

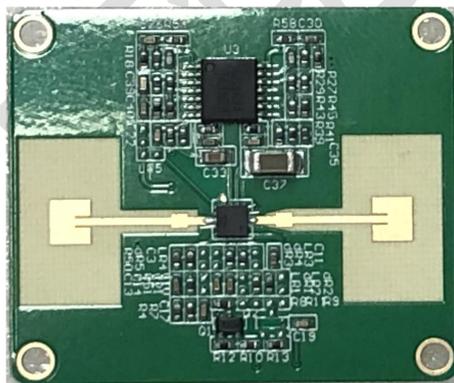


人体感知雷达传感器 R24VD1A/R24VD1B

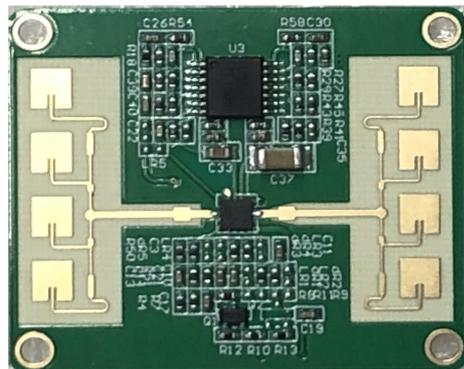
数据手册 (V1.0)

产品特点

- 静止人体探测
- 生命体征检测
- 24GHz 毫米波雷达传感器
- 基于调频连续波 FMCW 雷达技术，实现雷达扫描区域人员感知功能；
- 实现运动人员及静止人员的同步感知功能；
- 运动感知最大距离： ≥ 12 米
- 微动感知最大距离： ≥ 7 米
- 人体感知最大距离： ≥ 5.5 米
- 天线波束宽度： 90° 圆形，水平 90° / 垂直 30°
- 具备场景识别能力，识别有人/无人及人员活动状态，输出体动
- 不受温度、湿度、噪声、气流、尘埃、光照等影响，适合恶劣环境；
- 输出功率小，长时间照射对人体无伤害；
- 无人到有人探测时间：0.5 秒以内
- 有人到无人探测时间：大于 1 分钟



R24VD1A 大角度，近距离



R24VD1B 小角度，远距离

型号说明



- ◇ R24VD1A - 宽波束人体感知雷达传感器，90 度圆形扫描天线

- ◇ R24VD1B - 窄波束人体感知雷达传感器，90 度/60 度扇形天线

产品应用

- ◇ 健康守护
- ◇ 智能家电（电视、浴霸、安防等）
- ◇ 办公室节能（空调、照明）
- ◇ 睡眠监控（睡眠曲线）
- ◇ 居家安防
- ◇ 自动门、电梯等

产品封装

- ✚ 体积：≤35MM×30MM×5MM
- ✚ 接口：PITCH 2.0MM 接口，双排插针



目 录

1. 概述.....	4
2. 电气参数.....	4
3. 模块尺寸及引脚说明.....	5
3.1. 模块尺寸.....	5
3.2. 引脚说明.....	6
3.3. 使用接线图.....	6
4. 模块工作模式.....	6
4.1. 雷达模块工作范围.....	6
4.2. 主要功能.....	7
4.3. 安装方式.....	8
4.3.1. 水平安装.....	8
4.3.2. 倾斜安装.....	8
4.3.3. 置顶安装.....	9
4.4. 雷达模块工作模式.....	10
5. 典型应用模式.....	11
5.1. 智能家电应用.....	11
5.2. 家居场所应用.....	11
5.3. 卧室安装及应用.....	12
5.4. 节能控制应用.....	12
6. 模块接口协议.....	13
6.1. 接口介绍.....	13
通讯命令及参数定义.....	13
6.2. 帧结构定义及说明.....	13
A、帧结构定义.....	13
B、帧结构说明.....	13
6.3 地址分配及数据信息说明.....	14
7. 注意事项.....	14
7.1. 启动时间.....	14
7.2. 有效探测距离.....	15
7.3. 雷达生物探测性能.....	15
7.4. 电源.....	15
8. 常见问题.....	15
9. 免责声明.....	15
10. 版权说明.....	16
11. 联系方式.....	16
云帆瑞达科技（深圳）有限公司.....	16
附录1.....	16



