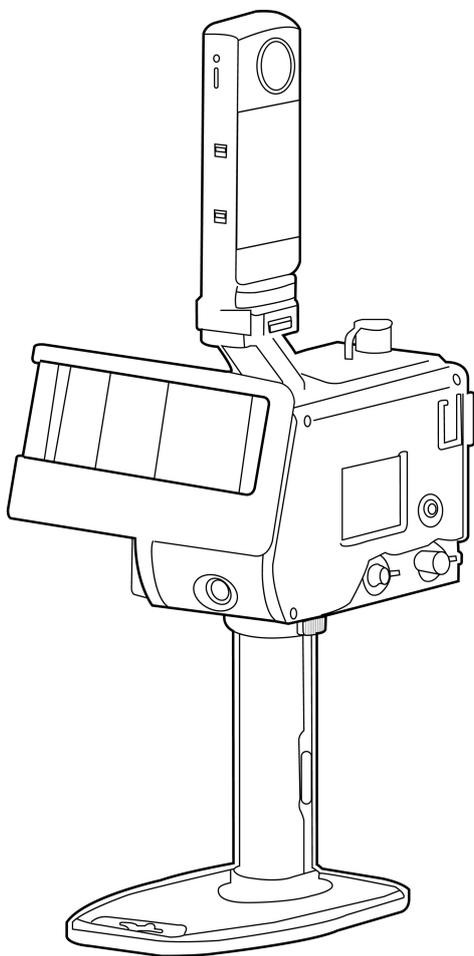


产品用户手册

Product User Manual

T-i 系列



GOSLAM[®]

本说明书图片仅供参考，请以包装内实物为准，使用产品前请仔细阅读本说明书，并妥善保管。

Copyright© 2025.January/1.21.7

目 录

{T-i 系列 产品用户手册}	
阅读提示	3
使用注意事项	4
第 1 章 简介	
1.1 产品概述	5
1.2 特点	5
1.3 工作原理	5
1.4 技术规格	6
1.5 安全说明	8
1.6 包装清单	12
1.7 结构描述	13
1.8 安装与连接	14
第 2 章 操作说明	
2.1 操作流程	15
第 3 章 配套软件说明	
3.1 显示屏介绍	20
3.2 配套后处理软件	22
3.3 APP 功能介绍	23
3.4 GNSS 设置	28
3.5 GoSLAM Mapping Master 功能介绍	30
第 4 章 设备储存与故障处理	
4.1 设备储存	32
4.2 常见故障及解决方案	32

阅读提示

符号说明



重要注意事项



操作、使用提示



词汇解释、参考信息

安装 GoSLAM LidarWorks

- ◆ 使用产品过程中，需要安装官方提供指定软件 GoSLAM LidarWorks。
- ◆ GoSLAM LidarWorks 要求使用 Windows7 或 Windows10 或 Windows11 系统。

安装 GoSLAM Manager APP

- ◆ 使用产品采集数据时，需用手机安装官方提供指定 GoSLAM Manager APP。
- ◆ 通过 WIFI 连接设备实时观察采集状态。

使用注意事项

工作环境



危险

为避免火灾及触电的危险，以及保障产品长期稳定工作，请将产品储存在干燥阴凉处，避免暴晒及高温高湿环境存放。



警告

因激光头及传感器均为敏感设备，请在淋雨或潮湿环境作业结束后对设备进行干燥处理再行保存，以免发生电子元件及激光头霉变等情况。

设备清洁保养

- ◆ 为保证点云获取质量请保持激光头清洁，请格外小心使用激光头。
- ◆ 在正常环境温度下使用该设备，并避免将其暴露在极端温度下。否则，可能会缩短电池寿命或造成不可预测的风险。
- ◆ 内部线路连接复杂，请勿擅自拆装扫描仪系统，以免发生故障、短路等问题，影响使用。
- ◆ 请避免粗暴的使用、分解、改造、物理性撞击本产品，或由于捶打、掉落或踩踏而使本产品受到冲击。
- ◆ 将设备放在儿童无法接触的地方。

产品简介

产品概述

T-i 系列 产品采用激光 SLAM 原理工作，依靠自身姿态数据与激光点云通过算法还原空间三维数据，无需 GPS 等外界辅助定位设备即可呈现完整、精准的数据，且操作非常简单。

