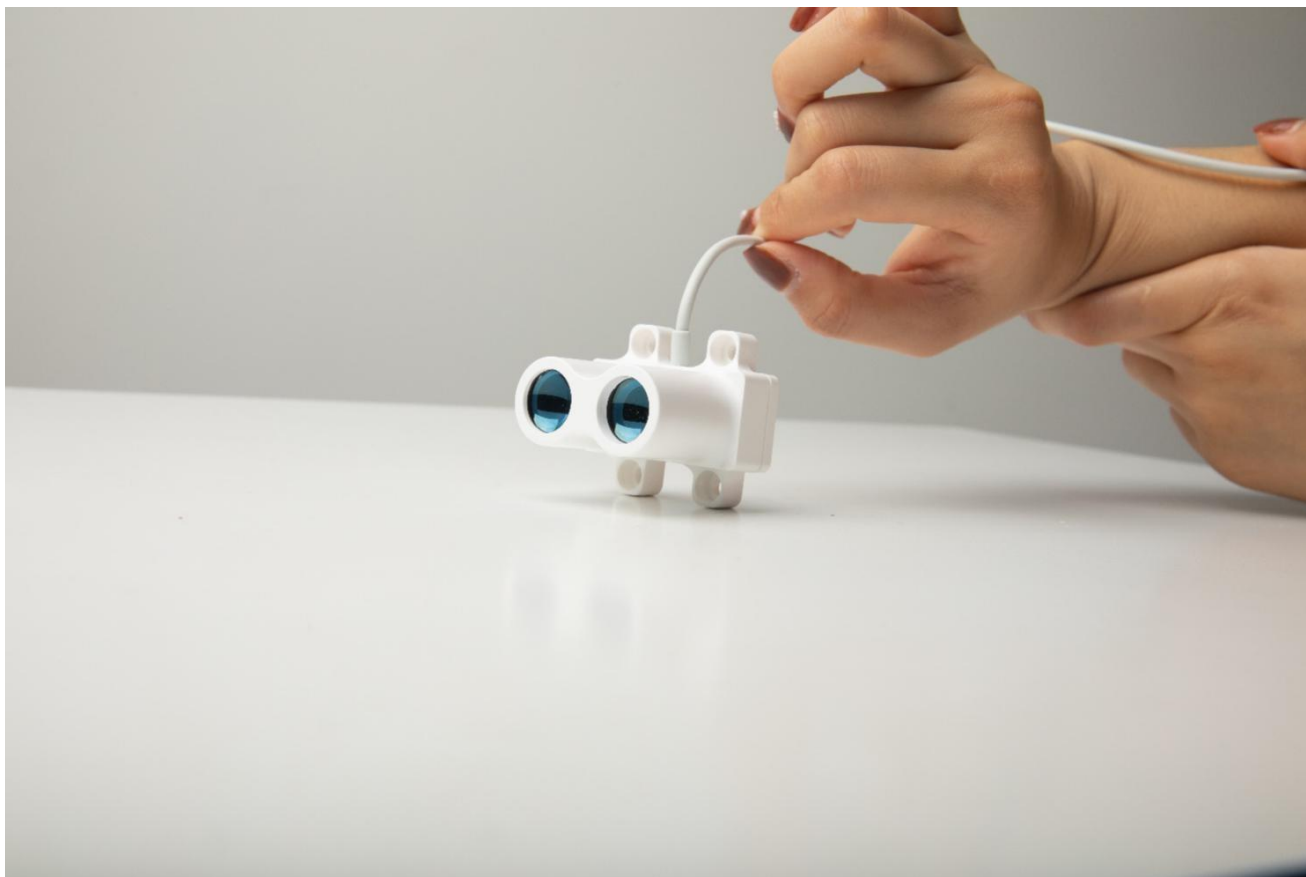




# 单点测距激光雷达用户手册



## 说明

本手册要求用户具有基本的计算机技能，了解 Windows 图形的用户界面（GUI）。手册文档中会使用以下符号突出所要显示的信息。

 警告标志表明可能产生负面影响或损害设备的行为。

 食指表明有关设备的操作和性能的重要信息。

 **注意！不要使用眼睛直视测距仪镜筒,有可能会造成眼睛损伤.**

文档中如果存在不清楚的地方，请联系对应销售，或者联系邮箱 [sales@shsenky.com](mailto:sales@shsenky.com).