1. 概述

R24VD1 系列雷达模块是基于毫米波雷达技术，实现的人体运动感知及人体生物感知的雷达探测模块。本模块基于增强多普勒雷达信号处理机制，通过对人员运动的多普勒参数及人员的生理参数同步感知技术，实现特定场所内人员状态的无线感知。

本系列模块包括两种天线形式：宽波束雷达模块及窄波束雷达模块。宽波束雷达模块主要适用于置顶安装模式，实现大角度范围的雷达探测；窄波束雷达模块主要适用于水平或倾斜安装，实现更远距离范围的雷达探测功能。

本系列雷达模块具有如下工作特点：

- ◇ 将检测对象限制于具备生物特征的人员（运动或静止），剔除环境内其它无生命物体的干扰；
- ◇ 本模块实现运动人员及静止人员的同步感知功能；
- ◇ 本模块对非生命类物体干扰有效剔除，也可实现非生命类运动物体检测；
- ◇ 产品支持二次开发，适应多种场景应用；
- ◇ 本输出功率小，对人体不构成危害；
- ◇ 本模块不受温度、光照、粉尘等因素影响，灵敏度高，应用领域广泛。

2. 电气参数

参数	最小值	典型值	最大值	单位
R24VD1A(双点宽波束天线)				
运动人员探测距离		10		米
微动感知距离		5		米
静止人员感知高度 ¹	2	2.5	2.7	米
雷达探测角度（水平）		90° -110°		度
雷达探测角度（俯仰）		90° -110°		度
R24VD1B(8点窄波束天线)				
运动人员探测距离		12		米
微动感知距离		7/6		米

¹ 注：静止人体探测距离与现场环境有一定关联性；



静止人员感知距离		5.5		米
雷达探测角度（水平）		90° -110°		度
雷达探测角度（俯仰）		30° -40°		度
工作参数				
工作电压（VCC）	4.5	5.0	6	V
工作电流（I _{CC} ）	90	93	100	mA
工作温度（T _{OP} ）	-20		+60	°C
存储温度（T _{ST} ）	-40		+80	°C
发射参数				
工作频率（f _{TX} ）	24.0	24.1	24.25	GHz
发射功率（P _{out} ）		6		dBm

3. 模块尺寸及引脚说明

3.1. 模块尺寸

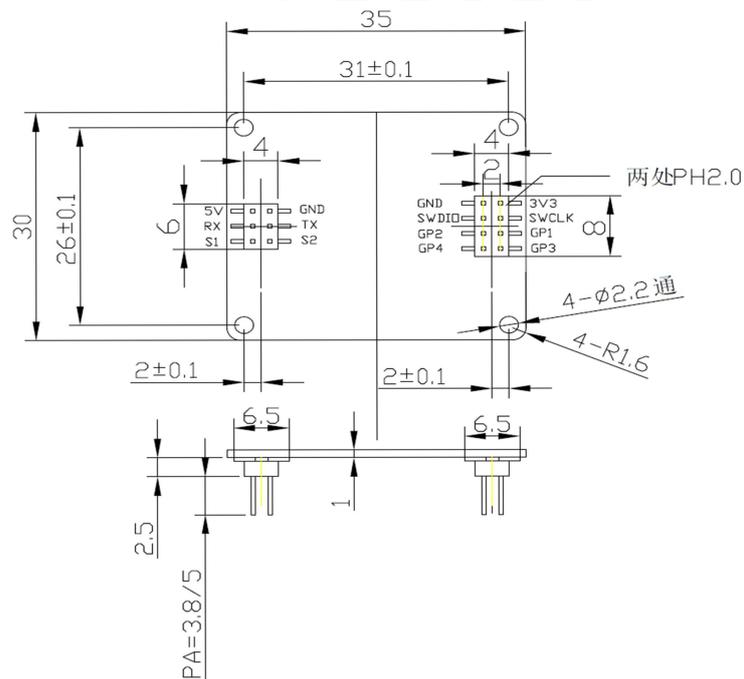


图 1 雷达模块结构示意图



3.2. 引脚说明

接口	引脚	描述	典型值	说明
接口 1	1	5V	5.0V	电源输入正端
	2	GND		地
	3	RX		串口接收
	4	TX		串口发送
	5	S1	3.3V/0V	有人/无人
	6	S2	3.3V/0V	静止/活跃
接口 2	1	3V3	3.3V	输出电源
	2	GND		地
	3	SL		保留
	4	SD		保留
	5	GP1		备用扩展引脚
	6	GP2		备用扩展引脚
	7	GP3		备用扩展引脚
	8	GP4		备用扩展引脚