特点

1. 高精度
2. 点云实时显示
3. 室内外扫描
4. 大规模场景性能保证
5. 实时处理
6. 一体机设计
7. 双平台解算

工作原理

1. T-i 系列产品由多线激光雷达和惯性测量单元(IMU)组成。
2. 使用 SLAM 算法，T-i 系列产品集成了来自激光雷达和 IMU 的数据，以生成精确的三维点云，不依赖 GNSS 接收器。

技术规格

产品名称	T50i	T100i	T100i Pro	T300i Pro
激光等级	I 级	I 级	I 级	I 级
激光线数	16 线	16 线	32 线	32 线
全景相机	8k 级	8k 级	8k 级	8k 级
视觉 SLAM	有	有	有	有
扫描距离	50m(最远)	120m(最远)	120m(最远)	300m(最远)
扫描速度	32 万点/秒	32 万点/秒	64 万点/秒	64 万点/秒
扫描范围	360° X285°	360° X285°	360° X285°	360° X285°
解算方式	设备端、桌面端	设备端、桌面端	设备端、桌面端	设备端、桌面端
点精度	1cm (最高)	1cm (最高)	1cm (最高)	1cm (最高)
分辨率	2mm (最高)	2mm (最高)	2mm (最高)	2mm (最高)
IP 等级	65	65	65	65
扫描定位	多传感器 SLAM 技术	多传感器 SLAM 技术	多传感器 SLAM 技术	多传感器 SLAM 技术
工作时间	2 小时	2 小时	2 小时	2 小时
工作温度	-35°C~50°C	-35°C~50°C	-35°C~50°C	-35°C~50°C
工作状态	彩色触控屏、APP	彩色触控屏、APP	彩色触控屏、APP	彩色触控屏、APP
内置固态硬盘	500GB	1TB	1TB	1TB
外部 RTK	支持	支持	支持	支持
内置 RTK 信号	全频、单北斗 (可选)	全频、单北斗 (可选)	全频、单北斗 (可选)	全频、单北斗 (可选)
内置 RTK (RMS)	平面 0.8cm+1ppm 高程 1.5cm+1ppm	平面 0.8cm+1ppm 高程 1.5cm+1ppm	平面 0.8cm+1ppm 高程 1.5cm+1ppm	平面 0.8cm+1ppm 高程 1.5cm+1ppm
产品外壳	航空级铝	航空级铝	航空级铝	航空级铝
重量 (主机)	1.69kg	1.69kg	1.69kg	1.39kg
产品尺寸	26x12.98x29.15cm	26x12.98x29.15cm	26x12.98x29.15cm	26x12.98x28.25cm

电池规格	
额定电压	14.4V
容量	3300mAh

电池充电座规格	
输入电压	9~24VDC (输入电压应大于电池需要最大充电电压 1V)
充电电压	0-16.8V
电池插槽	2 个

主机电源适配器规格	
线长	1.8m
输入	110-240V~2.0A 50/60Hz
输出	19V 7.89A

安全说明



提示

使用产品前，请仔细阅读并遵循本说明书指导，同时请参考任何相关的国家和国际安全条例。



警告

为降低触电风险并避免违反保修条例，请勿私自拆开或改装雷达。本产品不包含用户可维修零件，请向 GoSLAM 的维修人员咨询保修及维护事宜。



注意



使用本品规定之外的控件、调节方法或工作步骤，可能导致有害的辐射泄漏



CLASS 1激光产品

本产品的激光安全等级符合以下标准：

- IEC 60825-1:2014
- 21 CFR 1040.10和1040.11标准，除2019年5月8日颁发的第56号激光公告 (Laser Notice No.56) 所述之偏差事项 (IEC 60825-1第三版) 外

设备安全说明

◆ 激光安全等级

本产品激光安全等级符合以下标准：

IEC 60825-1:2014

21 CFR 1040.10 和 1040.11 标准，除 2019 年 5 月 8 日颁发的第 56 号激光公告（Laser Notice No.56）所述之偏差事项（IEC 60825-1 第三版）外任何情况下，切勿通过放大设备（例如显微镜、头戴式放大镜或其他形式的放大镜）直视传输中的激光。