## 目录

1. 产品介绍.....	5
1.1 概述.....	5
1.2 关键特性.....	5
1.3 软件和文档.....	5
1.4 系统需求.....	5
2. 技术参数.....	6
2.1 通信接口定义.....	6
2.2 电气接口.....	7
3. 开始使用.....	8
3.1 软件安装.....	8
3.2 硬件连接.....	8
4. 测距原理.....	9
5. 通信协议.....	10
5.1 数据包结构.....	10
5.2 数据包解析连接.....	11
5.2.1 获取设备信息(0x01).....	11
5.2.2 设置测量频率(0x03).....	12
5.2.3 设置数据格式(0x04).....	13
5.2.4 设置测量模式(0x0D).....	13
5.2.5 启动测量(0x05).....	14
5.2.6 停止测量(0x06).....	14

SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册	
5.2.7 测量数据返回(0x07).....	15
5.2.8 高速测量数据返回(0x0E).....	15
5.2.9 保存设置(0x08).....	16
5.2.10 获取序列号(0x0A).....	16
5.2.11 配置设备地址(0x11).....	17
5.2.12 设置波特率(0x12).....	18
6.LinePlot 评估软件.....	20
7.尺寸信息.....	21
8. MODBUS协议说明.....	22
8.1 串口通讯说明.....	22
8.1.1 协议出厂默认参数.....	22
8.1.2 MODBUS-RTU 协议说明.....	22
8.1.3 MODBUS-RTU 寄存器说明.....	23

# 1. 产品介绍

## 1.1 概述

SKP20/40 系列单点测距激光雷达是一种能够测量物体到激光雷达前端距离的传感器，可用于工业测量、机器人避障、汽车防撞等场景。该激光雷达拥有长达 40 米的量程，并且具有 CM 级精度，全新的DeTOF 技术让激光雷达在室外强光下稳定工作。

## 1.2 关键特性

- ✓ 40 米测量距离；
- ✓ 3cm 绝对精度（弱反射率下绝对精度 5cm，极端弱反射率下绝对精度 7cm）；
- ✓ 自适应波特率功能；
- ✓ 2.8kHz 测量频率；
- ✓ 改进的DeTOF 技术；
- ✓ 室内/室外；
- ✓ 轻达35g；
- ✓ IP65 防护等级；
- ✓ 丰富的接口：LVTTTL/RS232/RS485/CAN。

## 1.3 软件和文档

SKP20/40 单点测距激光测距雷达提供文档和 PC 端评估软件，用户可以在我们的官方网站下载，所有的软件仅对购买我们产品的用户免费提供。

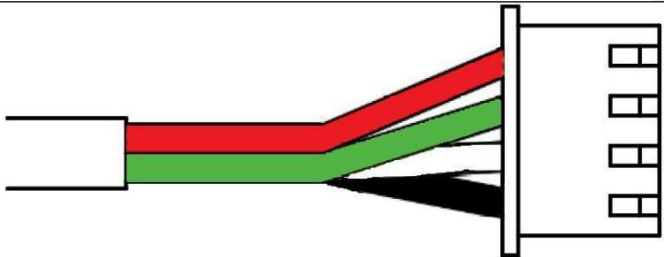
## 1.4 系统需求


- ✓ PC 机带有USB 或者RS232 接口；
- ✓ 操作系统: Windows 7 以上(x86 和x64)；
- ✓ 带有RS232 电平转LVTTTL 的模块。


## 2. 技术参数

参数	规格
测量距离（后端基准）	0.05 – 40m(@90%) <sup>1</sup> 以测距雷达后端为基准
距离分辨率	1.5cm
距离绝对精度(3σ)	<3cm(@>50%) , <5cm(@15% – 50%) , <7cm(@<15%)
激光束发散角	9.3mrad(0.53°)
接收视场角	39.4mrad(2.26°)
激光束波长	905nm
激光等级	人眼安全等级
防护等级	IP65
重量	35g(含连接线)
外形尺寸	40*40*45mm
工作温度	-40°C to +85°C

### 2.1 通信接口定义

线缆定义		LVTTL/TTL	RS232	RS485	CAN
		VCC	VCC	VCC	VCC
		RX	RX	T/R+	CANH
		TX	TX	T/R-	CANL
		GND	GND	GND	GND
通信参数	波特率	< 800 kbps	<460 kbps	<250 kbps	500 kbps
	奇偶校验	N			
	数据位	8			
	停止位	1			

 如果想提高测量频率，除了设置测量频率外，还需要尽可能提高通信波特率，上表格是各个波特率在不同数据格式下所能对应的最大测量频率。

 SKP20/40 单点测距激光雷达的输出接口为LVTTL 电平的串口，可以直接连接单片机、ARM 的串口管脚，但是不能直接连接RS232 电平的串口到PC 机。LVTTL 电平的高电平为 3.3V，低电平为 0V，用户还可以根据Table 3 查看更为详细的参数。

## 2.2 电气接口

符号	参数	最小值	典型值	最大值
VCC	供电电源		5V $\pm 5\%$	
P	功耗	200mW	250mW	300mW
V <sub>IL</sub>	串口输入低电平	-0.5V		0.8V
V <sub>IH</sub>	串口输入高电平	2V		3.8V
V <sub>OL</sub>	串口输出低电平			0.4V
V <sub>OH</sub>	串口输出高电平	2.9V		
VCC	供电电源			300mW

2. 请使用较为稳定的工业电源，过大的电源噪声有可能会造成测量不准确。

## 3.开始使用

### 3.1 软件安装

SKP20/40 单点测距激光雷达提供上位机评估软件 LinePlot，需要从我们的网站上进行下载并安装。从我们的网站选择软件进行下载，下载的压缩文件解压后，双击解压的 exe 文件。软件组件将安装在你的系统上，并在桌面上显示快捷方式。

