

77GHz前向毫米波雷达 LRR2.5 前向远距毫米波

产品名称	77GHz前向毫米波雷达 LRR2.5 前向远距毫米波
公司名称	北京诺耕科技发展有限公司
价格	.00/件
规格参数	品牌:诺耕 型号:LRR2.5 产地:中国
公司地址	北京市朝阳区民族园路2号3幢5层501内5034室 (注册地址)
联系电话	010-58772186 13130329153

产品详情

LRR2.5前雷达 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能： 将完成以下的几个主要功能：

对检测范围内的物体进行点云 对检测范围内的物体进行点云 对检测范围内的物体进行点云
对检测范围内的物体进行点云 对检测范围内的物体进行点云 (raw detection)级别输出； 级别输出；

雷达安装位置标定； 雷达安装位置标定； 雷达安装位置标定；

雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。 雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。
雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。 雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。
雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。 雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。
雷达系统软硬件故障诊断，包含遮挡检测。

PCAN(Private CAN)为 LRR2.5前雷达 内部使用的 内部使用的 内部使用的
CAN接口，主要用于传输包含点云 接口，主要用于传输包含点云 接口，主要用于传输包含点云
接口，主要用于传输包含点云 接口，主要用于传输包含点云 (detection)、状态、状态 (status)、时间
(timestamp)等信息。 等信息。 等信息。

PCAN的类型为 CANFD，波特率为，波特率为 500Kbit/s，数据速率为，数据速率为，数据速率为
2Mbit/s。

PCAN Database由 BCS进行定义，若客户有增加信号的特殊需求，可进行讨论。
客户有增加信号的特殊需求，可进行讨论。 客户有增加信号的特殊需求，可进行讨论。
客户有增加信号的特殊需求，可进行讨论。 客户有增加信号的特殊需求，可进行讨论。

客户有增加信号的特殊需求，可进行讨论。也可根据客户需求，通过根据客户需求，通过根据客户需求，通过 PCAN进行整车状态信息交互及进行整车状态信息交互及进行整车状态信息交互及进行整车状态信息交互及 UDS诊断通信交互。诊断通信交互。

雷达点云 (detection)的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：
的坐标系是以雷达自身为原点极，主要包含下信息：

点云的径向距离值；点云的径向距离值；点云的径向距离值；

点云的径向相对速度值；点云的径向相对速度值；点云的径向相对速度值；
点云的径向相对速度值；

点云的强度（有效截面积）值；点云的强度（有效截面积）值；点云的强度（有效截面积）值；
点云的强度（有效截面积）值；点云的强度（有效截面积）值；

点云的水平角度值；点云的水平角度值；点云的水平角度值；

点云的垂直角度值；点云的垂直角度值；点云的垂直角度值；

点云的置信度状态；点云的置信度状态；