



成都远向电子科技有限公司产品说明书

产品名称：TOF 激光测距传感器

全部资料下载地址：<http://ask.zstel.com:8090>

技术支持服务电话：[028-64267900](tel:028-64267900)

技术支持专员企业QQ：[3183329475](https://www.qq.com/3183329475)

官网网站：<https://www.zstel.com/>

硬件/软件技术定制热线：[19150158475](tel:19150158475) 张工

目录

一、 产品概述.....	3
1.1 概述.....	3
1.2 性能特点.....	3
1.3 技术参数.....	3
二、 外观尺寸.....	4
2.1 产品外观.....	4
2.2 产品尺寸图.....	4
三、 产品接线图、跳线、指示灯说明.....	5
3.1 设备接口.....	5
3.2 接线图.....	5
3.3 使用测试说明.....	6
3.4 传感器使用注意事项.....	7
四、 ModbusRTU 通讯协议地址以及案例说明.....	8
4.1 通讯协议.....	8
4.2 寄存器地址.....	8
4.3 Modbus RTU 功能码.....	8
4.4 Modbus 通讯实例.....	8
五、 软件操作.....	9
5.1 配置软件.....	9
5.2 配置基本参数.....	10
5.3 距离数据可视化测试.....	10
六、 协议详解.....	11
6.1 功能码描述.....	11
6.2 错误码描述.....	17
6.3 CRC 校验算法.....	18

一、产品概述

1.1 概述

TOF 传感器是我司推出的一款高性能激光测距产品，其测量距离可达 4 米。它能够通过 485 串口直接输出测量到的距离数据，使用非常方便。广泛应用于工业生产、机器人避障、智能设备/穿戴等场合。

1.2 性能特点

- 5~36V 带防反接保护电源
- 支持串口数据主动输出
- 自带法兰盘方便快速安装
- 测量距离可达 4M
- 支持标准 Modbus 通信协议
- 支持 RS485 串口通信
- 高分辨率 1mm

1.3 技术参数

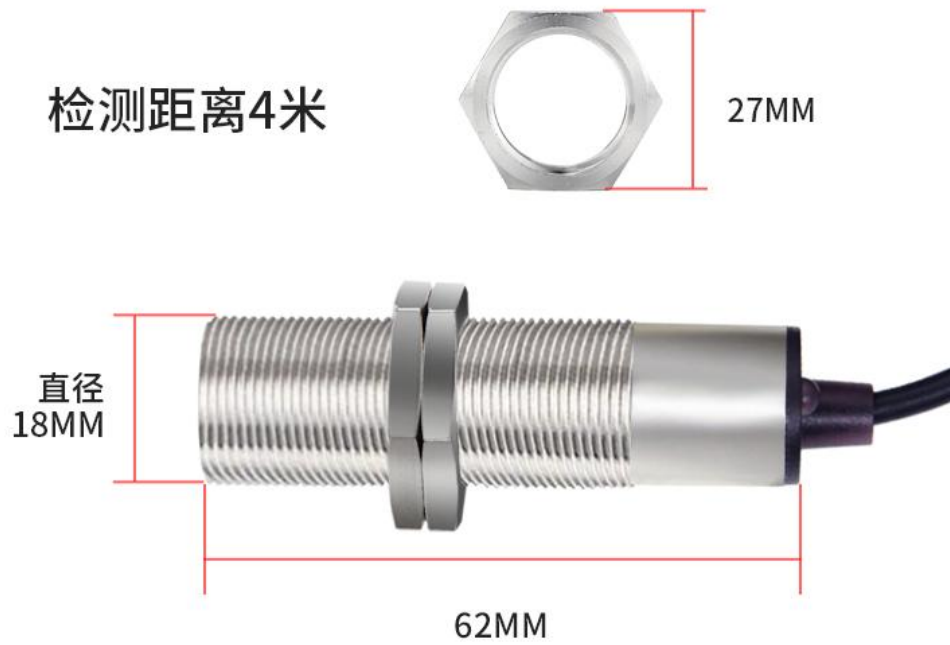
数据接口	通讯接口	RS485
	波特率	1200~115200bps
	数据格式	8N1, 8O1, 8E1, 8N2, 8O2, 8E2
	通讯协议	Modbus-RTU
测量距离	20-4000mm	
传输速率	0.1-100Hz	
精度	±3‰	
电源参数	电源规格	9~36V
	功耗	12V-0.24W
工作环境	工作温度、湿度	-15℃~55℃, 0%RH~95%RH
分辨率	1mm	
视野角	19°	
多连接	支持	
其他	尺寸	62mm*17.75mm (长、直径)

