

## MVI201 TOF 激光测距传感器数据手册

### 概述:

**MVI201** 是 **MV Industry 2** 系列的高性价比测距传感器,采用 TOF(Time-of-Flight 飞行时间)技术, 940nm 光源, 配合独特的光学、电子、结构设计而成的激光测距模组, 可以实现 0.1 至 10 米高速测距需求(室内外),同时可以满足 IP65 的防护等级。

**MVI201** 可提供 HEX 距离及相关信息输出, 和 ASCII 工作状态两种 UART 串口输出数据格式。

测距模块经过严谨的温度、环境光及线性补偿, 在不同环境下均可得到精准的距离信息。

### 特点:

- ✓ 测量距离 0.1~10 米
- ✓ 测量速度 1~200Hz 可调
- ✓ 5~ 24V 宽工作电压
- ✓ Uart 串口数据输出
- ✓ 可设置距离阈值控制 IO 高低电平 (TTL)
- ✓ 圆柱型: L35mmxM24mm, 重 41 克

### 应用

- 无人机避障、定高
- 距离测量仪
- 机器人避障
- 安防监控
- 闸机控制,



**MVI201**

## 目录

1. 技术规格参数:	3
2. 结构尺寸图:	4
3. 模组接口:	4
3.1 线序定义	4
3.2 通讯协议	4
3.3 GUI 设置获取或设置阈值步骤	5
4.命令和响应	5
4.1 用户命令格式 (HEX,56 )	5
4.2 用户命令列表 (CMD)	5
4.3 模组响应格式 (HEX, 89)	6
4.4 模组测量信息数据输出格式:	6
4.4.1 HEX 十六进制格式输出	6
4.4.2 ASCII 文本格式输出	6
4.5 校验计算	6
5. 命令与响应 (详细解释):	7
5.1 测量模式选择 [2N]	7
5.2 连续自动测量 [50]	7
5.3 停止连续测量 [06]	7
5.4 单次测量 [02]	8
5.5 设置输出格式显示模式 [7N]	8
5.6 进入待机模式[40]	8
5.7 读取固件版本号 [0E]	8
5.8 读取硬件版本号 [08]	9
5.9 上电自动测量开关 [6N]	9
5.10 设置模组测量频率 [3N]	9
5.11 获取当前 IO 触发阈值的设置 [03]	9
5.12 设置 IO 距离阈值 [DA]	10
6. 安装固定:	11
7. 备注:	11

## 1. 技术规格参数:

表 1. (测量环境: 温度  $T_A = 25^{\circ}\text{C}$ ,  $V_{DD} = 5\text{V}$ , 目标反射率 90%)

参数	描述		最小	典型	最大	单位	备注
$V_{DD}$	工作电压		5	12	24	V	
$I_{DD}$	工作电流		30	40	80	mA	连续测量状态
WL	工作波长			940		nm	红外 VCSEL 激光
D	测量量程		0.1		10	m	最大量程为室内环境, 90% 反射白板
$d_{SPOT}$	测量区域	D = 4.0m	4	5	7	cm	被测物体小于此探测区域时会影响测量准确度, 请参考 7 备注
F	测量频率		10	50	200	Hz	
FOV	测量视野角		2		3	Degree	
Acc	准确度	0.2~6.0m		$\pm 6$		cm	
		6.0~10.0m		$\pm 2$		%	
R	分辨率			10		mm	
ESD	静电防护等级				2	kV	人体模型
TA	工作温度范围		-10		60	$^{\circ}\text{C}$	
TSTO	存储温度		-20		65	$^{\circ}\text{C}$	
PG	防护等级			IP65			防水
RH	相对湿度		15		90	%	非凝露环境
W	重量			41		g	

## 2. 结构尺寸图：(圆柱型结构 长度 35mm/直径 24mm)



单位: mm

## 3. 模组接口：

### 3.1 线序定义

编号	线序颜色	名称	功能	备注
1	棕色	VCC	电源正极	DC +5~24V
2	黑色	GND	地	电源地
3	黄色	UART_TX	模组串口 TX	传感器发送数据引线
4	绿色	UART-RX	模组串口 RX	传感器接收数据引线