◆ 安全预警

任何情形下，如果您怀疑产品已出现故障或受损，请立刻停止使用产品，以免造成使用者受伤或产品进一步受损。请联系 GoSLAM 或其授权服务商处理受损产品。

◆ 操作

本产品由金属、玻璃和塑料构成，内部含敏感电子元件。跌落、焚烧、刺穿或挤压等不当操作可能造成产品损坏。产品一旦跌落，请立即停止使用，并联系 GoSLAM 获取技术支持。

◆ 外壳

产品内含高速旋转部件，请勿在外壳没有紧固的情况下操作；请勿使用外壳损坏的产品，以免受伤。

为避免产品性能降低，请勿用手触摸光罩。如果光罩已沾上污渍，请按说明书“设备储存”章节所述方法清洁。

◆ 人眼安全

尽管产品设计符合 Class 1 人眼安全标准，也切勿通过放大设备（例如显微镜、头戴式放大镜或其他形式的放大镜）直视传输中的激光。为最大程度地实现自我保护，使用者仍应避免直视运行中的产品。

◆ 维修

请勿在缺少官方指导的情况下打开和自行修理产品。拆卸产品可能导致产品损坏、防水性能失效或人员受伤。

◆ 供电

使用 GoSLAM 提供的电池给产品供电。如果使用不符合供电要求或已损坏的电池充电器，或在潮湿环境中供电，可能导致火灾、电击、人员受伤、产品损坏或其他财产损失。

◆ 振动条件

应避免产品受到强烈振动而造成损坏。如需产品的机械冲击和振动性能参数，请联系 GoSLAM 获取技术支持。

◆ 射频干扰

尽管产品的设计、检测和制造均符合射频能量辐射的相关规定，但来自产品的辐射仍有可能导致其他电子设备出现故障。

◆ 医疗设备干扰

产品包含的部分组件和无线电装置会发射电磁场，可能干扰医疗设备，例如植入耳蜗、心脏起搏器和除颤器。请向您的医师和医疗设备制造商咨询有关您的医疗设备的特定信息，例如是否需要与产品保持安全距离。如果怀疑产品正在干扰您的医疗设备，请立刻停止使用。

◆ 爆燃性和其他空气条件

请勿在任何存在潜在爆燃性空气的区域使用产品，例如空气中含有高浓度可燃性化学物质、蒸汽或微粒（例如颗粒、灰尘或金属粉末）的区域。请勿将产品暴露在高浓度工业化学品环境中，包括易蒸发的液化气体（如氦气）附近，以免损坏或削弱产品功能。请遵循所有标记和指示。

◆ 光干扰

某些精密光学设备可能受到产品发出激光的干扰，使用时请注意。

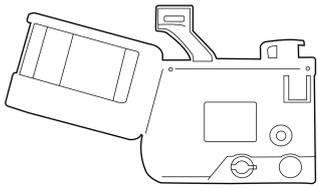
电池供电安全说明

1. 不要将电池浸没在水中。当电池不使用时，将电池储存在凉爽和干燥的环境中。
2. 电池使用存放请隔绝热源。
3. 不要用金属物体连接电池的正极和负极，避免短路。
4. 不要撞击、跌落或踩到电池。
5. 不要焊接电池或用尖锐物体刺穿电池。

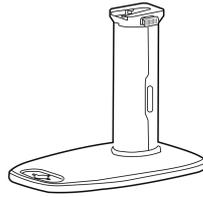
手持端安全说明

1. 手持端设备握柄顶端置有快拆锁扣，通过按压锁扣可实现拆除手持握柄，进行其他设备端口挂接。
2. 手持端设备通过设备底端快拆连接件安装手持握柄。
3. 手持端设备标靶座安装在握柄底端，通过握柄底端卡槽接入，
4. 设备使用中请勿按压握柄顶端快拆锁扣，防止手持设备脱落。