二、外观尺寸

2.1 产品外观



2.2 产品尺寸图



三、产品接线图、跳线、指示灯说明

3.1 设备接口



- 底部 4 槽接线位:

VCC: 电源正极/继电器公共端

GND: 电源负极

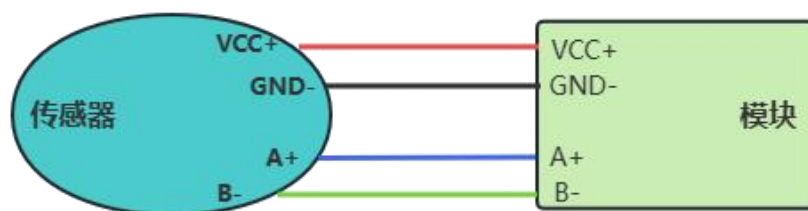
A+: RS485 通讯线 A

B+: RS485 通讯线 B

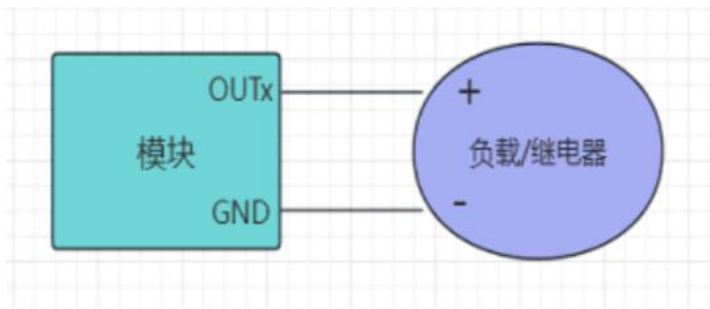
(带有模拟量输出的版本, 橙色为输出正极, 白色为输出负极)

3.2 接线图

(1) 传感器与模块接线图



(2) 模拟量输出接线图



输出不能短路!!! 输出不能短路!!! 输出不能短路!!!

3.3 使用测试说明

1. 给设备接入电源和 USB 转 485 串口线接入电脑，使用我司提供的参数配置软件进行参数的读取和配置。



2. 设备支持标准 Modbus-RTU 协议，可读取设备 0x0201 (513) 地址获取距离数据，具体请查看第四章。

3. 传感器默认支持众山用户脚本，带有模拟量输出的型号可以配置脚本进行模拟量输出，可根据实际的距离进行输出，比如 0-20mA 对应 0-4 米，脚本实例如下：

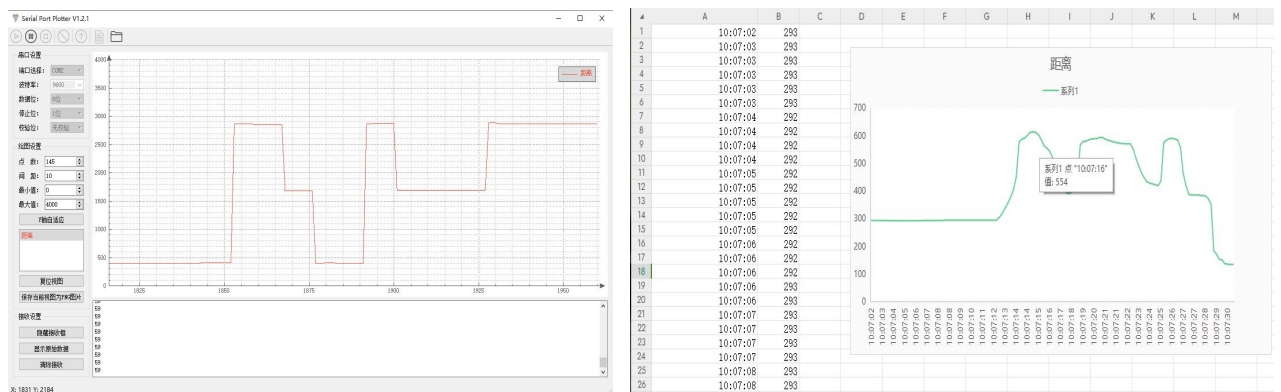
```
@SET=I1, DIST@D=0.1@PRINT=$@PRINT=I1@PRINT=; @SET=F1, I1@MUL=F1, 0.848@D=0.1@SET=A1, F1@D=1
```