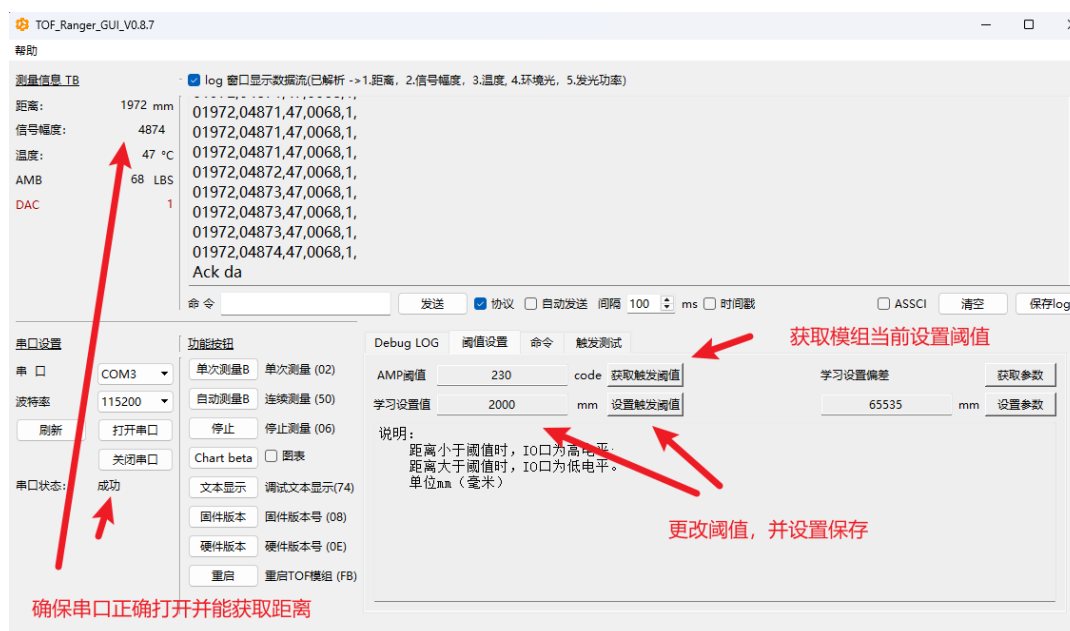
### 3.2 通信协议

表 3. 通信接口采用 8bit UART 的标准接口, LVTTTL 电平 (3.3V) ,

参数	值	单位	备注
Baud rate	115'200	Bits/s	
Start bits	1	Bit	Low active
Data	8	Bit	
Stop bits	1	Bit	high active
Parity	No		

### 3.3 GUI 设置获取或设置阈值步骤

打开 GUI 上位机，选取正确的串口端口并打开号后即可解析 TOF 模组的测量相关信息：



\* 模组固件版本与 GUI 版本有可能与上图略有差异。

## 4. 命令和响应

### 4.1 用户命令格式 (HEX,56)

命令包含一般有固定 4 个字节的长度：1 个字节帧头 (0x56)，1 个字节命令 ID(CMD)，1 个字节参数长度，1 个字节校验。

1 byte	1 byte	1 byte	1 byte
帧头	命令	参数，固定长度	异或运算校验
0x56	XX	00	XV

■ 手动设置参数时会有另外说明，请参考命令详细说明。

### 4.2 用户命令列表 (CMD)

表 5. 用户命令快速检索列表

编号	指令名称	指令检索	描述
6.1	连续自动测量	56 <b>50</b> 00 06	连续测量模式
6.2	停止连续测量	56 <b>06</b> 00 50	停止连续测量命令
6.3	设置输出格式显示模式	56 <b>7n</b> 00 <b>XV</b>	HEX/ASCII 输出格式切换 (默认 HEX 格式)
6.4	读取固件版本号	56 <b>0e</b> 00 58	获取模组固件版本号
6.5	读取硬件版本号	56 <b>08</b> 00 5E	获取模组硬件版本号

6.6	设置模组测量频率	56 <b>3n</b> 00 <b>XV</b>	切换模组自动测量频率(默认 50Hz)
6.7	获取距离阈值	56 <b>03</b> 00 55	获取控制 IO 输出的距离阈值
6.8	设置距离阈值	56 <b>da</b> 04 <b>XL XH</b> 00 00 <b>XV</b>	设置控制 IO 输出的距离阈值

