

基于 DTOF 技术的激光雷达 WT600A

1KHz / 50Hz 测量速度； 600米测量距离； 室外抗环境光 100KLux； 具有极佳性价比

特点

- 基于飞行时间算法 (Direct Time Of Flight)
- 最大量程：600m
- 测量盲区：5cm
- 测量频率：1KHz或50Hz
- 绝对精度：±10cm (10m内)，1% (10m以外)
- 分辨率：1cm
- 工作温度：-20℃ ~ +60℃
- 供电电压：9 ~ 36V DC
- 小体积：33 x 34 x 18mm
- 重量：20±2g
- 抗环境光：100KLux



应用

- 交通安全预警
- 摄像头聚焦
- 塔吊安全距离检测
- 叶片侵限检测




1. 产品概述

WT600A是一款高精度中远距离测距型激光雷达，体积小、测量距离远，可在穿梭车、陆地运输车、高架起重机等场景用来定位、防碰撞。模组形态，方便二次开发集成。

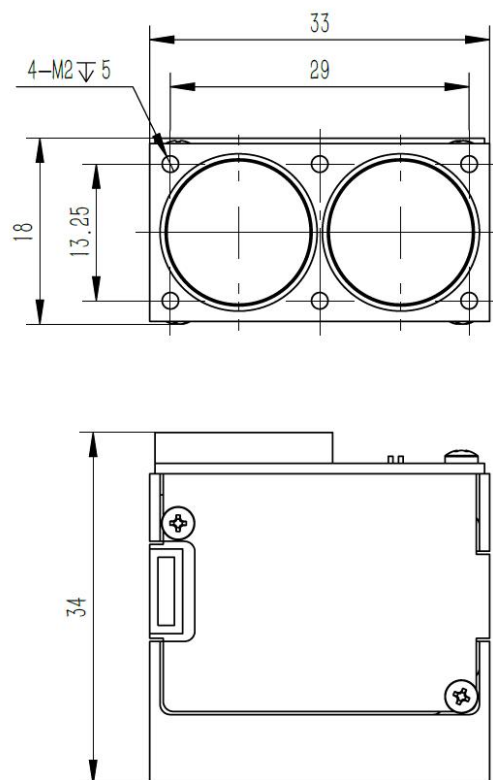
2. 规格参数

#	型号	WT600A
1	量程	0.05m-600m（90%反射率），0.05m-200m（10%反射率）
2	测距频率	1KHz或50Hz，视反射信号强度自动切换
3	绝对精度	±10cm（10m内），1%（10m以外）
4	重复精度	±5cm（10m内），±50cm@600m
5	抗环境光能力	100KLux
6	测量激光波长	905nm
7	测量激光等级	Class1
8	测量激光视场角	约4mrad
9	指示激光波长	N/A
10	指示激光等级	N/A
11	输入电压	9~36VDC
12	峰值电流	100mA
13	平均电流	55mA
14	平均功耗	1.2W
15	通信方式	UART, IIC
16	防护等级	N/A
17	尺寸（长x宽x高）	33 x 34 x 18mm
18	重量	20±2g
19	工作温度	-20℃~+60℃
20	线缆规格	1.25mm, 5P 50cm散线
21	定制范围	支持外形结构定制，支持输出协议定制

3. 引脚定义

		
引脚	定义 / 线材颜色	用户接口
1	9-36V (红)	外部电源正
2	电源GND (黑)	外部电源负
3	串口GND (黄)	GND
4	TX (绿)	RX
5	RX (蓝)	TX