以上例子便是将距离数据转换为模拟量进行输出，其中的 0.848 是一个系数，可更改系数来校准模拟量输出值，并且可结合我司提供的软件查看折线图并保存测量数据为 CSV 表格。

若传感器输出量程为 0-10V，则可以需要将用一下脚本：

```
@SET=I1, DIST@IF=(I1=0)@SET=I1, 4000@ENDIF@SET=F1, I1@D=0.1@MUL=F1, 1.0118@SET=A1, F1@D=0.01
```

若要输出为 CVS 表格，则需要在脚本中加入：`@PRINT=$@PRINT=I1@PRINT=;`



注：脚本功能请参考脚本手册，可视化软件请在众山物联电子知识库进行下载

3.4 传感器校准方法

传感器距离参数已映射到脚本变量 I1 中，也就是 0x0201 寄存器，可通过对这个寄存器进行一些操作来校准实际距离：

1: **线性误差**，可直接乘以一个斜率进行校准，例如，实际 100mm，传感器距离为 95mm，并且在 200mm 时传感器变为了 190mm，那么我们可以给 I1 变量乘以 1.0526，也就是(100/95)，具体脚本如下：

```
@SET=I1,DIST@MUL=I1,1.0526@D=0.01
```

2:**固定误差**，可以直接加减一个误差数来补充，例如，实际 100mm，传感器为 95mm，并且在 200mm 时传感器为 195mm，那么可以加上这个固定误差 5mm。脚本如下：

```
@SET=I1,DIST@INC=I1,5@D=0.01
```

不同版本的传感器的@SET=I1,DIST 语句可能有所不同。

脚本语句可参考远向 DIDO 脚本编程手册，或联系客服获取技术支持！

3.5 传感器使用注意事项

1. 激光测距传感器视野角度 (FOV) 为 19° (激光发射器+接收器)，在测量距离时，被测物体和模块尽量平衡，如果有偏差，偏差角不能大于视野角度。

2. 激光光源发出不可见光束 (通过智能手机摄像头可见)。光源发射角之外的任何障碍物都会影响测距效果。

3. 传感器易受自然光干扰。一般来说，较强的自然光影响较大，导致测量距离缩短、精度下降、测量结果波动较大。在光线充足的情况下 (例如阳光直射)，建议在近距离检测场景中使用该模块。

4. 传感器在使用盖玻片后，因为受盖玻片的反射率等影响，测量的最远距离会略微变短。

5. 传感器为光学器件，应存放在无尘、防潮的环境中。在使用过程中，保持模块表面清洁非常重要，以确保测量结果准确。

6. 激光测距传感器不具备防摔功能，所以要轻拿轻放以免传感器里面的激光头摔坏，而影响使用。

7. 激光测距传感器不能对着人的眼睛直接测量，防止对人的眼睛造成伤害，这是跟激光波长，脉冲宽度，间隙时间、光束的能量、入射角度、受照组织特性等因素有关。

四、ModbusRTU 通讯协议地址以及案例说明

4.1 通讯协议

本产品支持标准 Modbus RTU 从站协议，能够支持标准 Modbus RTU 组态软件，详细介绍参考本文第六章内容

4.2 寄存器地址

寄存器地址	名称	字节数	说明	备注
0x0200(512)	Distance	2	实时测量距离	每个测量通道占 1 个 Modbus 寄存器，2 个字节，格式为整数
0x0201(513)	Distance	2	实时测量距离 (可通过脚本编程)	每个测量通道占 1 个 Modbus 寄存器，2 个字节，格式为整数