\* **n = 0 或者 1**, 请参考详细说明

, **XL** 低八位, , **XH**, 高八位, **XV**: 异或运算 (XOR) 前面字节的校验

以上为设定参数, 具体请参考协议详细描述内容

### 4.3 模组响应格式 (HEX, 89)

模组识别到用户命令后会返回响应命令, 再输出对应的测量数据。

协议类型	命令	长度	内容	校验
89	CMD	LEN	<b>CONTENT</b>	XV

- 未知命令: 如果模组收到未能识别命令, 响应: 89 dd 00 54

### 4.4 模组测量信息数据输出格式:

#### 4.4.1 HEX 十六进制格式输出

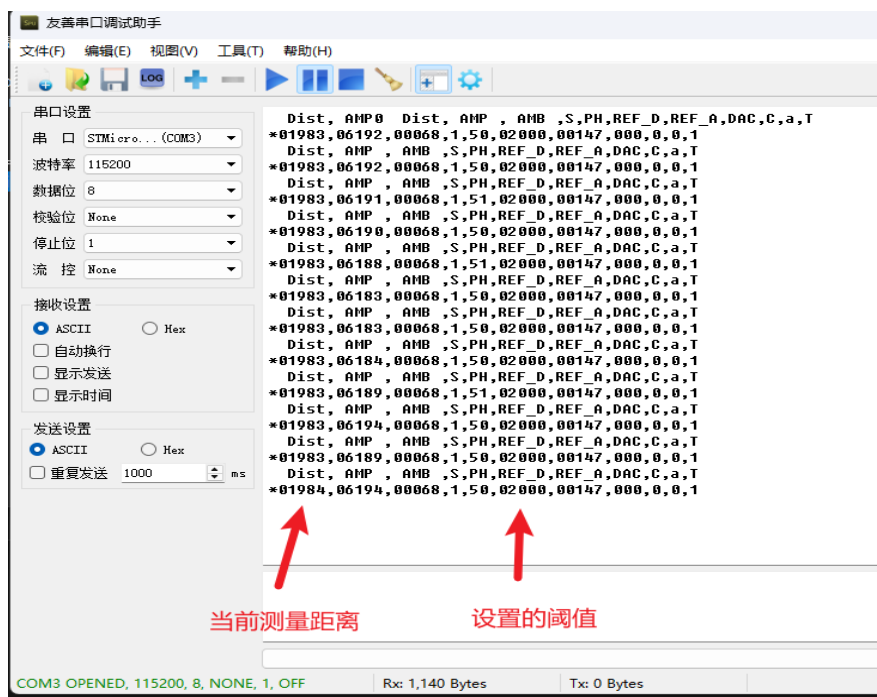
- HEX 格式显示 (模组默认输出), 模式切换参考 HEX 显示格式命令切换 6.5 格式切换命令

数据格式	定义	范例 (HEX)	范例解析	测量响应描述
Byte0	0x89	89	89	协议类型
Byte1	0x81	81	81	帧头
Byte2	<b>DIST_L</b>	<b>74</b>	<b>2676 mm</b>	<b>距离 低八位</b>
Byte3	<b>DIST_H</b>	<b>0A</b>		<b>距离 高八位</b>
Byte4	<b>AMP_L</b>	<b>AB</b>	<b>3243 LSB</b>	<b>信号幅度值 低八位</b>
Byte5	<b>AMP_H</b>	<b>0C</b>		<b>信号幅度值 高八位</b>
Byte6	<b>TEMP</b>	<b>2F</b>	<b>47°C</b>	<b>温度 °C (摄氏度)</b>
Byte7	<b>AMB_L</b>	<b>67</b>	<b>103 LSB</b>	<b>环境光强度 低八位</b>
Byte8	<b>AMB_H</b>	<b>00</b>		<b>环境光强度 高八位</b>
Byte9	<b>ILLB</b>	<b>01</b>	<b>H</b>	<b>照明驱动器 DAC 电流</b>
Byte10	<b>Verity</b>	<b>99</b>		<b>校验: 异或运算</b>

#### ➤ 测量状态代码定义(Byte9)

状态代码	定义
0	ILLUM_DAC_L
1	ILLUM_DAC_H

#### 4.4.2 ASCII 文本格式输出



#### 4.5 校验计算

verity: 单字节，等于前面字节[类型，命令，长度，内容]的异或运算 (XOR)。

### 5.命令与响应 (详细解释):

#### 5.1 连续自动测量 [50]

模组开始连续测量，模组根据 AMP 值大小调整 DAC 发射功率以达到连续测量距离输出的准确性。

模组默认上电进行自动连续测量。

用户命令

协议类型	命令	长度	校验
56	50	00	06

模组响应

协议类型	命令	长度	校验
89	50	00	D9

\* 测量信息数据输出请参考 5.4 模组测量信息输出格式。

#### 5.2 停止连续测量 [06]

停止自动测量

用户命令

协议类型	命令	长度	校验
56	06	00	50

模组响应

协议类型	命令	长度	校验
89	06	00	8F

\* 此命令在单次测量模式下无效

### 5.3 设置输出格式显示模式 [7n]

切换 UART 输出数据的格式 (HEX/ASCII)，具体请格式参考各测量模式命令。

切换模式对当前设置有效，重启后默认 HEX 显示。

用户命令：

协议类型	命令	长度	校验
56	7n	0	XV

命令解释

**n=0**：数据输出切换到 HEX （默认） | 范例： 56 70 00 26

**n=1**：数据输出切换到 ASCII | 范例： 56 74 00 22

模组响应：

协议类型	命令	长度	校验
89	7n	00	XV

\* 测量信息数据输出请参考 5.4 模组测量信息输出格式。

### 5.4 读取固件版本号 [0e]

获取模组固件版本号

用户命令：

协议类型	命令	长度	校验
56	0e	00	58

模组响应：

协议内容	定义	版本号
Byte0	89	协议类型
Byte1	0e	命令
Byte2	03	协议内容长度
Byte3	xx	标识 (ASCII)
Byte4	xx	主版本号 (ASCII)
Byte5	xx	次版本号 (ASCII)
Byte6	xx	内版本号 (ASCII)
Byte7	XV	校验值前面的所有字节异或而得到的值。

