



---

# 深圳市海凌科电子有限公司

## HLK-LD102 移动固件上位机使用说明

# 目 录

- 1. 管脚定义： .....1
- 2. 客户端配置程序： .....1
  - 2.1. 操作过程： .....2
  - 2.2. 设置测试模式 (上电后约 10 秒以内有效) .....2
  - 2.3. 雷达门限距离参考 .....3
- 附录 A 文档修订记录 .....4

## 1. 管脚定义：

| 序号 | 部分 | 端口  | 说明         |    |  |
|----|----|-----|------------|----|--|
| 1  | P1 | V   | DC3. 3-12V | 正面 |  |
| 2  |    | G   | 电源地        |    |  |
| 3  |    | 0   | TTL 高低电平   |    |  |
| 4  | P2 | RB1 | RX (串口接收)  | 反面 |  |
| 5  |    | RB0 | TX (串口发送)  |    |  |
| 6  |    | RA2 |            |    |  |

## 2. 客户端配置程序：

串口设置

串口检测: 检测串口  
 串口选择: COM5  
 USB-SERIAL CH340 (COM5)  
 波特率: 57600  
 数据位: 8  
 校验位: N  
 停止位: 1  
 打开串口  
 关闭串口

串口状态(已开启)  
 已接收: 23  
 已发送: 6

接收区

读配置  
 读取配置成功

发送区

收发

清除  
☐ Hex接收  
☐ 定时清空  
 1000  
 ms/次  
  
 发送  
 清除  
☐ Hex发送  
☐ 定时发送  
 1000  
 ms/次

写配置

雷达门限 550000 输出延时 17 光感门限 255 模组ID 4294967295  
 写入配置  
☐ ID自动加1  
☐ 自动写配置

读配置

雷达门限 550000 输出延时 17 光感门限 255 模组ID 4294967295  
 读取配置

选择模块

版本编号 40

说明

无

图 2：配置软件

## 2.1. 操作过程：

1. 检测串口，设置 57600 波特率，8 个数据位，1 个停止位，并打开串口。
2. 连接好模组串口线，点击读取配置，查看读配置参数是否有更新，版本号是否有读出。  
若数据能正常读出，说明模组连接正常，读出的参数也会更新到写配置下面，此时可以直接写配置参数，也可以修改后再写入。
3. 点击写配置按钮后，信息窗口提示写配置成功，此时模组配置已经更新。

注意：模组参数、雷达门限请详见后表，输出延时一个单位为 338ms。

## 2.2. 设置测试模式 (上电后约 10 秒以内有效)

雷达门限：参数范围为 40000-1000000。门限设置越高，对应感应距离越近。初始值或是超出范围设置时为 550000。

输出延时：参数范围 1~15000；1 秒对应 3 个单位，也就是对应时间范围为 0-5000 秒，初始值或是超过范围设置时为 17，表示 5 秒。

| 步骤 | 项目  | 操作            | 备注             |
|----|-----|---------------|----------------|
| 1  | 串口线 | 连接串口线         | /              |
| 2  | 端口号 | 选择所连接的 USB 接口 | /              |
| 3  | 波特率 | 选择波特率为 57600  | /              |
| 4  | 串口  | 打开串口          | 建立 PC 和雷达模组的连接 |

表 2：前置条件

注意：

1. 正确地给模组供电。
2. 将串口线正确可靠地与模组链接。
3. 注意配置串口参数时将波特率改为 57600。
4. 每次写入读取数据时写入对话框都会提示写入配置成功/读取配置成功，否则不成功，需要检查串口线是否连接好。

5. 雷达门限用来调整感应距离，范围为 40000-1000000。
6. 输出延时用来调整输出延时时间，范围为 1-15000。
7. 光感门限参数（当前模块硬件不支持该功能）

## 2.3. 雷达门限距离参考

| 门限值     | 距离   | 门限值    | 距离   | 门限值    | 距离 | 门限值   | 距离   |
|---------|------|--------|------|--------|----|-------|------|
| 1000000 | 0.6m | 550000 | 1.6m | 150000 | 3m | 80000 | 3.8m |

表 3: 门限值距离配置

注：以上门限值及对应感应距离根据研发模组样品测试所得，因测试环境、移动目标与移动速度或样品差异等多个因素的不同可能会存在距离误差，**以上数据仅供参考，实际距离需要客户自行验证设置。**

## 附录 A 文档修订记录

| 版本号  | 修订范围  | 日 期             |
|------|-------|-----------------|
| V1.0 | 初始版本。 | 2022 年 9 月 29 日 |
|      |       |                 |
|      |       |                 |
|      |       |                 |