注：0x0201（513）寄存器已经映射到脚本变量 I1 中，可通过脚本实现自定义操作

4.3 Modbus RTU 功能码

功能码	操作	说明
03	读取距离寄存器值	读取距离寄存器值
04	读取距离寄存器值	读取距离寄存器值

详细讲解参照本文第六章内容

4.4 Modbus 通讯实例

(1) 读取距离：

c. 用 03 功能码读取整数距离：

发送：01 03 02 01 00 01 D4 72

接收：01 03 02 01 F0 B9 90

整数读出数值为 496 (0x01F0)

d. 用 04 功能码读取整数距离：

发送：01 04 02 01 00 01 61 B2

接收：01 04 02 01 F0 B8 E4

整数读出数值为 496 (0x01F0)

五、软件操作

设备参数配置教程，结合《用户测试文档》即可对设备进行简单测试

5.1 配置软件

参数配置软件介绍：



5.1.1 配置软件包含有：

- **功能区**：包含有配置软件所支持功能, 以及功能那个切换选项
- **参数配置主区域**：参数配置主要区域, 参数项的读取、写入临时列表
- **串口/命令集区**：涉及模块的参数读、写、重启等操作
- **串口日志区**：命令集的操作日志

5.1.2 参数配置准备：

- (1) 用 USB-485 工具连接设备到电脑
- (2) 在串口配置框内配置串口波特率、停止位、校验位、数据位；（默认波特率 9600，数据位 8，停止位 1，校验位 None）
- (3) 选择串口配置框子项“命令集”



- (4) 点击“**读取参数**”命令按钮，读取设备参数（不同设备拥有不同指令集）
- (5) 双击对应参数项的“**参数值**”，然后对参数进行修改
- (6) 修改完参数后需要点击命令集里的“**设置参数**”，写入到模块中
- (7) 写入完成在日志区域会提示成功。