- 注：
- 1) S1 输出：高电平-有人，低电平-无人；
 - 2) S2 输出：高电平-活跃，低电平-静止
 - 3) GP1~GP4 为参数选择控制端，可根据用户需求重定义。
 - 4) 本接口输出信号均为 3.3V 电平。

3.3. 使用接线图

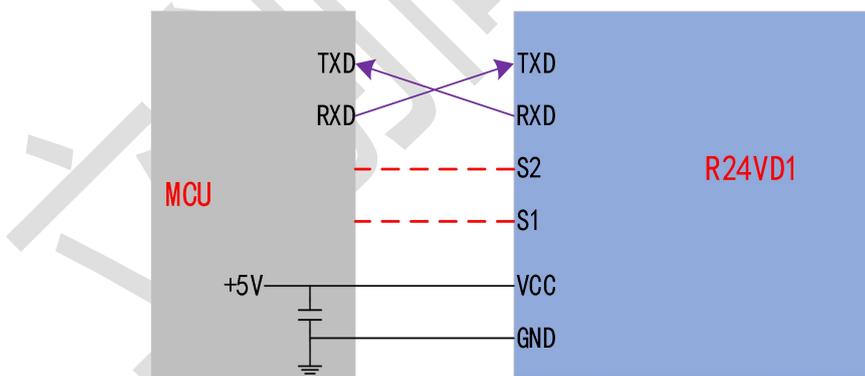


图 2 雷达模块与外设连线示意图

4. 模块工作模式

4.1. 雷达模块工作范围

R24VD1A 雷达模块波束覆盖范围如图 3 所示。雷达覆盖范围为水平 90° -110° 、俯仰 90° -110° 的立体扇形区域。



R24VD1B 雷达模块波束覆盖范围如图 3 所示。雷达覆盖范围为水平 90° -110° 、俯仰 $30^{\circ} -40^{\circ}$ 的立体扇形区域。