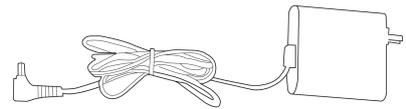
包装清单



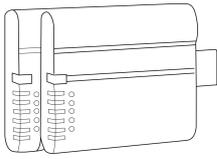
扫描仪主机



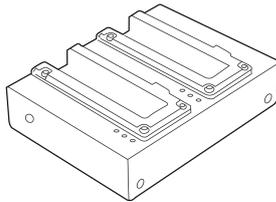
手柄



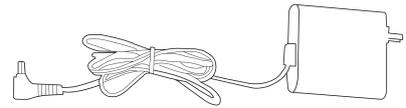
主机电源适配器



电池 x2



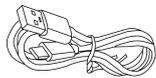
电池充电座



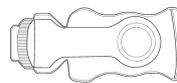
电池充电器电源



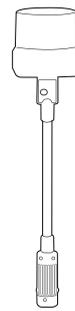
软件狗



Type-C 线



手机支架



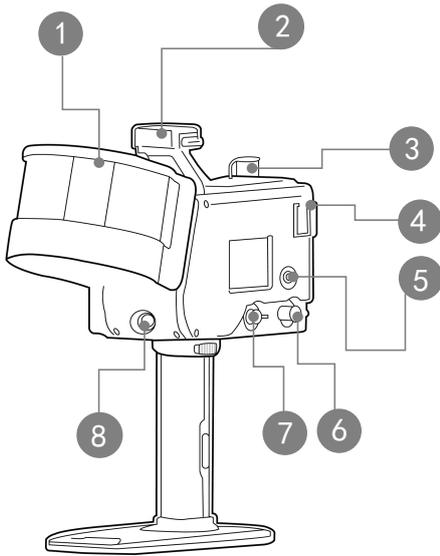
RTK 天线

*注意

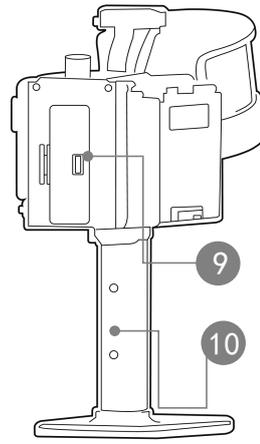
使用前，请检查好包装是否完好，配件有无缺失。

结构描述

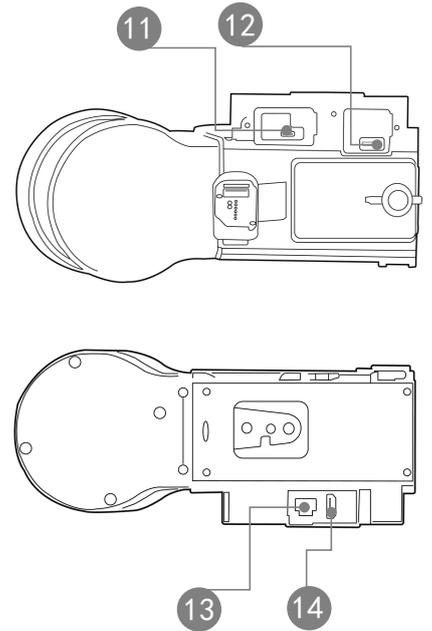
· 左侧部分



· 后侧部分



· 顶面、底面部分



1 激光器

2 彩色模块安装座

3 RTK 天线插口

4 冷靴座

5 电源按钮

6 GCM 插口

7 DC 插口

8 视觉补偿镜头

9 电池仓

10 手柄

11 USB 插口

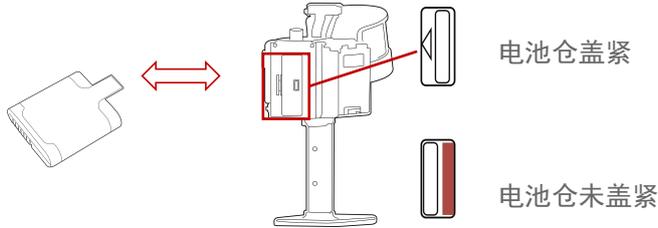
12 TF 卡插口