- (8) 通过点击“**重启设备**”按钮，重启模块设备使配置参数生效

5.2 配置基本参数

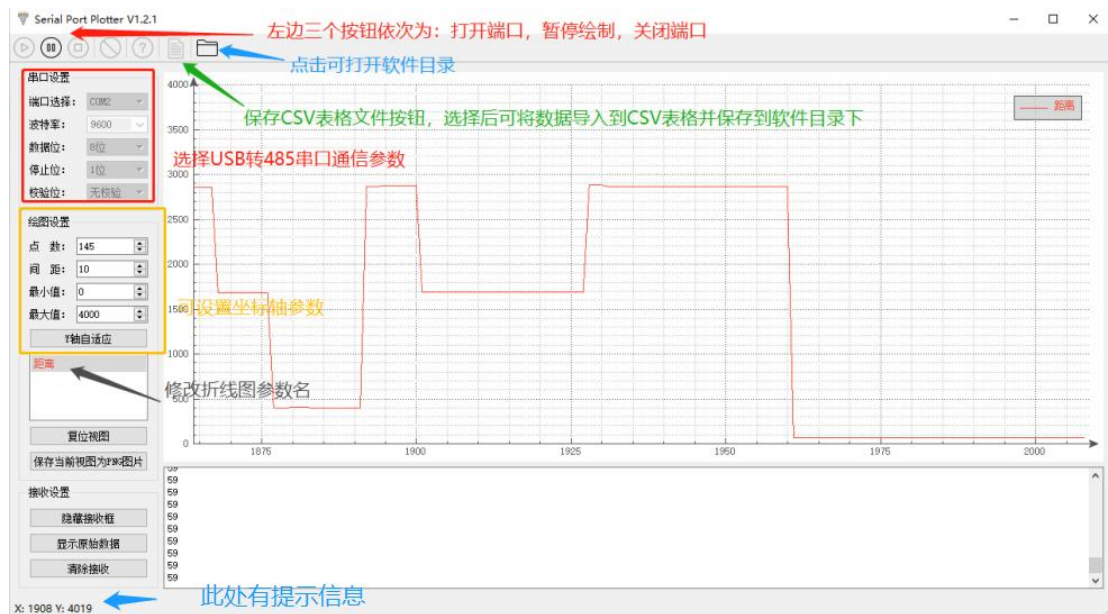
该系列参数涉及到对 485 通讯 Modbus 协议相关配置。

参数名称	参数值	参数说明
<基本参数>		
Modbus地址	双击修改参数	设备的Modbus地址, 1~255
通信模块波特率		与通信模块的波特率一致, 一般设置为9600
通信模块奇偶校验		与通信模块的奇偶校验一致, 一般设置为8N1

- **Modbus 地址**: Modbus 地址参数, 可设置 1~255
- **通讯模块波特率**: 设备 485 通讯波特率 (波特率支持主流的波特率选项)
- **通讯模块就校验**: 设备 485 通讯奇偶校验位, 可配置 8N1, 8E1, 8O1...

5.3 距离数据可视化测试

我司提供一个可将距离数据形成折线图的软件, 可实现简单的模块功能测试。操作步骤如下图:



- 配置 USB 转 485 通信参数
 - 勾选保存 csv 文件并打开串口
 - 设置绘图设置，最小值为 0，最大值为 4000，点数和间距可自定义
- 注意：此时界面下方会出现当前的距离数据值。若无上行数据请检查 USB-485 转换器是否正常工作，或尝试模块 485 AB 之间接 120 欧电阻。详细的测试演示可参考“[用户测试文档](#)”

六、协议详解

地址域	功能码	数据	差错检验
-----	-----	----	------

Modbus 使用“big-Endian”（大端模式）表示地址和数据项，这就意味着当发射多个字节时，首先发送最高字节。

例如：寄存器地址为 0x0014，首先发送的是 0x00，然后才是 0x14。

一个正常的 Modbus 响应：响应功能码=请求功能码。

一个 Modbus 的异常响应：响应功能码=请求功能码+0x80，提供一个异常码来指示差错原因。

6.1 功能码描述

6.1.1 01 读线圈

可以使用此功能码读取继电器 DOx 的状态。

请求 PDU 详细说明了起始地址，即指定第一个线圈的地址和线圈数量，从零开始寻址线圈，因此寻址线圈 1-N 为 0-(N-1)。

响应 PDU 中 N 个字节的线圈状态的每一个 bit 位代表一个线圈的状态，状态 1=ON，0=OFF。第一个字节的最低位 LSB 代表第 0 号线圈的状态（即起始地址指定的线圈号为 0 号线圈），其他线圈依次类推，一直到这个字节的最高位 MSB 为止，并且后续字节中都是由低到高代表连续的各线圈状态。

如果线圈数量不是 8 的倍数，将用零填充剩余最后数据字节中的剩余比特，

字节数量域说明了数据的完整字节数。

请求 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x01
起始地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
线圈数量	2 个字节	n(1 至 n-1)
CRC 校验	2 个字节	

注：线圈状态的字节数 N=线圈数量 n/8，如果余数不等于 0，则 N=n/8+1

错误响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x81 (请求功能码+0x80)
异常码	1 个字节	0x01 或 0x02 或 0x03 或 0x04
CRC 校验	2 个字节	

这是一个读离散量 D01 的实例

请求		响应	
地址	01	地址	01
功能码	01	功能码	01
起始地址高 H	00	字节数	01
起始地址低 L	14	D01-D04 状态	01
线圈数量高 H	00	CRC 校验高 H	90
线圈数量低 L	01	CRC 校验低 L	48
CRC 校验高 H	BD		
CRC 校验低 L	CE		

发送：010100140001BDCE

RTU 响应：010101019048

D01 的状态字节为 0D，二进制 00000001，D01 是这个字节的 LSB(第 0 位)为 1 表示闭合，其他 D0x 是第(x-1)位为 0 表示断开，用 0 填充未使用位。