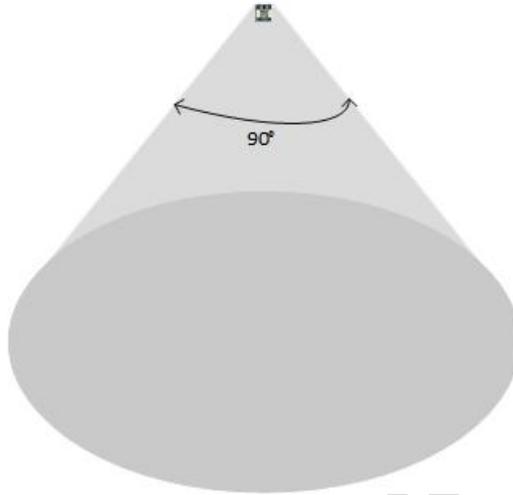


图 3 R24VD1A 雷达覆盖区域示意图

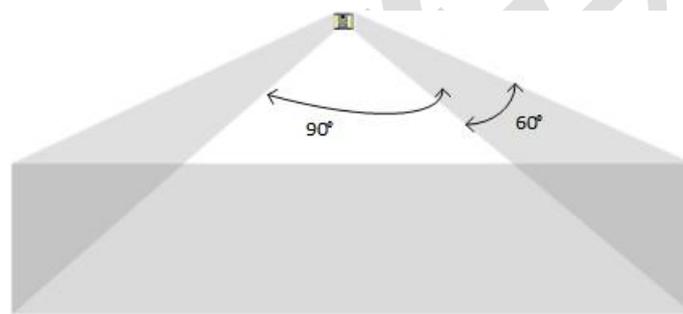


图 4 R24VD1B 雷达覆盖区域示意图

受雷达波束特性影响，雷达在天线面法线方向作用距离比较远，但是偏离天线法线方向作用距离会变短。

当雷达置顶安装或倾斜安装时，受雷达波束范围及有效辐射空间影响，雷达作用范围会减小，需要在使用时注意。

4.2. 主要功能

本雷达模块主要功能包括：

- A、运动检测功能；
- B、微动检测功能；
- C、呼吸检测功能；
- D、环境状态评估功能；



E、预警设计功能。

4.3. 安装方式

本雷达模块建议安装方式包括水平安装、倾斜安装及置顶安装。

4.3.1. 水平安装

如图 4 所示为水平安装方式，本安装方式主要正对站立或坐姿状态下的人体探测，比如客厅、家电应用等场合。

雷达安装高度建议为 1 米~1.5 米，雷达水平正向安装，安装倾角 $\leq \pm 5^\circ$ ，雷达正前方无明显遮挡物及覆盖物。

雷达法线方向对准主要探测位置，保证雷达天线主波束覆盖探测区域，且雷达波束覆盖人体活动空域。

在该安装模式下，运动人体检测最大距离 $L \geq 20$ 米；静止人体检测最大距离 $L \approx 6$ 米，一般有效距离作用距离为 3~5 米；

受雷达天线波束范围限制，偏离雷达法线方向位置，有效作用距离会降低。

毫米波频段电磁波对于非金属物质有一定穿透特性，可以穿透常见玻璃、木板、屏风及薄的隔墙，可以检测到遮挡物后面的运动物体；但对于较厚的承重墙、金属门等不能穿透。

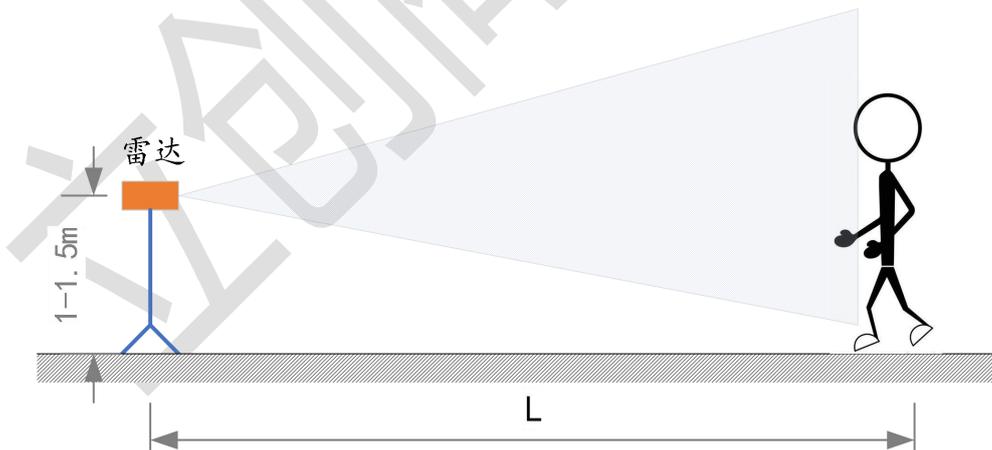


图 4 水平安装示意图

4.3.2. 倾斜安装

如图 5 所示为倾斜安装。本安装方式主要正对房间内有人运动探测，主要用于酒店、大厅等场所。