13 网口

14 HDMI 插口

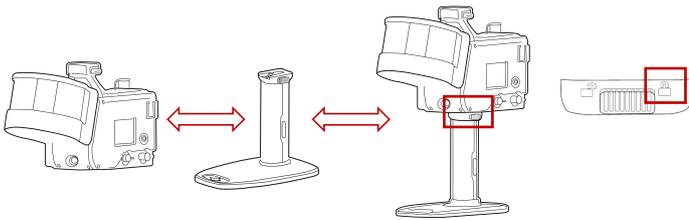
安装与连接

电池安装方式



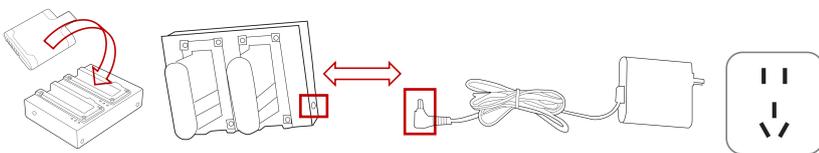
安装电池并将电池仓后盖盖紧。
红色表示电池仓未盖紧。

设备安装方式



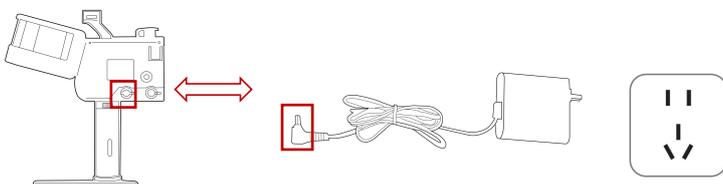
通过底端的快拆连接件安装手持握柄。通过标识将手持端锁紧。

电池充电器连接方式



将电池插入电池充电座，电池充电器进行充电。

电源适配器安装方式



可使用电源适配器或其他符合要求的外接供电设备对扫描仪进行供电。

操作流程

01 / 设备安装与开机流程

- ①手持端可以通过底端的快拆连接件安装手持握柄。安装完握柄后，安装电池并将电池仓后盖盖紧。
- ②手持端设有电源按键 ，长按电源按键三秒，即可开机。
- ③通过 WIFI 连接设备后，移动设备打开 GoSLAM Manager APP。打开官网的服务与支持页面进行下载。

<https://www.goslam.com/support>

连接方式

WIFI 名称

goslam+设备的 S/N 号（如 goslam_7262995）

WIFI 密码

goslam123

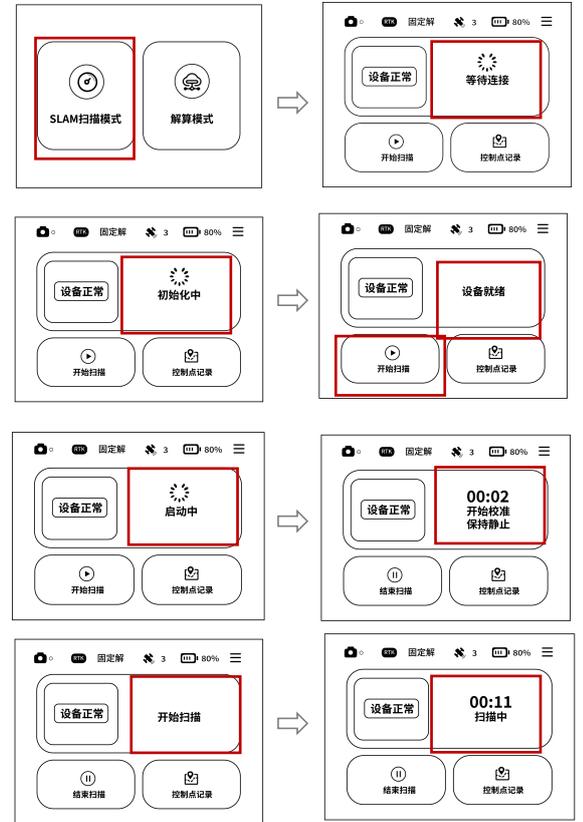


02 / 设备扫描与控制点采集

设备扫描

① 设备启动，主显示屏开启系统页面并选择 SLAM 扫描模式，页面显示“等待连接” - “初始化中” - “设备就绪”设备自动完成以上流程后，准备扫描时请将设备静置于地面。