6.1.2 03 读保持寄存器/04 读输入寄存器

使用该功能码可以读取所有寄存器包括 AI_x、DO_x、DI_x 的状态。

请求 PDU 详细说明了起始寄存器地址和寄存器数量，从 0 开始寻址寄存器，因此寻址寄存器 1-N 为 0-(N-1)。

响应报文中的寄存器数据每个寄存器有 2 个字节，对于每一个寄存器，第一个字节代表寄存器值的高位，第二个字节代表寄存器值的低位。字节数为寄存器数量乘以 2。对于 AI，一个通道占用 2 个寄存器，4 个字节的值使用浮点数表示，对于 DO_x，2 个字节的值 0000 代表继电器断开，0001 代表继电器闭合，对于 DI_x，2 个字节的值 0000 代表开关量无输入，0001 代表有输入。

请求 PDU

地址	1 个字节	
----	-------	--

功能码	1 个字节	0x03 或 04
起始地址	2 个字节	0x0000 至 0x0017
寄存器数量	2 个字节	n(1 至 N)
CRC 校验	2 个字节	

响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x03 或 0x04
字节数	1 个字节	$N=2*n$
寄存器值	N 个字节	$N=2*n$, n 为寄存器数量
CRC 校验	2 个字节	

错误响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x83 或 0x84 (请求功能码+0x80)
异常码	1 个字节	0x01 或 0x02 或 0x03 或 0x04
CRC 校验	2 个字节	

这是一个读模拟量输入 AI1 的实例

请求		响应	
地址	01	地址	01
功能码	03	功能码	03
起始地址高 H	00	字节数	04
起始地址低 L	00	AI1 值	4 个字节
寄存器数量高 H	00	CRC 校验高 H	
寄存器数量低 L	02	CRC 校验低 L	
CRC 校验高 H	C4		
CRC 校验低 L	0B		

发送: 010300000002C40B RTU 响应:0103044019999AD40F

6.1.3 05 写单个线圈

可以使用该功能码写单个继电器 DO_x 为断开或闭合

请求数据域中的常量说明请求的 ON/OFF 状态, 十六进制值 0xFF00 请求输出为 ON(闭合), 十六进制值 0x0000 请求输出为 OFF(断开), 其他所有值都是非法的, 对输出不起作用, RTU 返回错误响应。

请求域中的输出地址规定了要写入线圈的地址。

正常响应是请求的应答, 在写入线圈状态后返回这个正常响应。

请求 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x05

输出地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
输出值	2 个字节	0x0000 或 0xFF00
CRC 校验	2 个字节	

响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x05
输出地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
输出值	2 个字节	0x0000 或 0xFF00
CRC 校验	2 个字节	

错误响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x85 (请求功能码+0x80)
异常码	1 个字节	0x01 或 0x02 或 0x03 或 0x04
CRC 校验	2 个字节	

这是一个请求写线圈 D01 为 ON(闭合)的实例

请求		响应	
地址	01	地址	01
功能码	05	功能码	05
输出地址高 H	00	输出地址高 H	00
输出地址低 L	14	输出地址低 L	14
输出值高 H	FF	输出值高 H	FF
输出值低 L	00	输出值低 L	00
CRC 校验高 H	CC	CRC 校验高 H	CC
CRC 校验低 L	3E	CRC 校验低 L	3E

发送: 01050014FF00CC3E

RTU 响应: 01050014FF00CC3E

6.1.4 06 写单个寄存器

可以使用该功能码写单个继电器 DO_x 为断开或闭合。

请求数据域中的寄存器值说明请求的 ON/OFF 状态, 十六进制值 0001 请求输出为 ON(闭合), 十六进制值 0x0000 请求输出为 OFF(断开)。

请求域中的寄存器地址规定了要写入线圈的地址。

正常响应是请求的应答, 在写入线圈状态后返回这个正常响应。

请求 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x06
寄存器地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
寄存器值	2 个字节	0x0000 至 0xFFFF
CRC 校验	2 个字节	