雷达安装高度建议为 2-3 米；雷达下视倾斜角度范围为 $10^{\circ} \sim 30^{\circ}$ ，雷达前面无明显遮挡物及覆盖物。

雷达法线方向对准主要探测位置，保证雷达天线主波束覆盖探测区域，且雷达波束覆盖人体活动空域。

在该安装模式下，运动人体检测最大距离 $L \geq 20$ 米；静止人体检测最大距离 $L \leq 5$ 米，一般有效距离作用距离为 3~5 米；

该模式下，雷达正下方及邻近区域可能存在监视盲区。

随着下视倾角增加，静态人体探测距离会明显压缩。

受雷达天线辐射特性影响，偏离雷达法线方向位置，雷达有效作用距离会降低。

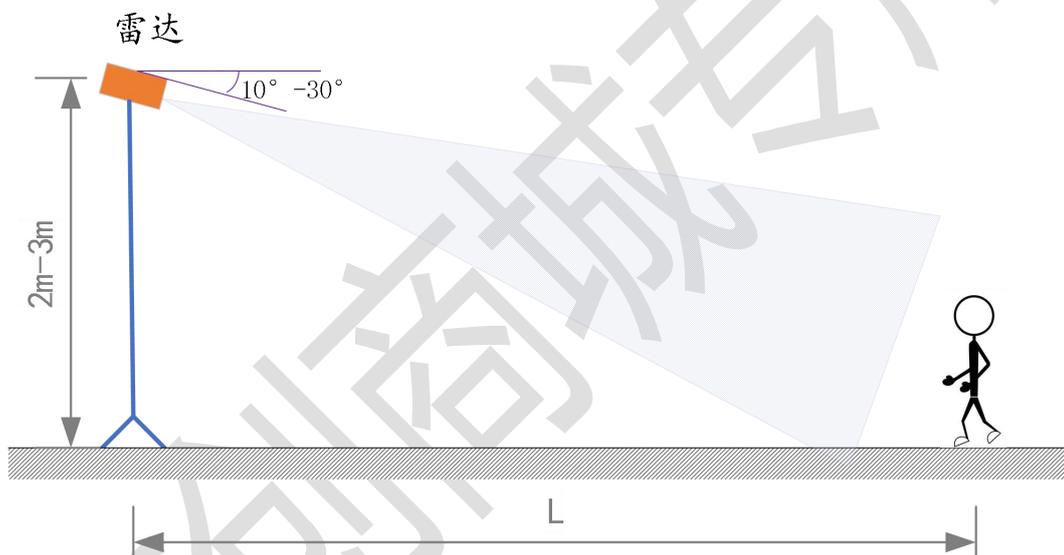


图 5 斜下视安装示意图

4.3.3. 置顶安装

如图 4 所示为置顶安装。本安装方式主要针对平躺状态下的人体监测，比如卧室、养老场所、病床等。

雷达垂直安装，水平偏离角度 $\leq 5^{\circ}$ ，保证雷达主波束覆盖探测区域；雷达安装高度建议为 2-3 米；雷达前面无明显遮挡物及覆盖物。

受雷达安装高度及雷达波束范围影响，水平作用区域长度 $L \approx 3$ 米~5 米。

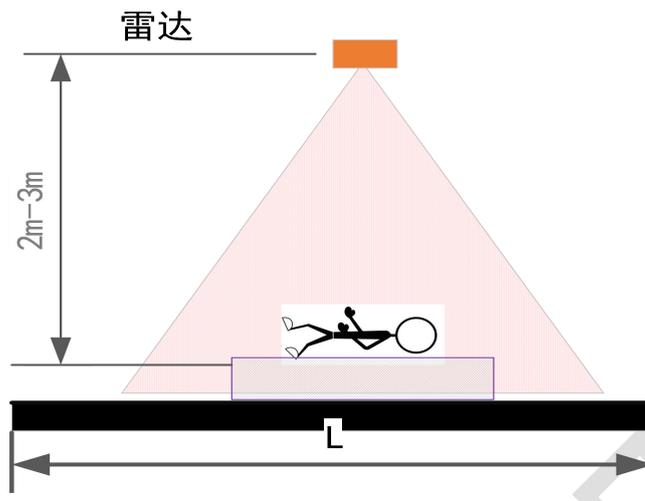


图 6 斜下视安装示意图

注意：

- A、上述不同安装方式，均需要雷达主波束覆盖人体主要活动区域，并尽可能法线方向正对；
- B、斜下安装时，由于覆盖区域水平投影变化，水平作用距离将对应减小；
- C、模块工作时，模块表面不应该有金属物遮挡；
- D、受电磁波传输特性影响，雷达作用距离与目标 RCS、目标覆盖物材质及厚度相关联，雷达有效作用距离会有一定程度变化。
- E、对应静止状态人体探测，不同体位会对雷达作用距离有影响，雷达不保证所有状态均达到最大作用距离。