例如：模组响应 89 0e 04 4d 31 30 37 f8，固件版本号解析为 **M0.1.7**



## 5.5 读取硬件版本号 [08]

获取模组硬件的版本号

用户命令：

协议类型	命令	长度	校验
56	08	00	5e

模组响应：

协议内容	定义	版本号
Byte0	89	协议类型
Byte1	08	命令
Byte2	04	协议内容长度
Byte3	xx	标识 (ASCII)
Byte4	xx	主版本号 (ASCII)
Byte5	xx	次版本号 (ASCII)
Byte6	xx	内部版本号 (ASCII)
Byte7	XV	校验值前面的所有字节异或而得到的值。

例如：模组响应 89 08 04 54 30 30 36 e7，固件版本号解析为 T0.0.6

## 5.6 设置模组测量频率 [3n]

设置模组测量的最大帧率，重启后有效。

用户命令	模组响应	测量次数	备注
56 31 00 67	89 31 00 B8	10sample/s	10Hz
56 32 00 64	89 32 00 BB	20sample/s	20Hz
56 33 00 65	89 33 00 BA	50sample/s	50Hz (默认)
56 34 00 62	89 34 00 BD	100sample/s	100Hz

## 5.7 获取当前 IO 触发阈值的设置 [03]

获取控制 IO 高低电平的距离阈值

当模组测量到的距离小于所设定的阈值时，IO 口为高电平，如果所测距离大于所设阈值，IO 为低电平。

用户命令：

协议类型	命令	长度	校验
56	03	00	55

模组响应：

协议内容	定义	说明
Byte0	89	协议类型

Byte1	03	获取触发阈值命令
Byte2	04	协议内容长度
Byte3	XL	触发阈值 低八位
Byte4	XH	触发阈值 高八位
Byte5	00	保留
Byte6	00	保留
Byte7	XV	校验值前面的所有字节异或而得到的值。

例如：

模组响应： "89 03 04 f4 01 dc 05 a2"

计算： f4 (低八位) 01 (高八位) => 0x1fe 转化为十进制为 500mm

上位机可以直接获取

\* 单次测量模式下无效

## 5.8 设置 IO 距离阈值 [da]

设置控制 IO 高低电平的距离阈值

当模组测量到的距离小于所设定的阈值时，IO 口为高电平，如果所测距离大于所设阈值，IO 为低电平。

用户命令：

协议内容	定义	说明
Byte0	89	协议类型
Byte1	da	设置距离阈值命令
Byte2	02	协议内容长度
Byte3	XL	触发阈值 低八位
Byte4	XH	触发阈值 高八位
Byte5	02	保留
Byte6	00	保留
Byte7	XV	校验值前面的所有字节异或而得到的值。

模组响应：

协议类型	命令	长度	校验
89	da	00	53

例如：

设置阈值为 2500mm：

计算： 2500 十进制转化为 hex(0x9c4)=> c4 (低八位) 09 (高八位)

发送命令： "56 da 04 c4 09 00 00 45"

模组响应： "89 da 00 53"

上位机直接操作十进制数值然后点设置即可。

## 6 安装设置:

MVI2 系列采用直径 M24 圆柱体型设计，为方便用户安装，推荐以下两种固定安装设置：

<p>方案一</p> <p>(采用 I 型支架，搭配 2 个螺丝固定安装)</p>		
<p>方案二</p> <p>(采用 L 型支架，搭配 2 个螺丝固定安装)</p>		

## 7. 备注:

MVI2 测距模组采用红外 TOF（光飞时间）技术，模组会计算通过发射调制过的红外光信号，在被测物体反射之后返回到模组接收传感器的时间来计算出相对距离值。模组的探测区域光学设计 FOV 在  $2^{\circ}\sim 3^{\circ}$  左右（光斑大小）。

例如：FOV 投射在距离  $d_1=5$  米是的面积是 6X6 厘米。此块区域会被线性的计算出距离值。如果多个物体被放置在模组的 FOV 范围之内，会影响到测算的距离。

示意图请参考下图，测量输出的距离值  $d_3$  会介于  $d_1$  和  $d_2$  之间。