### 3.2 硬件连接

- 1) 将USB 转TTL(LVTTL)模块连接到PC，并安装USB 转串口的驱动。
- 2) 将SKP20/40 单点测距激光雷达连接到USB 转TTL(LVTTL)的模块上。
- 3) 打PC 机评估软件LinePlot，选择相应的串口，设置串口通信参数并打开串口。
- 4) 串口打开后LinePlot 软件会显示相应的测距数据，用户可以根据自身需求执行查看/保存操作。





## 4.测距原理

SKP20/40 单点测距激光雷达，使用了改进的 DeTOF 技术。如图 3 所示，激光雷达发出一束经过系统签名的脉冲激光，由于脉冲激光经过签名，有别于噪声，所以当脉冲激光遇到物体时，物体虽然会对脉冲进行调制，但是经过签名的信息依然存在。激光雷达接收经过物体表面调制的脉冲后，分析被调制之后的签名，从中准确计算出二者的飞行时间  $t$ ，由此可计算出

$$D = \frac{ct}{2}$$

式中：

$D$ ——物体到激光雷达后端的距离， $c$ ——光在大气中传播的速度， $t$ ——激光窄脉冲的飞行时间。

DeTOF 方案的优势是继承了传统脉冲TOF 和传统相位TOF 的优势，将他们有机结合，使得 SK-20/40 兼顾精度和速度，并且在室外表现出色。

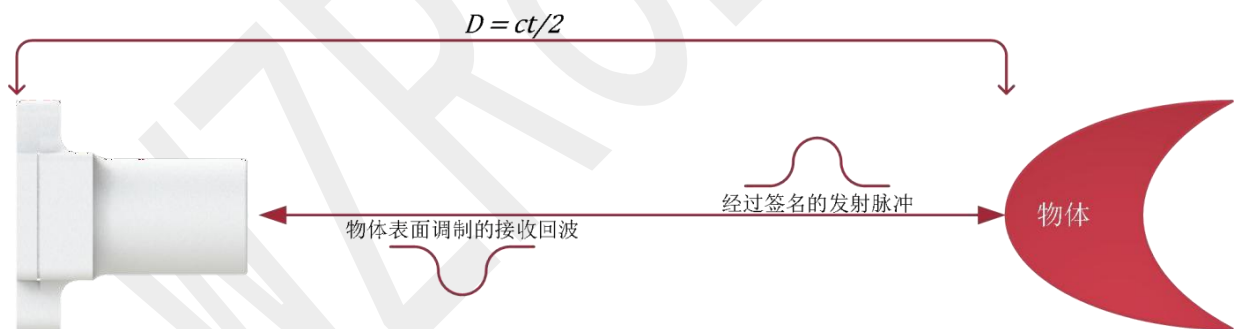



Figure 3: DeTOF 测距原理示意图

## 5. 通信协议

### 5.1 数据包结构

SK-20 单点测距激光雷达通信协议是构建在串口通信协议基础之上的应用层协议，协议最大帧长度为 8 字节，使用小端格式。

帧结构				
1 Bytes	1 Bytes	4 Bytes	1 Bytes	1 Bytes
帧头 (0x55)	Key	Value	校验 (CRC8)	帧尾 (0xAA)

 说明：校验数据的范围是帧结构第 2 — 6 字节，即 Key 和 Value 两个字段。

```

1  /* 生成多项式为 CRC-8 x8+x5+x4+1 0x31(0x131) */
2  uint8_t crc_high_first(uint8_t *ptr, uint8_t len)
3  {
4      uint8_t i;
5      uint8_t crc=0x00; /* 计算的初始CRC值 */
6
7      while(len--)
8      {
9          crc ^= *ptr++; /* 每次先与需要计算的数据异或,计算完指向下一数据 */
10         for (i=8; i>0; --i) /* 下面这段计算过程与计算一个字节CRC一样 */
11             {
12                 if (crc & 0x80)
13                     crc = (crc << 1) ^ 0x31;
14                 else
15                     crc = (crc << 1);
16             }
17     }
18     return crc;
19 }

```

CRC 校验程序的 C 语言示例代码如下：

数据接收举例

数据包：55 07 00 00 05 AD 9C AA

55：帧头

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

07: Key 字段，此处表示此数据包为接收数据。

00: Value 字段的高字节，此处表示系统状态，0 表示系统正常。

00 05 AD: 表示测量的距离值，16 进制表示，单位是 mm。00 05 AD 换算成 10 进制为 1453mm。

9C: CRC 校验字段

AA: 帧尾

## 5.2 数据包解析连接


Key 列表

Key	定义	方向
0x01	获取设备信息	上位机→测距雷达
0x03	设置测量频率	上位机→测距雷达
0x04	设置数据格式	上位机→测距雷达
0x0D	设置测量模式	上位机→测距雷达
0x05	启动测量	上位机→测距雷达
0x06	停止测量	上位机→测距雷达
0x07	测量数据返回	测距雷达→上位机
0x0E	高速测量数据返回	测距雷达→上位机
0x08	保存设置	上位机→测距雷达
0x0A	获取序列号	上位机→测距雷达
0x11	配置设备地址	上位机→测距雷达
0x12	设置波特率	上位机→测距雷达