响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x06
寄存器地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
寄存器值	2 个字节	0x0000 至 0xFFFF
CRC 校验	2 个字节	

错误响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x86 (请求功能码+0x80)
异常码	1 个字节	0x01 或 0x02 或 0x03 或 0x04
CRC 校验	2 个字节	

这是一个请求写线圈 D01 为 ON(闭合)的实例

请求		响应	
地址	01	地址	01
功能码	06	功能码	06
寄存器地址高 H	00	寄存器地址高 H	00
寄存器地址低 L	14	寄存器地址低 L	14
寄存器值高 H	00	寄存器值高 H	00
寄存器值低 L	01	寄存器值低 L	01
CRC 校验高 H	08	CRC 校验高 H	08
CRC 校验低 L	0E	CRC 校验低 L	0E

发送: 010600140001080E

RTU 响应: 010600140001080E

6.1.5 0F 写多个线圈

可以使用此功能码写多个继电器 DO_x 为断开或闭合。

请求 PDU 详细说明了起始地址, 即指定第一个线圈的地址和线圈数量, 从零开始寻址线圈, 因此寻址线圈 1-N 为 0-(N-1)。

请求数据域中的内容说明了被请求的 ON/OFF 状态, 域比特位中的逻辑“1”请求相应输出为 ON, 域比特位中的逻辑“0”请求相应输出为 OFF。从数据域中第一个字节的 bit0 开始到 bit7, 然后到第二个字节的 bit0, 依次表示第一个线圈到第 n 个线圈的 ON/OFF 值。

正常响应返回功能码、起始地址和线圈数量。

请求 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x0F
起始地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
线圈数量	2 个字节	n(1 至 N)
字节数	1 个字节	N=n/8, 或 N=n/8+1

输出值	N 个字节	
CRC 校验	2 个字节	

注：线圈输出字节数 $N = \text{线圈数量 } n / 8$ ，如果余数不等于 0，则 $N = n / 8 + 1$

响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x0F
起始地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
线圈数量	2 个字节	n(1 至 2)
CRC 校验	2 个字节	

错误响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x8F (请求功能码+0x80)
异常码	1 个字节	0x01 或 0x02 或 0x03 或 0x04
CRC 校验	2 个字节	

这是一个请求从线圈 D01 开始写入 1 个线圈的实例

请求		响应	
地址	01	地址	01
功能码	0F	功能码	0F
起始地址高 H	00	起始地址高 H	00
起始地址低 L	14	起始地址低 L	14
线圈数量高 H	00	线圈数量高 H	00
线圈数量低 L	01	线圈数量低 L	01
字节数	01	CRC 校验高 H	D4
输出值	01	CRC 校验低 L	0F
CRC 校验高 H	DF		
CRC 校验低 L	54		

发送：010F0014000201012F51

RTU 响应：010F00140001D40F

D01 的输出值为 01，二进制 00000001，D01 是这个字节的 LSB(第 0 位)为 0 表示断开，D0x 是第(x-1)位为 1 表示闭合，用 0 填充剩余未使用位。

6.1.6 10 写多个寄存器

使用该功能码可以写连续寄存器 D0x 的状态。

请求 PDU 详细说明了起始寄存器地址、寄存器数量、字节数和寄存器值，从零开始寻址寄存器，因此寻址寄存器 1-N 为 0-(N-1)。

寄存器数据中每个寄存器有 2 个字节，对于每一个寄存器，第一个字节代表寄存器值的高位，第二个字节代表寄存器值的低位。字节数为寄存器数量乘以 2，2 个字节的值 0000 代表继电器断开，0001 代表继电器闭合。

正常响应返回功能码、起始地址和被写入寄存器的数量。

请求 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x10
起始地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
寄存器数量	2 个字节	n(1 至 N)
字节数	1 个字节	N=2*n
寄存器值	N 个字节	N=2*n, n 为寄存器数量
CRC 校验	2 个字节	

响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x10
起始地址	2 个字节	0x0014 至 0x0015
寄存器数量	2 个字节	n(1 至 2)
CRC 校验	2 个字节	

