觅境设备使用流程

一、 设备使用流程

请按照以下流程拆装和使用设备：

（1） 组装设备时，请先将底板通过螺栓固定到手柄电池上，再将手簿电池通过卡扣安装到主机上。

（3） 将组装好的设备放到稳定的水平面上，如地面、桌子等

iFi，仪器类型选择“ME 测量

序。点击“启动 SLAM”，启动

动设备，初始化结束后，请让设备在原地采集 5 秒后，

采集作业。

点击“结束扫描”即可结束本次数据采集作业。

提示“正在等待主机保存数据”，提示消失后，请等

开始下一次扫描。

关闭主机，然后再关闭手柄电池。

柄电池和主机分离，然后再将底板和手柄电池分离

（4） 打开手簿/手机上的智享 APP，连接设备 W

系统”

（5） 找到“测量>点云浏览”，启动觅境控制程

激光雷达组件。

初始化过程中请不要动

再将设备拿起来进行采

（7） 数据采集作业结束后，

（8） 结束扫描时，软件会提

2~3 分钟后再关机或开

（9） 设备关机时，建议先关

（10） 拆卸设备时请先将手

二、 注意事项

手柄电池时，可按住手柄电池上的按钮，再将手柄电池安装到主机上。

和主机固定在一起。

关机键在电池底部，开关机均为“先短按一次，在长按关机”。

后，电池电量灯会全亮。长按时，电池电量灯依次亮起则正

电量灯依次熄灭则正在关机。如长按时电池电量灯没有依次

电池已稳妥的

(3) 手柄电池的开

开关机键短按

在开机，电池

(4) 主机开机前请确认 SD 卡是否插在主机的 SD 卡卡槽中。

(5) 主机开机时，开关机键红灯亮起时即可松开开机键。长按主机关机键关闭主机时，主机语言提示音提示“关闭主机”时，请松开主机开关机键。

马上关机，或者主机无法正

量，可能会出现主机电池电量不足，刚开机就马

常开机的情况。

罩取下，放回设

(7) 通过智享 APP 启动激光雷达模块前，请将激光雷达保护

备箱中。

(8) 设备初始化时请将设备放在稳定的平面上，不要拿在手

不要朝向墙角，不要放在方圆 20 米内没有明显特征物或明显

域。设备请不

的物理结构变化的区域，如公路隧道，没有车的室外停车场等

备初始化时，操作人员请站在设备后方。

采

机

（12） 数据采集作业时，设备前方和两侧请不要跟着人，如需展示扫描数据集流程和实时点云，请跟在操作人员后面。操作人员扫描时，手簿/手机请放在设备后方，请不要与设备平行或在设备前方，避免手簿/手机被设备相机拍到，影响点云赋色效果。