4.4. 雷达模块工作模式

雷达模块通过统计分析处理后，综合评估当前检测区域人员状态，用户可以直接利用该结果。

状态运行模式

本模式下，雷达模块周期性给出当前雷达探测区域内人员的存在性状态及运动状态，主要状态包括：

- 1) 无人；
- 2) 有人、静止；
- 3) 有人、活动；



状态运行模式下，为了环境状态判断准确性，雷达模块内部进行了逻辑判别工作，雷达模块状态输出逻辑如下：

A、雷达设备只有当检测到状态改变时，雷达才有相对应的状态输出；反之，雷达保持静默；

B、雷达从无人状态切换到有人状态（运动、接近、远离）属快速切换状态，切换时间 $\leq 1s$ ；

C、雷达从有人状态切换到无人状态，需要经过多次状态确认，切换时间 ≥ 1 分钟；

5. 典型应用模式

本模块主要应用与家居、家电、节能灯控等场景，下面针对典型场景的应用模式进行说明。

5.1. 智能家电应用

雷达安装于家电设备内部，并实时监测家电设备工作面人员状况，设备根据工作面人员状态（有人/无人、活动/静止、接近/远离），实时或准实时调整设备工作模式（工作、低功耗、待机、关机等），实现家电智能化。

该应用场景下，雷达安装于设备雷达，根据设备工作常规性质，雷达设置水平安装或倾斜安装，保证雷达波束能够覆盖设备工作主要区域。

常规家电设备包括：

- ◆ 智能电视
- ◆ 智能音箱
- ◆ 智能空调
- ◆ 其它智能家电设备

5.2. 家居场所应用

针对家居、酒店、办公室、卫生间等场所，需要对场所内有无人员进入或人员是否运动进行实时探测，进而实现诸如安防、电器控制、人员监测等方式，且能够有效避免隐私问题。本雷达安装于房间内，可以实时监测房间内有无运动目标、人员运动方向、有无人员等。并通过物联网传输方式及手段，结合相关物联网支撑平台，实现相关场所的有效应用。



本雷达可以应用于以下方面：

- ◆ 家居安防
- ◆ 酒店管理及监控
- ◆ 社区康养人员监控
- ◆ 办公室监控

5.3. 卧室安装及应用

针对特定应用，实时卧床人员相关信息，比如有人/无人、睡眠状态、睡眠深度、运动信息等，进而给出相关信息，实现特定应用。该模式下，雷达需要置顶安装。

基于该模式应用，可以实现应用包括

- ◆ 老人看护
- ◆ 康养看护
- ◆ 酒店应用
- ◆ 家庭健康

5.4. 节能控制应用

基于本雷达运动目标探测及生物特征探测，雷达可以在节能控制方面有较好应用，主要应用模式如下：

- ◆ 家庭电器节能
- ◆ 办公室电器节能控制
- ◆ 路灯节能控制



6. 模块接口协议

6.1. 接口介绍

雷达模块与上位机采用串口通信模式，串口通信定义如下：

- ◇ 接口电平：TTL
- ◇ 波特率：9600
- ◇ 停止位：1
- ◇ 数据位：8
- ◇ 奇偶校验：无

通讯命令及参数定义

6.2. 帧结构定义及说明

A、帧结构定义

起始码	数据长度		功能码	地址码1	地址码2	数据	校验码	
0X55	Lenth_L	Lenth_H	Command	Address_1	Address_2	Data	Crc16_L	Crc16_H
1 Byte	1 Byte	1 Byte	1 Byte	1 Byte	1 Byte	n Byte	1 Byte	1 Byte

B、帧结构说明

- a. 起始码：1Byte，固定为 0X55。
- b. 数据长度：2 Byte，低字节在前，高字节在后。
长度=数据长度+功能码+地址码 1+地址码 2+数据+校验码。
- c. 功能码：1Byte
读命令：0X01
写命令：0X02
被动上报命令：0X03
主动上报命令：0X04
- d. 地址码：地址码 1 表示功能分类，地址码 2 表示具体功能。见地址分配及数据信息说明。