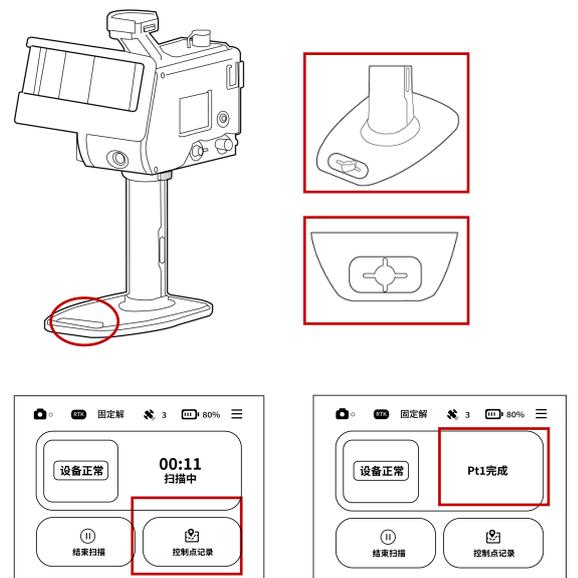
② 维持设备静止，点击页面“开始扫描” - “确认开始扫描”，点击确认后，设备状态显示屏提示：“启动中”，设备启动之后自动进入开始校准状态。页面显示“开始校准请保持静止”等待显示扫描中即可开始正常移动扫描。



控制点采集

① 扫描过程中如需记录控制点，可将手持端手柄底部的十字标志对准控制点。

② 放置好后点击控制点记录按钮，即可开始记录控制点，等待设备状态显示屏显示“Pt1 完成”即表示该控制点记录成功。

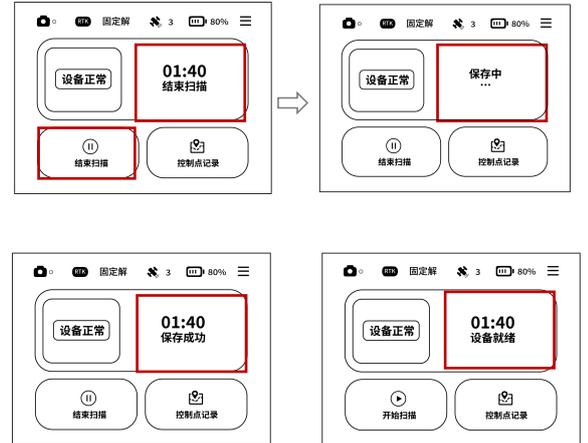


03 / 文件保存

文件保存

① 待设备扫描完成后，点击结束扫描，出现“确认结束扫描”界面，点击“确认”即可结束扫描。

② 结束扫描后自动进入存储状态，界面显示保存中-保存成功。设备存储完成会直接进入“准备就绪”状态，即可进行第二次作业。



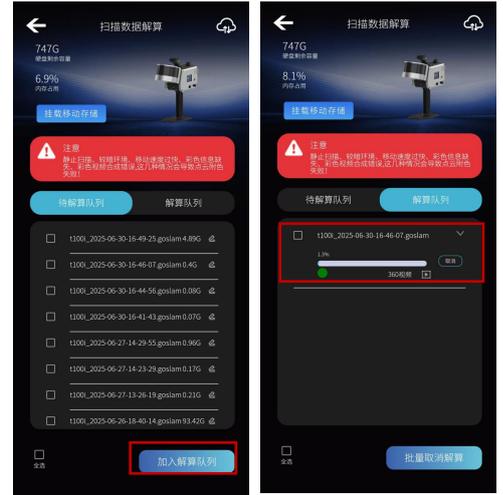
04 / 数据处理

本地解算

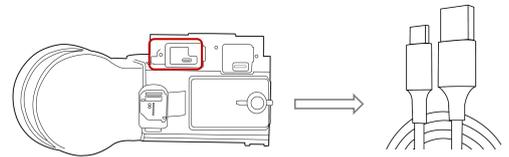
① 在 APP 主界面选择数据解算，进入数据解算菜单，选择扫描数据解算。



② 左侧勾选所需要的数据，点击【加入解算队列】即可，右侧解算队列显示解算进度，待 100%即可自动完成保存。在数据浏览菜单中的成果点云列表可查看解算完成数据。



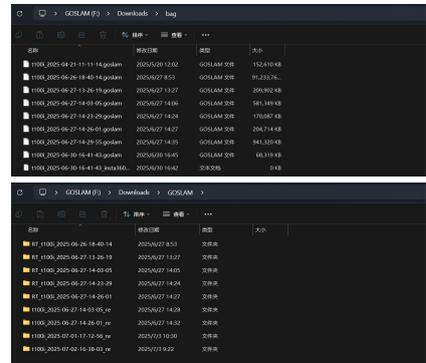
③ 将 Type-C 一端插入设备顶部插口，一端插入电脑端口，桌面自动弹出文件夹。（配图仅供参考）



