

雷达

激光雷达

URG-04LX, UBG-04LX-F01

简介

URG-04LX 2D 激光扫描测距产品拥有 4m, 240° 测量范围, DC5V 输入, 100ms 扫描时间, 可用于机器人避障和位置识别; 高精度、高分辨率、宽视场设计给自主导航机器人提供了良好的环境识别能力; 紧凑型设计节约了安装空间, 低重量、低功耗; 不受强光影响, 在黑暗中亦能工作; 非接触式测量;

UBG-04LX-F01 2D 激光扫描测距产品拥有 4m, 240° 测量范围, DC12V 输入, 28ms 扫描时间, 可用于机器人避障和制作路线图。



URG-04LX, 2D 激光扫描测距传感器

电源	5VDC±5%, <500mA (启动时 800mA)
激光光源	半导体激光二极管 (λ=785nm), 激光安全等级 1 (IEC60825-1, 21 CFR 1040.10 & 1040.11)
测量距离	60 to 4095mm(white paper with 70mm), 240°
精度 (重复性)	60 to 1,000mm : ±10mm 1,000 to 4,095mm : 1% 测量距离
角度分辨率	0.36°(360°/1,024 steps)
扫描时间	100msec/scan
噪音	< 25dB
接口	USB, RS-232C (19.2k, 57.6k, 115.2k, 250k, 500k, 750kbps), NPN 开集电极 (扫描同步输出: 1 路)
指令系统	SCIP1.1/SCIP2.0
环境温湿度	-10 to +50 degrees C, < 85%RH (无凝露)
振动	双振幅 1.5mm 10 to 55Hz, 每轴 2 个小时
冲击	196m/s ² , 10 次, X, Y, Z 方向
重量	约 160g
随机附件	1 根电缆 (电源、串口通讯输入 / 输出 (1.5m)) 1 个 DB9 针串口连接头

技术数据

2D 激光扫描测距雷达一览表

型号	距离	精度	分辨率	视场角	扫描时间	接口
UXM-30LX-EW	30m	50mm	0.25°	190°	50ms	Ethernet
UTM-30LX-EW	30m	30mm	0.25°	270°	25ms	Ethernet
UTM-30LX	30m	30mm	0.25°	270°	25ms	USB
UHG-08LX	8m	30mm	0.36°	270°	67ms	USB
UBG-04LX-F01	4m	10mm	0.36°	240°	28ms	USB / RS-232C
URG-04LX	4m	10mm	0.36°	240°	100ms	USB / RS-232C
URG-04LX-UG01	4m	30mm	0.36°	240°	100ms	USB

UBG-04LX-F01, 2D 激光扫描测距传感器

电源	12VDC±10%
激光光源	半导体激光二极管 (λ=785nm), 激光安全等级 1(FDA)
测量距离	20 to 5,600mm(White Square Kent Sheet 80mm), 240°
精度	正常范围 60 to 1,000mm:±10mm, 1,000 to 4,095mm:1% 测量距离
角度分辨率	0.36°(360°/1,024 steps)
扫描时间	28msec/scan
噪音	< 25dB
接口	USB2.0 (全速), RS-232C (19.2k,57.6k,115.2k,250k,500k,750kbps)
同步输出	NPN 开集电极
指令系统	专用指令 SCIP Ver.2.0
连接	电源和同步: 2m flying lead wire USB: 2m 电缆, A 型连接器
环境温湿度	-10 to +50 degrees C, < 85%RH (无凝露)
环境亮度	卤素 / 汞灯: <10,000lx, 日光灯: <6,000lx
振动	双振幅 1.5mm 10 to 55Hz, 每轴 2 个小时
冲击	196m/s ² , 10 次, X, Y, Z 方向
重量	约 260g (包括电缆)