e. 数据: n Byte

f. 校验码: 2 Byte, 低字节在前, 高字节在后。

采用 CRC16 校验, 参考代码见附录 1

6.3 地址分配及数据信息说明

24G 生物感知雷达接口内容					
	功能码	地址码 1	地址码 2	数据	备注
1	读命令 0x01	标识查询 0x01	设备 ID 0x01		
2			软件版本 0x02		
3			硬件版本 0x03		
4			协议版本 0x04		
11		雷达信息查询 0x03	体征参数 0x06		
12		系统参数 0x04	阈值档位 0x0C		
16	写命令 0x02	系统参数 0x04	阈值档位 0x0C	枚举范围 1, 2, 3, 4, 5	分别对应 1 2 3 4 5 档
			无人累计时间调节 0x09	1Byte 数据	以分钟为单位
17	被动上报命令 0x03	上报模块标识 0x01	设备 ID 0x01	12 Byte 数据	
18			软件版本 0x02	10 Byte 数据	
19			硬件版本 0x03	8 Byte 数据	
20			协议版本 0x04	8 Byte 数据	
27		上报雷达信息 0x03		环境状态 0x05	无人状态 00 FF FF
28	有人静止 01 00 0F				
29	有人运动 01 01 01				
30			体征参数 0x06	4 Byte Float 数据	
31	主动上报命令 0x04	上报雷达信息 0x03	环境状态 0x05	无人状态 00 FF FF	
32				有人静止 01 00 0F	
33				有人运动 01 01 01	
34			运动体征参数 0x06	4 Byte Float 数据	

7. 注意事项

7.1. 启动时间

由于本模块在初始上电开始工作时, 需要对模块内部电路完全复位, 并对环境噪声进行充分评估, 才能保证模块正常工作。因此模块初始上电工作时, 需要开机稳定时间 $\geq 30s$, 才能保证后续输出参数的有效性。



7.2. 有效探测距离

雷达模块的探测距离与目标 RCS、环境因素关联较大，有效探测距离可能随着环境及目标改变而变化，本模块暂时不具备测距功能，因此有效探测距离在一定范围波动属于正常现象。

7.3. 雷达生物探测性能

由于人体生物特征属于超低频、弱反射特征信号，雷达处理中需要相对长时间累积处理，在累积过程中，可能诸多因素影响雷达参数，因此偶发性的探测失效是正常现象。

7.4. 电源

雷达模块对电源品质的要求，高于常规低频电路。在对模块供电时，要求电源无门限毛刺或纹波现象，且有效屏蔽附件设备所带来的电源噪声。

雷达模块需良好的接地，由于其他电路带来的地噪声，也可能引起雷达模块性能下降甚至工作异常；最常见的是导致探测距离变近或误报率增加。

为了保证模块内部 VCO 电路的正常工作，对本模块供电要求为+5V~+6V 供电，特别是电源电压不能低于 5V。

外部电源必须提供足够的电流输出能力和瞬态响应能力。

8. 常见问题

9. 免责声明

我认为，在出版时尽量做到文档描述的准确无误。考虑到产品的技术复杂性及工作环境的差异性，但仍难以排除个别不准确或不完备之描述，故本文档仅作用户参考之用。我公司保留在不通知用户的情况下对产品作出更改的权利，我公司不做任何法律意义上的承诺和担保。鼓励客户对产品和工具最近的更



新提出意见。

10. 版权说明

本文档所提及的元件及器件，皆为对其版权持有公司所公布的资料之引用，其修改和发布权利均属于其版权持有公司，请在应用时通过适当的渠道确认资料的更新情况以及勘误信息，我公司不对这些文档具有任何权利和义务。

11. 联系方式

云帆瑞达科技（深圳）有限公司

电子邮箱：sales@iotrada.com

lg@iotrada.com

电话：0755-88602663

地址：深圳市福田区车公庙苍松大厦北座 509B

附录1

```
1. const unsigned char cuc_CRChi[256]=
```

```
2. {
```

```
3. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
4. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
```

```
5. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
6. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
7. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
8. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
```

```
9. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
```

```
10. 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
```

```
11. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
12. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
```

```
13. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
14. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
15. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```

```
16. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
```



```
17. 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
18. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
19. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
20. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
21. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
22. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
23. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
24. 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40
25. };
```