④ 打开 Downloads 文件夹，其中 bag 文件夹用于存放原始数据，GOSLAM 文件夹则专门存储成果点云数据。

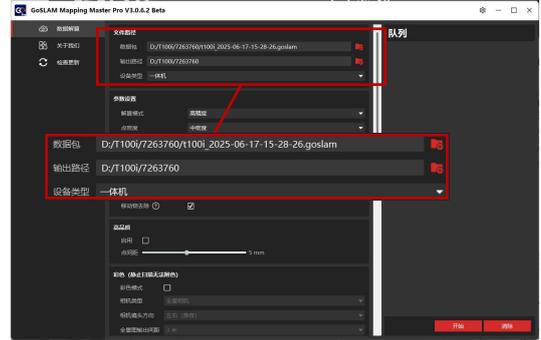


⑤ .goslam 为原始数据用于解算，insv 为全景视频原始文件用于视频合成；RT 开头文件夹为实时点云成果，后缀 RE 文件夹为后解算点云成果。



PC 端解算

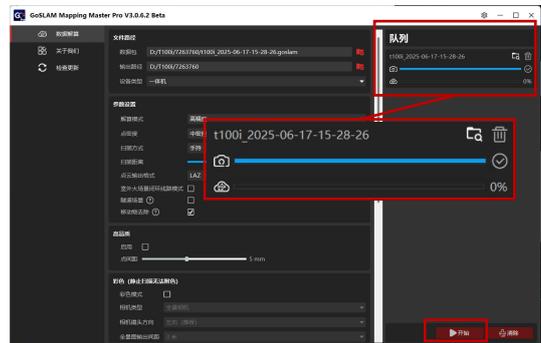
① 打开 GoSLAM Mapping Master Pro，选择数据解算页面，点击【数据包】，选择要解算的数据文件。



② 使用设备处理数据时，解算彩色数据请勾选软件界面中的彩色模式；无需彩色点云时，关闭该选项即可。



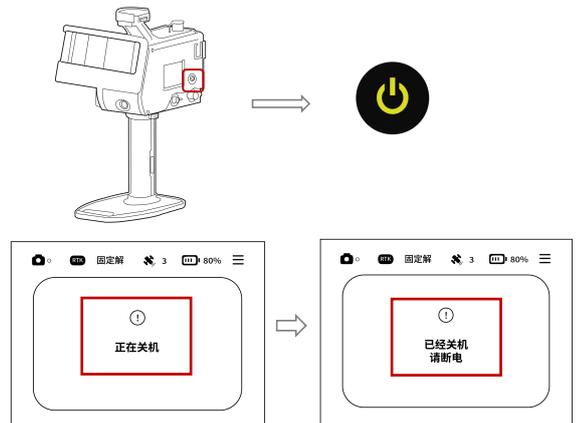
③ 查看右侧队列，显示解算数据文件，点击开始按钮数据开始解算，进度完成显示解算成功。



05 / 设备关机

关机

长按电源按键三秒，页面显示“正在关机” - “已经关机请断电”即表示设备已关机，完全关闭后移除电池即可。



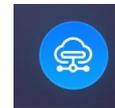
显示屏介绍

主界面



SLAM 扫描模式

SLAM 扫描模式启动后，系统即开始高效采集环境数据，并可以对这些数据进行精密解算。



解算模式

在解算模式下，设备专注于数据处理，同时关闭激光头供电，有效延长设备使用时间。

操作界面



设备状态



1. 设备正常
2. 设备异常
3. 设备报警

扫描状态



1. 开始扫描
2. 结束扫描

工作状态

1. 等待连接
2. 设备就绪
3. 启动中
4. 开始校准
保持静止
5. 开始扫描
6. 扫描中
7. pt1 完成
8. 结束扫描
9. 保存中
10. 保存成功
11. 正在关机
12. 已经关机
请断电