### 5.2.1 获取设备信息(0x01)

#### 功能描述

上位机需要获取当前设备信息，发送<设备信息请求>至测距雷达，测距雷达会响应并返回设备软硬件版本号。

 快速指令参考：55 01 00 00 00 00 D3 AA

**Value 内容描述:**空

**返回数据**

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

共返回两帧数据：

第一帧：55 01 AA BB BB BB JY AA

AA：当前设备型号 BB：当前固件版本号 JY：校验位

第二帧：55 01 AA BB CC CC JY AA

AA：当前设备输出的数据格式：

01：字节格式 02：Pixhawk格式BB：当前设备的测量模式：

00：连续测量模式-开机启动

01：单次测量模式

02：连续测量模式-开机不启动 CC：当前设备设置的测量频率

JY：校验位

### 5.2.2 设置测量频率(0x03)

#### 功能描述

上位机发送<设置测量频率>至 SK-20，SK-20 根据数据包的 Value 值立即更新测量频率。参数掉电丢失。

#### Value 内容描述

Value(4 Bytes)
uint32
测量频率
1-4500Hz

测量频率 $\leq$ 500Hz 时，测量数据返回格式参照<测量数据返回>。

测量频率 $>$ 500Hz 时，仅保证字节格式下能够全速输出，字节格式下高速数据输出请参考<高速测量数据返回>


返回数据：无。

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

## 5.2.3 设置数据格式(0x04)

**功能描述**

上位机发送<设置数据格式>至SK-20/40，SKP20/40 立即更新输出数据的格式。参数掉电丢失。

 快速指令参考：

字节格式：55 04 00 00 00 01 2E AA

Pixhawk 格式：55 04 00 00 00 02 7D AA

**Value 内容描述**

Value(4 Bytes)			
1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes
保留	保留	保留	数据格式
			0x01:字节格式（缺省） 0x02: Pixhawk 格式

字节格式下，数据的输出参照<测量数据返回(0x07)>。


Pixhawk 格式下，数据的输出参照<测量数据返回(0x07)>。

**返回数据：**无。

## 5.2.4 设置测量模式(0x0D)

**功能描述**

上位机发送<设置测量模式>至SK-20，SK-20 立即更新测量模式。参数掉电丢失。

 快速指令参考：

连续测量-开机启动：55 0D 00 00 00 00 F2 AA

单次测量：55 0D 00 00 00 01 C3 AA

连续测量-开机不启动：55 0D 00 00 00 02 90 AA

**Value 内容描述**

Value(4 Bytes)			
1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes
保留	保留	保留	测量模式
			0x00:连续测量-开机启动（缺省） 0x01:单次测量 0x02:连续测量-开机不启动

连续测量-开机启动模式下，开机自动进行测量，并往外发送距离值。

单次测量模式下，开机不进行测量，用户每发送一次<启动测量(0x05)>指令则进行一次测量。

连续测量-开机不启动模式下，开机不自动进行测量，用户发送<启动测量(0x05)>指令后连续测量。

**返回数据：**无。

## 5.2.5 启动测量(0x05)

**功能描述**

上位机发送<启动测量>至SK-20，SK-20 根据相应的数据格式和测量方式进行测量。

 快速指令参考：55 05 00 00 00 00 CC AA


**Value 内容描述**

Value 内容为空

**返回数据：**返回测量数据，格式参照<测量数据返回>帧。

## 5.2.6 停止测量(0x06)

**功能描述：**上位机发送<停止测量>至SK-20，SK-20 停止任何测量操作。

 快速指令参考：55 06 00 00 00 00 88 AA

**Value 内容描述：**Value 内容为空

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

**返回数据：**无。

## 5.2.7 测量数据返回(0x07)


**功能描述：**当SK-20 一次测量结束之后，SK-20 向上位机发送<测量数据返回>指令，距离数据存放在Value 当中。

**Value 内容描述：**字节格式

Value(4 Bytes)	
1 Bytes	3 Bytes
错误代码	测量数据（单位 mm）
0x00：系统正常	
0x01：信号过弱	
0x02：信号过强	
0x03：超出量程	
0x04：系统错误	

**Pixhawk 格式：**

当 SK-20 处于 Pixhawk 格式时，一次测量结束之后，SKP20/40 向上位机以字符串的形式发送距离值，并以回车换行(\r\n)结束，单位为 m。例如 8.23, 38.93。

 当SKP20/40 测量不到数据或者系统发生错误时，SKP20/40 依然以设定的测量频率输出数据，此时显示的距离值为 0，错误代码指示相应的错误。用户可以根据错误代码来判断SKP20/40 是否处于正常工作状态。SKP20/40 在系统正常情况下，绝对不会发生虚警、误测等。**只要用户正确利用错误代码**，我们的设计可以保证SKP20/40 系统运行稳定。

**返回数据：**无

## 5.2.8 高速测量数据返回(0x0E)

**功能描述**

当测量频率>500Hz 时，为了保证测距数据能够全速输出，必须使用字节格式且通信波特率大于 460kbps。其他数据格式虽然也能快速输出，但是不对其他数据格式作全速输出的承诺。高速测量数据返回的帧格式定义如下