```
1. const unsigned char cuc_CRCLo[256]=
2. {
3. 0x00, 0xC0, 0xC1, 0x01, 0xC3, 0x03, 0x02, 0xC2, 0xC6, 0x06, 0x07, 0xC7,
4. 0x05, 0xC5, 0xC4, 0x04, 0xCC, 0x0C, 0x0D, 0xCD, 0x0F, 0xCF, 0xCE, 0x0E,
5. 0x0A, 0xCA, 0xCB, 0x0B, 0xC9, 0x09, 0x08, 0xC8, 0xD8, 0x18, 0x19, 0xD9,
6. 0x1B, 0xDB, 0xDA, 0x1A, 0x1E, 0xDE, 0xDF, 0x1F, 0xDD, 0x1D, 0x1C, 0xDC,
7. 0x14, 0xD4, 0xD5, 0x15, 0xD7, 0x17, 0x16, 0xD6, 0xD2, 0x12, 0x13, 0xD3,
8. 0x11, 0xD1, 0xD0, 0x10, 0xF0, 0x30, 0x31, 0xF1, 0x33, 0xF3, 0xF2, 0x32,
9. 0x36, 0xF6, 0xF7, 0x37, 0xF5, 0x35, 0x34, 0xF4, 0x3C, 0xFC, 0xFD, 0x3D,
10. 0xFF, 0x3F, 0x3E, 0xFE, 0xFA, 0x3A, 0x3B, 0xFB, 0x39, 0xF9, 0xF8, 0x38,
11. 0x28, 0xE8, 0xE9, 0x29, 0xEB, 0x2B, 0x2A, 0xEA, 0xEE, 0x2E, 0x2F, 0xEF,
12. 0x2D, 0xED, 0xEC, 0x2C, 0xE4, 0x24, 0x25, 0xE5, 0x27, 0xE7, 0xE6, 0x26,
13. 0x22, 0xE2, 0xE3, 0x23, 0xE1, 0x21, 0x20, 0xE0, 0xA0, 0x60, 0x61, 0xA1,
14. 0x63, 0xA3, 0xA2, 0x62, 0x66, 0xA6, 0xA7, 0x67, 0xA5, 0x65, 0x64, 0xA4,
15. 0x6C, 0xAC, 0xAD, 0x6D, 0xAF, 0x6F, 0x6E, 0xAE, 0xAA, 0x6A, 0x6B, 0xAB,
16. 0x69, 0xA9, 0xA8, 0x68, 0x78, 0xB8, 0xB9, 0x79, 0xBB, 0x7B, 0x7A, 0xBA,
17. 0xBE, 0x7E, 0x7F, 0xBF, 0x7D, 0xBD, 0xBC, 0x7C, 0xB4, 0x74, 0x75, 0xB5,
18. 0x77, 0xB7, 0xB6, 0x76, 0x72, 0xB2, 0xB3, 0x73, 0xB1, 0x71, 0x70, 0xB0,
19. 0x50, 0x90, 0x91, 0x51, 0x93, 0x53, 0x52, 0x92, 0x96, 0x56, 0x57, 0x97,
20. 0x55, 0x95, 0x94, 0x54, 0x9C, 0x5C, 0x5D, 0x9D, 0x5F, 0x9F, 0x9E, 0x5E,
21. 0x5A, 0x9A, 0x9B, 0x5B, 0x99, 0x59, 0x58, 0x98, 0x88, 0x48, 0x49, 0x89,
22. 0x4B, 0x8B, 0x8A, 0x4A, 0x4E, 0x8E, 0x8F, 0x4F, 0x8D, 0x4D, 0x4C, 0x8C,
23. 0x44, 0x84, 0x85, 0x45, 0x87, 0x47, 0x46, 0x86, 0x82, 0x42, 0x43, 0x83,
24. 0x41, 0x81, 0x80, 0x40
25. };
```

```
1. static unsigned short int us_CalculateCrc16(unsigned char *lpuc_Frame, unsigned short int lus_Len)
2. {
3. unsigned char luc_CRCHi = 0xFF;
4. unsigned char luc_CRCLo = 0xFF;
5. int li_Index=0;
6.
7. while(lus_Len--)
8. {
```



```
9.         li_Index = luc_CRCLo ^ *( lpuc_Frame++);
10.        luc_CRCLo = (t_BYTE)( luc_CRCHi ^ cuc_CRCHi[li_Index]);
11.        luc_CRCHi = cuc_CRCLo[li_Index];
12.    }
13.    return (unsigned short int)(luc_CRCLo << 8 | luc_CRCHi);
14. }
```

立创商城专用