

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，再将手柄电池通过卡扣安装到主机上。

（2）将设备固定到手柄上，并固定到主机上，如下图所示。

- (3) 将组装好的设备放到稳定的水平面上，如地面、桌子等。

WiFi，仪器类型选择“ME 测量

- (4) 打开手簿/手机上的智享 APP，连接设备 WiFi，选择设备名称，进入系统。

序。点击“启动 SLAM”，启动

- (5) 找到“测量>点云浏览”，启动觅境控制程序，开始采集点云数据。激光雷达组件。

“扫描”按钮，设备会进行初始化。

- (6) 将设备放到稳定的水平面上，然后点击“开始

扫描”按钮，设备会进行初始化。初始化过程中，设备会自动采集 5 秒后，开始采集作业。

初始化过程中请不要移动设备。初始化结束后，请让设备在原地采集 5 秒后，再将设备拿起来进行移动。

点击“结束扫描”即可结束本次数据采集作业。

- (7) 数据采集作业结束后，

提示“正在等待主机保存数据”，提示消失后，请等待 2 秒后，开始下一次扫描。

- (8) 结束扫描时，软件会提示“正在等待主机保存数据”，提示消失后，请等待 2~3 分钟后再关机或充电。

关闭主机，然后再关闭手柄电池。

- (9) 设备关机时，建议先关

手柄电池和主机分离，然后再将底板和手柄电池分离。

- (10) 拆卸设备时请先将王

二、 注意事项

1. 觅境设备为精密仪器，使用时请轻拿轻放。

2. 觅境设备为精密仪器，使用时请轻拿轻放。

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。

电池已稳妥的

关机键在电池底部,开关机均为“先短按一次,在长按关机”。

(3) 手柄电池的开关

后，电池电量灯会全亮。长按时，电池电量灯依次亮起则正

开关机键短按

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

在开机，电池电

(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，不要拿在手上。

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、没有灯的室外停车场等

备初始化时，操作人员请站在设备后方。

(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

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

度不会有明显的增加，但扫描频率会一定程度提升，对处理数据的

求会更高。

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

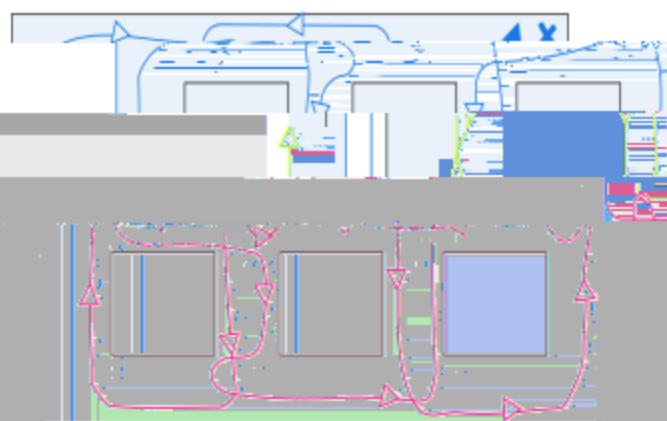
(16) 扫描作业

避免原地调头或直接直角转弯。

转大弯，

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

(17) 扫描时的



(18) 扫描结束时，不一定要回到起点。扫描结束的位置和已有数据形成封闭的平面，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。

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

色主机盒后，再拆卸手柄电池。 (20) 从主机上拆卸手柄电池时，请先

(21) 充电前，请检查激光雷达是否正常工作。

来扫描。 (22) 扫描时，请保持设备稳定，扫描时不要

移动设备，扫描时请勿触碰设备，扫描时请勿触碰设备。

前或扫描时。 激光雷达在

费模版

三、 问题反馈

问题

1 扫描时遇到问

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

(4) 问题照片/视频

(5) Lidar-ME 软件版本

(6) 出问题的原始数据（如有“原始数据”文件请一并上传）

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) 问题数据文件（如有“原始数据”文件请一并上传）

(5) Lidar-ME 软件版本

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

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：xxxx