帧结构  
(44Bytes)

SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

1 Bytes	1 Bytes	4 * 10 Bytes	1 Bytes	1 Bytes
帧头 (0x55)	0x0E	Values(10 组)	校验 (CRC8)	帧尾 (0xAA)

👉 说明：校验数据的范围是帧结构第 2 — 42 字节，即Key 和Values 两个字段。

Values 定义：

Value(4 Bytes) * 10	
1 Bytes	3 Bytes
错误代码	测量数据（单位 mm）
0x00：系统正常	
0x01：信号过弱	
0x02：信号过强	
0x03：超出量程	
0x04：系统错误	

5.2.9 保存设置(0x08)

**功能描述**

上位机发送<保存设置>至SK-20/40，SKP20/40 将当前配置信息存储到内部 Flash 当中，下次开机时自动加载。保存的参数：

数据格式\测量模式\测量频率\（默认为字节模式(01)\连续测量-开机不启动(02)\50Hz)

👉 快速指令参考：55 08 00 00 00 00 3E AA

**Value 内容描述：** Value 内容为空

**返回数据**

共返回一帧数据：

第一帧：55 08 AA AA AA AA JY AA

AA：全0 表示保存成功，其他值均代表保存失败JY：校验位


5.2.10获取序列号(0x0A)

**功能描述**



SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

当用户保修或者升级时需要获取设备的序列号来作为保修或者升级凭证，由上位机发送<获取 序列号>指令给 SK-20/40，SKP20/40 接收到指令后返回序列号到上位机。

 快速指令参考：55 0A 00 00 00 00 A9 AA

**Value 内容描述：** Value 内容为空

**返回数据**

共返回三帧数据：

第一帧：55 0A xx xx xx xx JY AA

第二帧：55 0A xx xx xx xx JY AA


第三帧：55 0A xx xx xx xx JY AA

xx：12 字节序列号，先发高位后发低位 JY：校验位

5.2.11配置设备地址(0x11)

**功能描述**

每个测距雷达都有自己的地址，主机可以询问或者设置测距雷达的地址。缺省的，出厂地址为 1，而0 地址不可以被设置，0 地址是广播地址，当那些Modbus-RTU 协议类似的设备，就会直接响应0 地址，而不管其本身的地址。对于那些非Modbus-RTU 协议类似的设备，则地址仅仅是提供类似设备编号的功能。参数掉电丢失。

 快速指令参考：

获取当前设备地址：55 11 00 00 00 00 AF AA

设置2 为设备地址：55 11 00 00 00 02 CD AA

**Value 内容描述**

Value(4 Bytes)			
1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes
保留	保留	保留	设备地址

SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

			0x00:返回本机地址
			0x01-0xFF:设备地址

**返回数据**

共返回一帧数据：


第一帧：55 11 00 00 00 xx JY AA

xx：当前设备地址 JY：校验位

5.2.12设置波特率(0x12)

**功能描述**

每个测距雷达的波特率分为两种情况，一种是自适应波特率，用户无需知道测距雷达的波特率。一种是 固定波特率供用户选择。参数掉电丢失。

 建议用户在测试情况下使用自适应波特率更为方便，而在实际项目应用中使用固定波特率更为稳定。

Value(4 Bytes)						
1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes	1 Bytes			
保留	保留	保留	波特率选择			
			编号	UART	CAN	IIC
			0x00	自适应波特率	不适用	不适用
			0x01	300	5K	保留
			0x02	600	10K	保留
			0x03	1200	20K	保留
			0x04	2400	25K	保留
			0x05	4800	40K	保留
			0x06	9600	50K	保留

**Value 内容描述**

			0x07	14400	62.5K	保留
			0x08	19200	80K	保留
			0x09	38400	100K	保留
			0x0A	56000	125K	保留

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

			0x0B	57600	200K	保留
			0x0C	115200	250K	保留
			0x0D	230400	400K	保留
			0x0E	256000	500K	保留
			0x0F	460800	800K	保留
			0x10	921600	1M	保留

**返回数据**

共返回一帧数据：

第一帧：55 12 00 00 00 xx JY AA

xx：当前设置的波特率编号，返回 0xFF 表示设置失败。JY：校验位

## 6.LinePlot 评估软件

PC 端评估软件目前仅支持 Windows 7 以上的操作系统，适用于 SK-20/40 系列。只要支持我们的数据协议，任何购买 SK-20/40 系列的用户都可以免费的将 LinePlot 应用于通用的数据采集。

