

LDRobot LD-06 — 360° proximity LiDAR

Besteld: ja — 2026-09-06

Type: DToF 360° scanning LiDAR (LDRobot / LDROBOT LD06)

Rol in build: omnidirectional proximity → ArduPilot object avoidance

Niet gebruiken als: primary altitude / rangefinder (dat is H-Flow omlaag)

Specificaties (richting)

Spec	Waarde
Bereik	tot ~12 m
Scan	360°
Meetfrequentie	~4500 Hz
Omgevingslicht	tot ~25–30 kLux (budget outdoor; SF45 beter in fel zon)
Interface	UART (TX → FC)
Voeding	5 V
Gewicht	~40–50 g (module)
Bescherming	IPX4-klasse

Local files

File	Inhoud
SAMENVATTING.md	Korte NL samenvatting + params
ardupilot-setup.md	Wiring + parameters + OA
product-info.md	Aankoop / productinfo

Bronnen

- ArduPilot LD-06: <https://ardupilot.org/copter/docs/common-ld06.html>
- Omnidirectional proximity overview:
<https://ardupilot.org/copter/docs/common-rangefinder-landingpage.html>
- Object avoidance: <https://ardupilot.org/copter/docs/common-object-avoidance-landing-page.html>

Notes for this build (AOS UL8 V5 + Pixhawk 6X Mini)

- Kies een vrije UART (niet de ELRS-UART; XR4 blijft op TELEM/SERIAL voor CRSF).
- Dual GPS (M9N + F9P helical) op top: plan mast/plate zodat de LD-06 vrij kan draaien.
- H-Flow blijft op CAN → omlaag; LD-06 is apart proximity-kanaal.
- Maiden eerst zonder OA agressief; test proximity in Mission Planner status, daarna soft avoid.