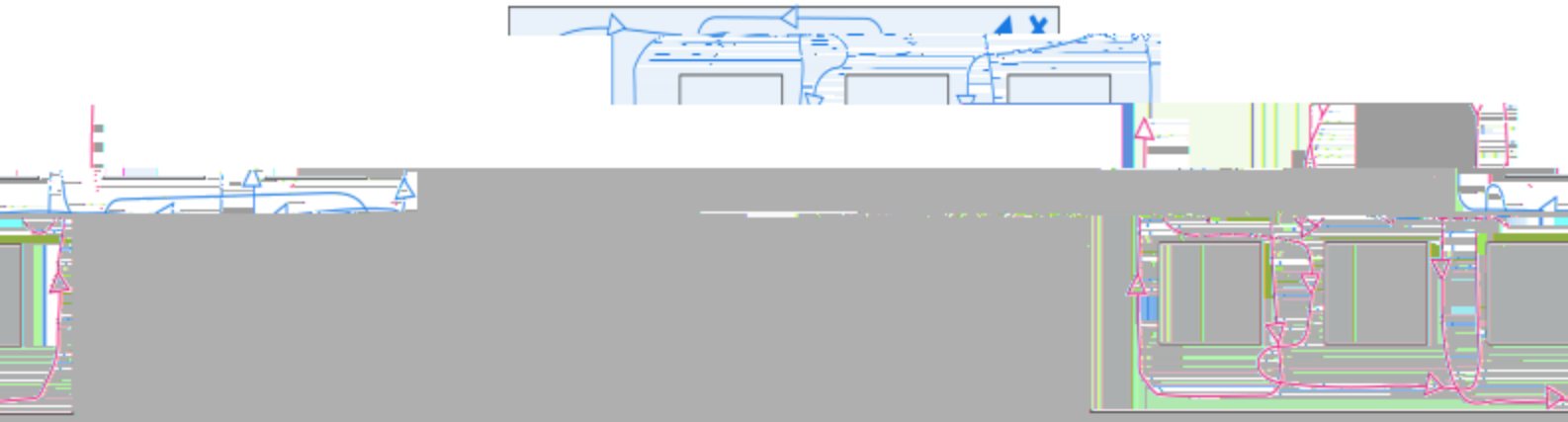
（13） 扫描省级会会场时，请将会场临时清场，或挑选人少的时间段进行扫描。以减少人员对点云和照片的影响。

（14） 扫描时请保证现场光照充足，以获取良好的点云赋色效果，请关闭感应灯和射灯，避免赋色后的点云亮度不均匀。

（15） 扫描作业时按照正常的步行速度行走即可，如需点云密度更高的数据时，以比正常步行速度稍慢的速度行走即可。注意，行走速度过慢时，点云密度不会有明显的增加，但是数据量会大幅度提升，对处理数据的电脑的要求会更高。

（16） 扫描作业时请尽量维持匀速行走，不要有突然且剧烈的动作，转弯时请转大弯，避免原地调头或直接直角转弯。

（17） 扫描时的行走路线请走回环，即整体路线行程需要形成一个圈，同时行



即可。结束扫描时请将设备放在稳定的平面上 5 秒后，再结束扫描。

（19） 扫描结束后，请不要立刻关机或开始下一次扫描，等 2~3 分钟，数据全部写入 SD 卡后，再关闭主机或开始下一次扫描。

三、 问题反馈模版

1 扫描时遇到问题

1.1 硬件问题

（1） 遇到什么问题

（2） 问题详细说明

（3） 设备重启后问题是否解决

（4） 后续是否又出现该问题

(5) 故障视频/照片，以及现场视频/照片（包含周围环境）

(6) 设备固件版本

(7) 出问题的原始数据（打包成压缩包上传网盘）

为 xxxxx。现场照片/视频如

xxxxx，固件软件版本为 xxxxx，智享 APP 软件版本

(1) 遇到什么问题

(2) 问题详细说明

(3) 智享 APP 重启后是否解决问题

(5) 故障照片/视频

(6) 智享 APP 软件版本

复正常浏览，

例：智享 APP 浏览扫描时的实时点云时卡死，APP 退出重进后恢

片/视频如下。

但是 xx 秒后 APP 又卡死。智享 APP 软件版本为 xxxxx。现场照片

2. 数据处理时遇到问题

(1) 遇到什么问题

(2) 问题详细说明

据文件夹中的文

(3) 原始数据文件夹是否完整（与能正常处理的数据的原始数据文件进行对比）

(4) 问题照片/视频

(5) Lidar-ME 软件版本

(6) 出问题的原始数据文件夹上传网盘

生成的点云的问题

(1) 遇到的问题

(2) 问题详细说明

(3) 问题照片/视频

(4) Lidar-ME 软件版本

(5) 出问题的原始数据文件夹上传网盘

例：解算后的点云数据出现严重分层情况，起始点和终点在同一位置，但是该处点云出现严重分层情况。问题截图/视频如下，软件版本为 xxxx。原始数据和解算后数据已上传网盘，网盘链接为 xxxxx