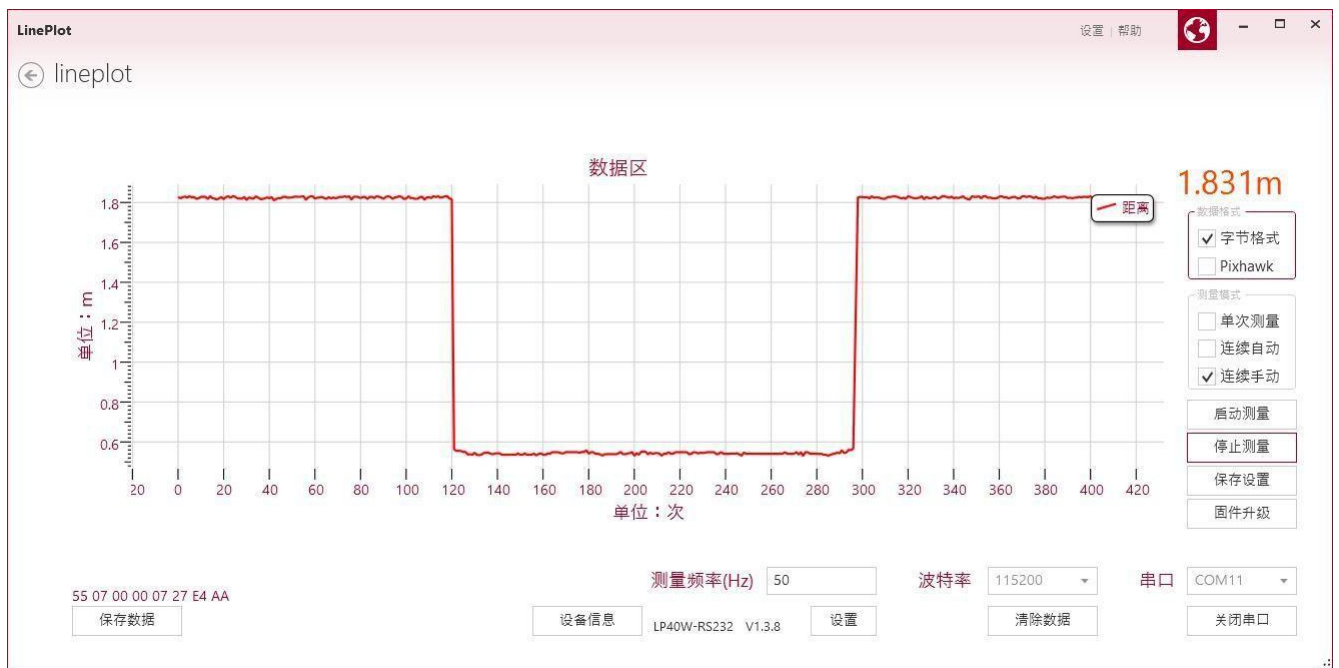


Figure 4: LinePlot 评估软件界面

LinePlot 界面简洁，符合 Modern UI 设计风格。用户仅需选择相应串口并打开就可以在普通模式下接收数据。

## 7. 尺寸信息

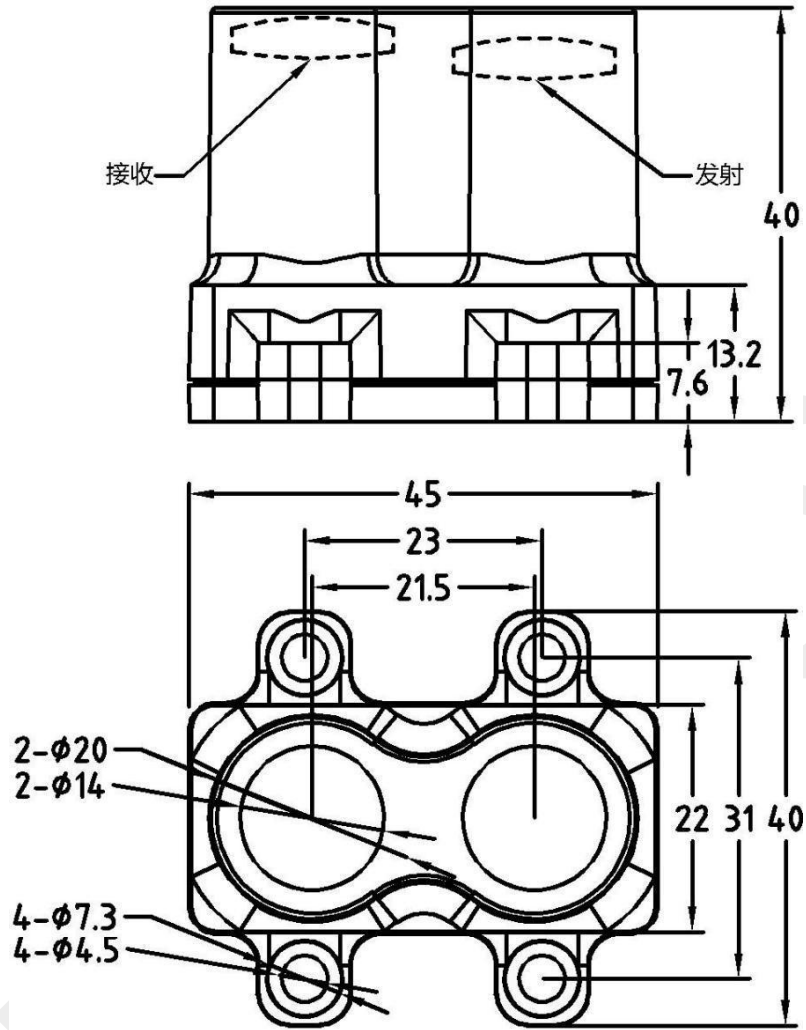


Figure 6: 外形尺寸图 (单位: mm)

