



RS-Helios

A New Generation Of 32 Beams LiDAR
One-Stop Solution For Front Perception And
Near-Field Blind-Spot Detection



Другие-Helios – это 32-лучевой слайдер нового поколения, предназначенный для роботов, автономных транспортных средств, V2V.

Конструкция RS-Helios-5515 предусматривает расположение плотных лазерных лучей в средней части поля зрения и разреженных лазерных лучей на обоих концах для получения более плотного высокоточного 3D-облака точек окружающей среды перед автомобилем. В сочетании с настраиваемым сверхшироким вертикальным полем обзора 70°, наклоненным вниз на 55° ниже горизонта, оно значительно уменьшает зону ближнего обзора и позволяет одновременно воспринимать изображение на большом расстоянии и обнаруживать точки ближнего обзора. Такая конструкция значительно упростит настройку датчиков транспортного средства.

Благодаря инновационной технологической архитектуре размеры серии RS-Helios уменьшены на 29% по сравнению с RS-LiDAR-32.

Преимущества продукта



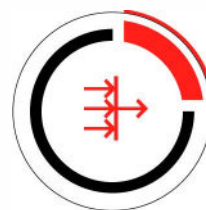
Персонализированный FOV



-30°C
Термостойкость



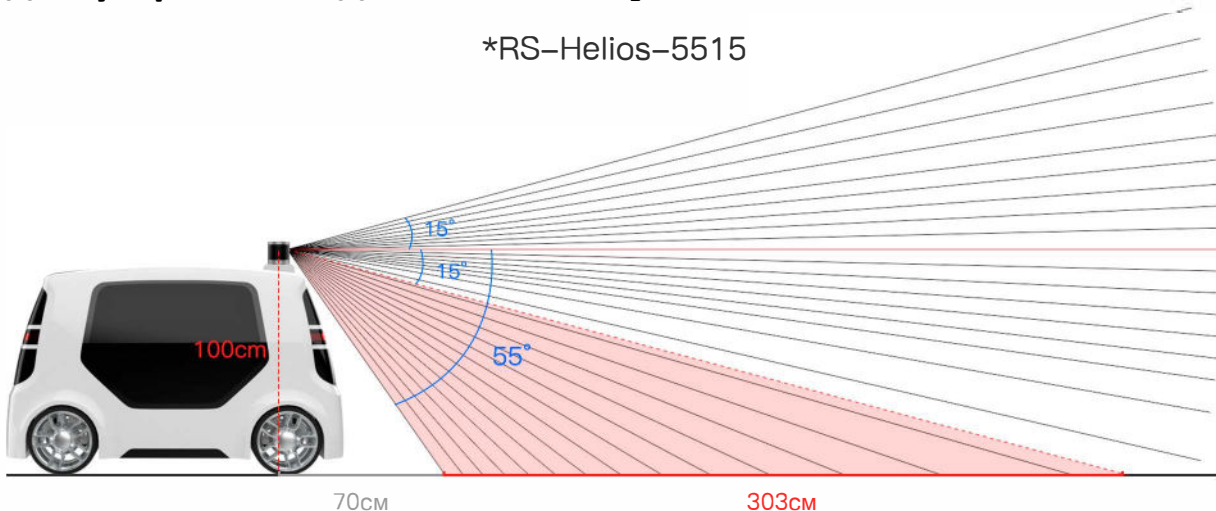
Автомобильное подключение к сети Ethernet



Защита от помех мультисцидара и рассеянного света

[Угол обзора по вертикали 70°, угол обзора под горизонтом 55° для устранения дальней зоны]

*RS-Helios-5515



Лидар

Версия	RS-Helios-5515	RS-Helios-1615
Лазерные лучи	32	32
Длина волны лазера	905nm	905nm
Лазерная безопасность	Class 1 eye safe	Class 1 eye safe
Дальность ¹	150m(80m@10% NIST)	150m(80m@10% NIST)
Слепая Зона	≤0.1м	≤0.1m
Точность измерения ²	±2cm(1m to 100m) ±3cm(0.1m to 1m) ±3cm(100m to 150m)	±2cm(1m to 100m) ±3cm(0.1m to 1m) ±3cm(100m to 150m)
Горизонтальный FoV	360°	360°
Вертик. FoV	70°(-55°~+15°)	31°(-16°~+15°)
Гориз. разрешение	0.2°/0.4° ⁵	0.2°/0.4° ⁵
Вертик. разрешение	Вплоть до1.33°	1°
Частота Смены кадров	10Гц/20Гц	10Гц/20Гц
Скорость вращения	600/1200rpm(10/20Hz)	600/1200rpm(10/20Hz)

Выходы

Точек в Секунду	576,000pts/s(Single Return Mode) 1,152,000pts/s(Dual Return mode)	576,000pts/s(Single Return Mode) 1,152,000pts/s(Dual Return mode)
Ethernet Соединение	100M Base T1	100M Base T1
Выходной протокол	Пакеты UDP через Ethernet	Пакеты UDP через Ethernet
UDP Содержимое пакета	Spatial Coordinates, Intensity, Timestamp, etc.	Spatial Coordinates, Intensity, Timestamp, etc.

Механический / Электрический / Эксплуатационный

Рабочее напряжение	9В – 32В	9В – 32В
Потребление ³	12Вт	12Вт
Вес	~1.0 кг	~1.0 кг
Измерение	φ100 мм * H100 мм	φ100 мм * H100 мм
Рабочая температура ⁴	-30°C ~ +60°C	-30°C ~ +60°C
Температура хранения	-40°C ~ +85°C	-40°C ~ +85°C
Синхронизация времени	\$GPRMC with 1PPS	\$GPRMC with 1PPS
Защита	IP67	IP67

* эти данные относятся только к продуктам массового производства. В данной спецификации могут отсутствовать ссылки на любые образцы, испытательные машины и другие версии, не предназначенные для массового производства. если у вас возникнут какие-либо вопросы, пожалуйста, свяжитесь с отделом продаж Robosense.

1. На эксплуатационные характеристики изделия могут влиять условия окружающей среды, включая, но не ограничиваясь ими, такие факторы, как подходящая температура и освещение.
2. Целью измерения точности является достижение 50%-ного коэффициента диффузного отражения NIST. На результаты тестирования может повлиять окружающая среда, включая, но не ограничиваясь этим, такие факторы, как температура окружающей среды и расстояние до объекта. Значения точности применимы к большинству каналов, и между некоторыми каналами могут быть различия.
3. Тест энергопотребления устройства проводится с частотой кадров 10 Гц, и на результаты будут влиять внешние условия, включая, но не ограничиваясь ими, такие факторы, как температура окружающей среды, расстояние до цели, отражательная способность цели и т.д.
4. На рабочую температуру изделия могут влиять внешние условия, включая, но не ограничиваясь ими, такие факторы, как солнечная радиация и изменения воздушного потока.
5. Соответствующая рабочая частота $\pm 1^\circ/0.2^\circ/0.4^\circ$ составляет 5 Гц/10 Гц/20 Гц.