

# 快速使用手册

## LR-1F 2D 360°激光雷达 Sensing Reality



QSCN-1F-202203

### 1. 电气接口

LR-1F包含三个接口，位于主机后侧，分别是电源接口、多功能接口和以太网接口。

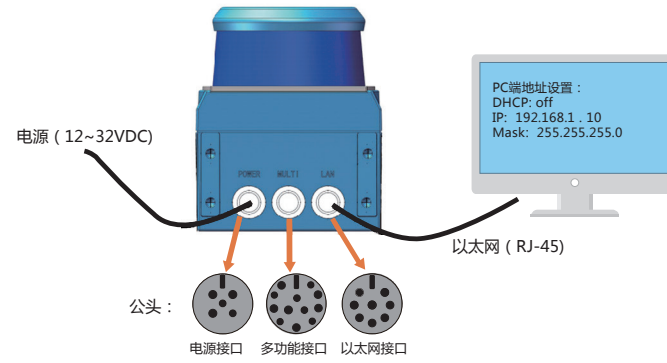


图1 接口示意

### 2. 电源接口

LR-1F供电需求为12~30VDC，5针航空接头，接头针脚定义如下所示。

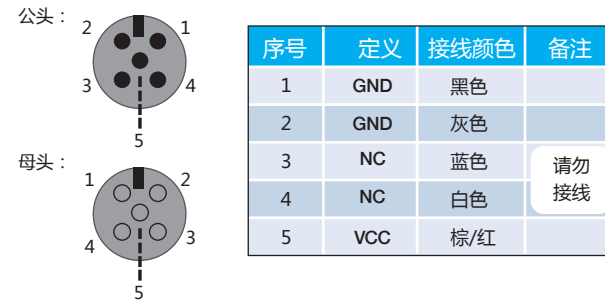


图2 电源接口定义

### 3. 多功能接口

多功能接口 (Input/Output) 接口主要为开关量输入输出端口，Output口输出开关量信号到外部执行器。接口采用12针航空接头，针脚定义如下所示。

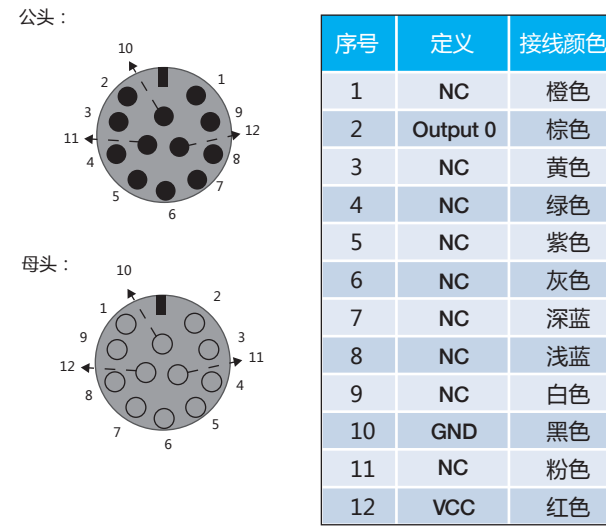


图3 多功能接口定义

### 4. 机械接口

LR-1F激光雷达主机背面有3个标准M12航空公头，用作电源、多功能接口和以太网接口。背面两侧有4个M5螺钉孔 (孔深8mm)，用于从背面安装。底部也有3个M5螺钉孔 (孔深8mm)，用于固定安装激光雷达。

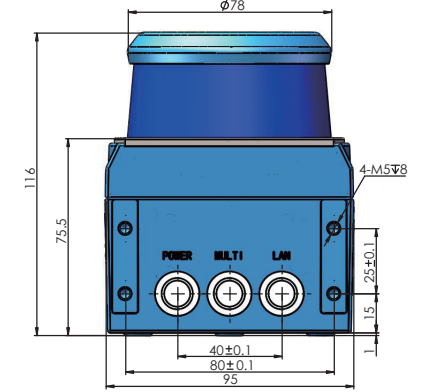


图4 LR-1F后视图

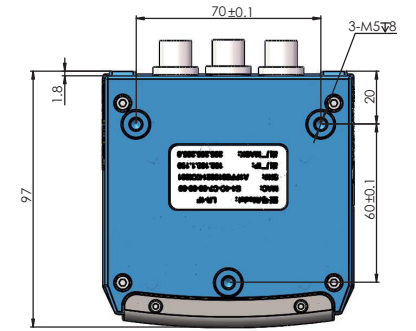


图5 LR-1F底视图

2

3

### 5. 通信接口

LR-1F与电脑之间采用标准以太网RJ-45接口连接，遵循UDP协议，点云数据包接收端口号为2368，IP设置流程如下图所示：



图6 网络IP设置

IP地址静态获取时，激光雷达和电脑两者IP必须设定在同一个子网内，且不能冲突。出厂设置：IP：192.168.1.100，子网掩码：255.255.255.0。接收电脑IP：192.168.1.10 子网掩码：255.255.255.0。IP设置可在配置网页进行修改。

4

### 6. 上位机软件配置

LR-1F上位机软件可以配置扫描区域及扫描区域组，配置方法如下：

- 双击“OLEI”打开软件OLamView。
- 点击 打开连接对话框，选择LR-1F，确认连接，显示实时点云。

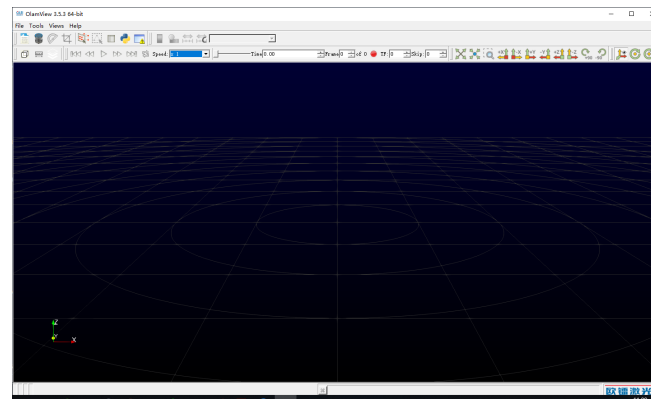


图7 上位机软件界面示例

5

### 7. 网页配置

LR-1F参数在网页端配置方法如下：

- 打开浏览器 (请使用Chrome, Firefox, Edge等符合标准的浏览器)，输入激光雷达IP地址；
- 通过Motor RPM选择需要的转速值：600/900/1200/1500，分别对应10/15/20/25Hz激光雷达扫描频率；
- Host IP:接收电脑的IP地址；
- Host Port:接收电脑的端口号；
- LiDAR IP:雷达的IP地址；
- Net Mask:雷达的子网掩码；
- Gateway:网关地址；



图8 网页参数配置 (激光雷达参数读取)

由于产品会持续更新，设置页面可能会有变化，以实际内容为准

6

### 8. 服务与维修

服务与维修相关信息，请登录OLEI官网查询。  
网站地址：www.sklszg.com  
信息检索：服务与支持>服务与维修

7