## 8. MODBUS 协议说明

### 8.1 串口通讯说明

#### 8.1.1 协议出厂默认参数

- ✓ 通讯接口：RS-485；
- ✓ 通讯格式：1 个起始位，8 个数据位，无校验，1 个停止位；
- ✓ 波特率：9600（暂时不能更改）；
- ✓ 地址：1（可软件更改）；
- ✓ 通讯方式：监控主机与本装置采用一对一（或一对多）主从查询方式；
- ✓ 数据协议：MODBUS-RTU。

#### 8.1.2 MODBUS-RTU 协议说明

数据格式：标准的 MODBUS 协议 RTU 方式，16 进制编码，若数字不是一个字节，则高字节在前低字节在后，主从式传输，每一帧有固定的格式，包括几个字节的数据，主机发送帧每个字节的意义如下：

从机地址 (1Byte)	命令 (1Byte)	寄存器地址 (2Byte)	寄存器数目 (2Byte)	数据区 (nByte)	CRC 校验 (2Byte)
addr	cmd	regH regL	numH numL	d0-dn	

\*注：若不使用标准 MODBUS-RTU 协议可以忽略校验

若需要返回数据，从机返回帧每个字节的意义如下：

从机地址 (1Byte)	命令 (1Byte)	数据长度 (1Byte)	数据区 (nByte)	CRC 校验 (2Byte)
addr	cmd	len	d0-dn	crcH crcL

\*注：若不使用标准 MODBUS-RTU 协议可以忽略校验

若无需返回数据，从机返回帧每个字节的意义如下：

SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

从机地址 (1Byte)	命令 (1Byte)	寄存器地址 (2Byte)	寄存器数目 (2Byte)	CRC 校验 (2Byte)
addr	cmd	regH regL	numH numL	crcH crcL

\*注：若不使用标准 MODBUS-RTU 协议可以忽略校验。

- 1) 从机地址 要询问传感器的地址。每个传感器可以有 1-247 个地址，若主机询问的地址为 0，则为广播式，每个从机都要响应命令，但是无需回复报文。（本版本中无广播功能）
- 2) 命令 用来指示从机要执行的功能。
- 3) 寄存器地址 对应命令下需要访问的寄存器的起始地址，有两个字节，高字节在前。不同命令下可以有相同的地址，但并不是指向同样的寄存器。
- 4) 寄存器数目 对应命令下需要访问的寄存器的数目，有两个字节，高字节在前。若数目为 0，则填充 0x00 0x00。
- 5) 数据区 每个命令下数据的意义不同，参考下面各条命令的详细解释。若无数据，则此处没有，无需填充 0。
- 6) 数据长度 数据区的字节数。
- 7) CRC 校验 用来校验一帧数据的正确性，防止传输过程中出错。CRC 校验有两个字节，高字节在前，所校验的字节包括本帧 CRC 前面所有的字节，CRC 校验字产生的算法参考后面附录。

8.1.3 MODBUS-RTU 寄存器说明

系统寄存器有如下定义（红色字体为默认值）：

寄存器名称	地址	类型	说明(十六进制)
模块地址寄存器	0x0000	W 写	模块地址寄存器 模块地址,取值范围 1-255 <b>默认值：1</b>
距离寄存器	0x0000	R 读	只读寄存器，存储着当前的测量距离，2 个字节表示的无符号整数，单位为 mm

对于本测距雷达模块，MODBUS-RTU 协议只涉及到两个操作

- 1.读寄保持存器（功能码 0x03）
- 2.写寄存器（功能码 0x06）

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

例如，如果模块地址是 1，波特率是 9600，无奇偶校验，数据位是 8 位我们如果想全部读出这些寄存器，做如下操作：

主机发送： 01 03 00 00 00 01 84 0A 从机响应： 01 03 02 06 FA 3B A7

其中距离值为 06 FA，转换成十进制为 1786mm，1.786 米。

请求（主机发送）十六进制		响应（从机发送）十六进制	
从机地址	01	从机地址	01
功能	03	功能	03
	00	字节数	02
起始地址 Hi	00	寄存器值 Hi (00)	06
起始地址 Lo	00	寄存器值 Lo (00)	FA
读出数量 Hi	01	crcH	3B
读出数量 Lo	84	crcL	A7
crcH			
crcL	0A		

写单个寄存器（设置系统的参数,以及控制系统）（0x06）

寄存器说明已经在上面提到，特别注意的是，设置完毕后系统重新上电。

例如，当前模块的地址是 01，我们想设置到 02

主机发送： 01 06 00 00 00 02 08 0B

从机响应： 01 06 00 00 00 02 08 0B（响应完成后即可完成设置）



SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

请求（主机发送）十六进制		响应（从机发送）十六进制	
从机地址	01	从机地址	01
功能寄存器地址 Hi	06	功能	06
寄存器地址 Lo	00	寄存器地址 Hi	00
寄存器值 Hi	00	寄存器地址 Lo	00
寄存器值 Lo	00	寄存器值 Hi	00
crcH crcL	02	寄存器值 Lo	02
	08	crcH	08
	0B	crcL	0B