错误响应 PDU

地址	1 个字节	
功能码	1 个字节	0x90 (请求功能码+0x80)
异常码	1 个字节	0x01 或 0x02 或 0x03 或 0x04
CRC 校验	2 个字节	

这是一个控制继电器 DOx 的实例

请求		响应	
地址	01	地址	01
功能码	10	功能码	10
起始地址高 H	00	起始地址高 H	00
起始地址低 L	14	起始地址低 L	14
寄存器数量高 H	00	寄存器数量高 H	00
寄存器数量低 L	01	寄存器数量低 L	01
字节数	02	CRC 校验高 H	41
DO1 寄存器值高 H	00	CRC 校验低 L	CD
DO1 寄存器值高 L	01		
CRC 校验高 H	64		
CRC 校验低 L	84		

发送: 0110001400010200016484

RTU 响应: 01100014000141CD

DO1 寄存器值为 0001 表示闭合

6.2 错误码描述

错误码含义: 当 DTU 收到错误的 Modbus 指令时, 会返回功能码为请求功能

码+0x80，紧随着一个字节的错误码代表出错原因。

错误码 01：表示不支持的功能码，众山 DTU 支持上述 8 种功能码，除此之外的功能码都会返回错误码为 01 的错误。

错误码 02：表示起始地址不存在或者起始地址加上寄存器数量后的地址不存在。总的来说表示访问的寄存器不存在。

错误码 03：表示寄存器数量不符合规范或者寄存器值非法。

错误码 04：表示读写寄存器错误。

6.3 CRC 校验算法

CRC 即[循环冗余校验码](#) (Cyclic Redundancy Check)：是数据通信领域中最常用的一种查错校验码，其特征是信息字段和校验字段的长度可以任意选定。循环冗余检查 (CRC) 是一种数据传输检错功能，对数据进行多项式计算，并将得到的结果附在帧的后面，接收设备也执行类似的算法，以保证数据传输的正确性和完整性。

ModbusRTU 的 CRC16 计算初值：0xFFFF

ModbusRTU 的 CRC16 计算多项式 0xA001 (二进制:1010 0000 0000 0001)

附 CRC 校验算法代码：

```
uint16_t mb_crc( uint8_t* snd, uint16_t num )
{
    uint8_t CRC_Lb, CRC_Hb;
    uint8_t CRC_L, CRC_H;
    uint16_t crc;

    CRC_H = 0xFF;
    CRC_L = 0xFF;

    for ( uint16_t i = 0; i < num; i++ ) {
        CRC_L = CRC_L ^ snd[ i ];
        for ( uint16_t j = 0; j < 8; j++ ) {
            CRC_Lb = CRC_L;
            if ( ( CRC_L & 1 ) == 1 ) {
                CRC_L = ( CRC_L - 1 ) / 2;
                CRC_Lb = CRC_L;
                CRC_Hb = CRC_H;
                if ( ( CRC_H & 1 ) == 1 ) {
                    CRC_L = CRC_L + 128;
                    CRC_Lb = CRC_L;
                    CRC_H = ( CRC_H - 1 ) / 2;
                    CRC_Hb = CRC_H;
                } else {
                    CRC_H = CRC_H / 2;
                }
            }
        }
    }
}
```

```
        CRC_Hb = CRC_H;
    }
    CRC_L = CRC_L ^ 1;
    CRC_Lb = CRC_L;
    CRC_H = CRC_H ^ 0xA0;
    CRC_Hb = CRC_H;
} else {
    CRC_L = CRC_L / 2;
    CRC_Lb = CRC_L;
    CRC_Hb = CRC_H;
    if ( ( CRC_H & 1 ) == 1 ) {
        CRC_L = CRC_L + 128;
        CRC_Lb = CRC_L;
        CRC_H = ( CRC_H - 1 ) / 2;
        CRC_Hb = CRC_H;
    } else {
        CRC_H = CRC_H / 2;
        CRC_Hb = CRC_H;
    }
}
}

    crc = CRC_L;
    crc <<= 8;
    crc |= CRC_H;
    return crc;
}
```