4. 产品尺寸



5. 通讯协议

5.1 通信接口

UART	
波特率	460800（可调整）
数据位	8
停止位	1
奇偶校验	无

5.2 数据通信协议

本产品输入、输出均采用16进制小端模式 4字节输出

（1）UART串口数据输出频率为近距离1kHz，远距离50hz，一帧数据有4个字节，格式如下：

帧头	距离值两字节		校验位
5C	02	11	EC

5C：固定帧头1字节

02 11：距离值三字节表示测量距离为4354cm，小端模式，范围0-65535cm，测不到时输出65535cm

EC：从02开始到11结束，做和校验取反，一字节

（2）设置和读取指令：

①产品序列号读取

发送	5A	0D	02	0D	0D	校验字节
返回	5A	8D	02	10	01	校验字节

10 01表示产品序列号为272：小端模式，上位机上显示产品序列号为：S00272（在5位数字前面加S显示）

②UART串口波特率设置

发送	5A	06	02	80	04	校验字节
返回	5A	86	02	80	04	校验字节

80 04即十进制1152：小端模式，表示设置的波特率为115200=1152*100

以下为可设置的7个波特率，其他波特率设置串口不响应

16进制（小端模式）	十进制	波特率
60 00	96	9600

C0 00	192	19200
80 01	384	38400
80 04	1152	115200
00 09	2304	230400
00 0A	2560	256000
00 12	4608	460800

③产品软件版本号读取

发送	5A	16	02	16	16	校验字节
返回	5A	96	02	03	02	校验字节

03 02表示产品软件版本号为V2.3：小端模式，02表示2，03表示3，中间加点（.）表示

5.3 校验函数：以上校验字节皆是用此校验函数

从第二个字节开始到倒数第二个字节结束，求和取反

```
uint8_t Check_Sum(uint8_t *_pbuff, uint16_t _cmdLen)
{
    uint8_t cmd_sum=0;
    uint16_t i;
    for(i=0;i<_cmdLen;i++)
    {
        cmd_sum += _pbuff[i];
    }
    cmd_sum = (~cmd_sum);
    return cmd_sum;
}
```

6. 快速测试

测试物料清单：TTL转USB转接板、直流电源、上位机/串口助手。

WT600A正确连接后，选择波特率，点击确定，即可在上位机上观察所需数据。

区域1: 设置相应串口参数，点击连接

区域2: 设置波特率

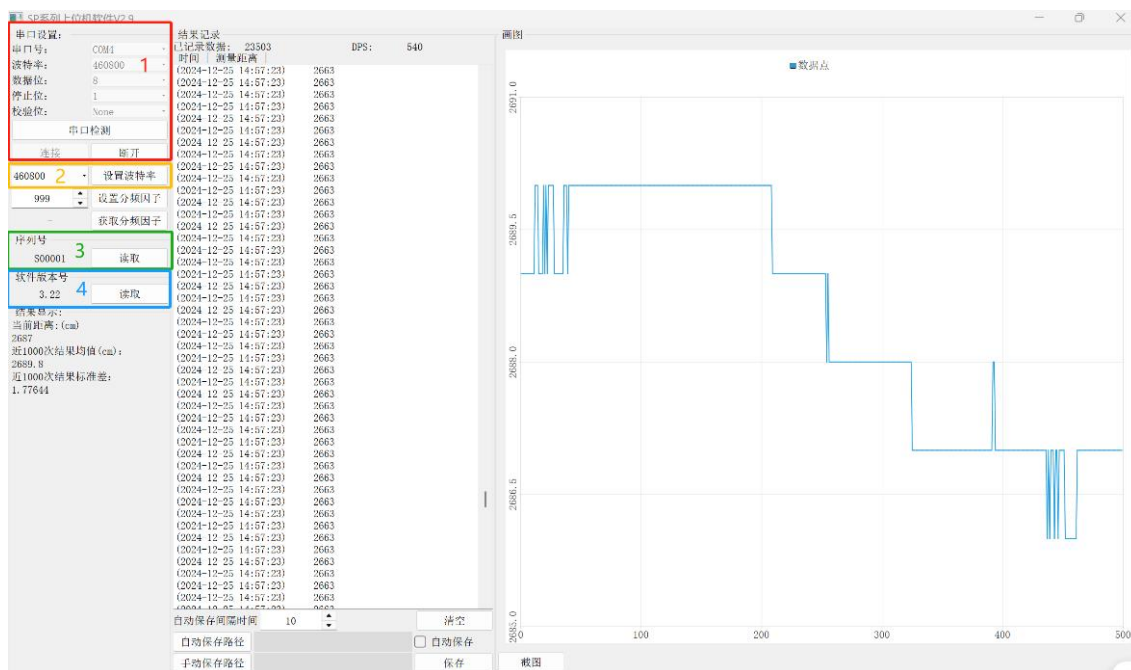
区域3: 读取产品序列号

区域4: 读取软件版本号

将TTL转USB转接板插到电脑串口上，点击串口检测，待显示串口号后点击连接（上图显示为默认状态）激光测距频率默认1000Hz，串口波特率默认460800，数据位8，停止位1，无奇偶校验

WT600A测距模组上电后主动输出数据（一帧数据4个字节），测不到时输出0xFFFF(65535)。

上位机显示如下：



7. 更新履历

文件版本	更新时间	更新内容
V0.5	23/03/31	量产初版
V1.0	24/12/30	更新规格书版式
V2.0	25/03/05	修正部分参数数据



电话：025-58327981

邮箱：swzn@surertech.com

官网：<http://www.surertech.com>

地址：江苏省南京市雨花台区铁心桥街道茗苑路
6号软件谷芯创产业园2号楼4层