附录 1.MODBUS-RTU 中 CRC 校验 C 程序

CRC 简单函数如下：

```
unsignedchar*puchMsg;/*要进行 CRC 校验的消息*/
```

```
unsignedshortusDataLen;/*消息中字节数*/
```

```
unsignedshortCRC16(puchMsg,usDataLen)
```

```
{
```

```
    unsignedcharuchCRCHi=0xFF;/*高 CRC 字节初始化*/ unsignedcharuchCRCLo=0xFF;/*低 CRC 字节初始化*/ unsignedIndex;/*CRC 循环中的索引*/ while(usDataLen--/*传输消息缓冲区*/
```

```
    { uIndex=uchCRCHi^*puchMsg++;/*计算 CRC*/ uchCRCHi=uchCRCLo^auchCRCHi[uIndex]; uchCRCLo=auchCRCLo[uIndex];
```

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

```

} return((uchCRCHi<<8)|uchCRCLo);

}

/*CRC 高位字节值表*/

static unsigned char uchCRCHi[] = { 0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0x
C0,0x80,0x41,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,
0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,0x80,0x41,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,
0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,
0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,
0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,
0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,

```

## SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

```
0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,
```

```
0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x00,0xC1,
```

```
0x81,0x40,0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,
```

```
0x00,0xC1,0x81,0x40,0x01,0xC0,0x80,0x41,0x01,0xC0,
```

```
0x80,0x41,0x00,0xC1,0x81,0x40
```

```
};
```

```
//CRC 低位字节值表
```

```
staticcharauchCRCLo[]={ 0x00,0xC0,0xC1,0x01,0xC3,0x03,0x02,0xC2,0xC6,0x
```

```
06,
```

```
0x07,0xC7,0x05,0xC5,0xC4,0x04,0xCC,0x0C,0x0D,0xCD,
```

```
0x0F,0xCF,0xCE,0x0E,0x0A,0xCA,0xCB,0x0B,0xC9,0x09,
```

```
0x08,0xC8,0xD8,0x18,0x19,0xD9,0x1B,0xDB,0xDA,0x1A,
```

```
0x1E,0xDE,0xDF,0x1F,0xDD,0x1D,0x1C,0xDC,0x14,0xD4,
```

```
0xD5,0x15,0xD7,0x17,0x16,0xD6,0xD2,0x12,0x13,0xD3,
```

```
0x11,0xD1,0xD0,0x10,0xF0,0x30,0x31,0xF1,0x33,0xF3,
```

```
0xF2,0x32,0x36,0xF6,0xF7,0x37,0xF5,0x35,0x34,0xF4,
```

```
0x3C,0xFC,0xFD,0x3D,0xFF,0x3F,0x3E,0xFE,0xFA,0x3A,
```

```
0x3B,0xFB,0x39,0xF9,0xF8,0x38,0x28,0xE8,0xE9,0x29,
```

```
0xEB,0x2B,0x2A,0xEA,0xEE,0x2E,0x2F,0xEF,0x2D,0xED,
```

```
0xEC,0x2C,0xE4,0x24,0x25,0xE5,0x27,0xE7,0xE6,0x26,
```

```
0x22,0xE2,0xE3,0x23,0xE1,0x21,0x20,0xE0,0xA0,0x60,
```

```
0x61,0xA1,0x63,0xA3,0xA2,0x62,0x66,0xA6,0xA7,0x67,
```

```
0xA5,0x65,0x64,0xA4,0x6C,0xAC,0xAD,0x6D,0xAF,0x6F,
```

SKP20/40 单点测距激光雷达用户手册

---

0x6E,0xAE,0xAA,0x6A,0x6B,0xAB,0x69,0xA9,0xA8,0x68,  
0x78,0xB8,0xB9,0x79,0xBB,0x7B,0x7A,0xBA,0xBE,0x7E,

0x7F,0xBF,0x7D,0xBD,0xBC,0x7C,0xB4,0x74,0x75,0xB5,

0x77,0xB7,0xB6,0x76,0x72,0xB2,0xB3,0x73,0xB1,0x71,

0x70,0xB0,0x50,0x90,0x91,0x51,0x93,0x53,0x52,0x92,

0x96,0x56,0x57,0x97,0x55,0x95,0x94,0x54,0x9C,0x5C,

0x5D,0x9D,0x5F,0x9F,0x9E,0x5E,0x5A,0x9A,0x9B,0x5B,

0x99,0x59,0x58,0x98,0x88,0x48,0x49,0x89,0x4B,0x8B,

0x8A,0x4A,0x4E,0x8E,0x8F,0x4F,0x8D,0x4D,0x4C,0x8C,

0x44,0x84,0x85,0x45,0x87,0x47,0x46,0x86,0x82,0x42,

0x43,0x83,0x41,0x81,0x80,0x40};