相机连接

绿灯示相机已连，红灯示未连。



RTK 状态

1. 绿灯亮，RTK 工作正常，显示固定解。
2. 设备状态显示包括无效解、单点解、固定解、浮动解和伪距差分，用于反映其定位性能和精度状况。



卫星星数

卫星星数指示当前设备接收到的卫星数量，关乎定位速度与准确性。



控制点记录

控制点记录功能允许用户保存并管理用于校准或定位的关键点信息。



设备电池电量

设备电池电量则显示当前剩余电力，确保用户了解设备续航能力。



设置

进行配置和调整的过程。



语言

提供中文及英文双语，以满足不同语言用户的需求。



RTK 定位

1. 定位状态：系统可实时显示当前设备的精确定位信息。
2. 卫星数量：设备连接并使用的卫星数目会实时更新显示。
3. 时钟同步状态：系统时钟与卫星信号保持同步，确保时间数据的准确性。



相机

1. 相机状态：系统可实时监控相机的运行状况。
2. 电量：设备电量会实时显示，确保使用无忧。
3. 视频下载：下载相关的视频文件。



储存空间

剩余容量：设备的储存空间及剩余容量会实时显示，便于您管理数据。

配套后处理软件

1 GoSLAM Manager APP

GoSLAM Manager APP 让其作业过程中实时浏览正在扫描的点云数据, 支持多种浏览交互方式, 支持更多人机交互内容。



请使用 Android 系统移动设备扫描二维码

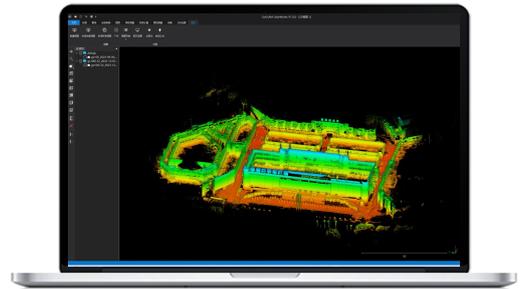
下载安装 GoSLAM Manager APP



IOS 版本通过网页直接输入 192.168.0.123 进行访问, 连接设备。

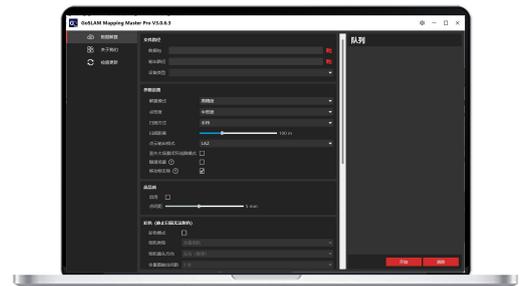
2 GoSLAM LidarWorks

GoSLAM LidarWorks 软件是为 GoSLAM 系列移动三维扫描仪量身打造的配套软件, 它能够处理来自第三方设备的点云数据, 并且具有高度的兼容性和灵活性。



3 GoSLAM Mapping Master Pro

桌面端解算软件, 用户可根据实际项目自行选择设备主机端及桌面端解算方式, 提高整体作业效率, 满足多种需求。



APP 功能介绍

操作显示部分



首页页面



数据解算页面



数据列表页面

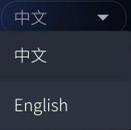


设置页面

操作按键说明

T100i

设备连接状态



中英文切换



数据解算



数据列表



设置



成果点云, 查看及导出解算后的成果点云。



原始数据, 查看、导出及导入未解算的数据包。



GNSS 状态, 可进行 RTK 账号配置。



设备 wifi 配置, 修改并设置设备 wifi 相关配置内容。



其他, 可修改彩色扫描模式。



版本信息, 查看固件版本以及应用程序版本。

解算界面

扫描数据解算界面

待解算、解算中数据、数据处理记录的查看，以及修改解算参数。



修改解算参数

降采样(单位:米)、扫描距离(单位:米)、解算模式、点云输出密度、点云格式、狭窄低特征模式、大回环模式、扫描模式、移动物体剔除、强制水平(专家模式)、RTK 定位辅助、大坐标输出、RTK 天线高(单位:米)、分带类型、源椭球、专业模式、彩色设置、图片输出间隔 0.1-5(单位:米)、高品质(耗时较长)、点间距(单位:毫米) 2-9。



解算模式

- 标准模式：适用于特征较强的大部分场景，解算速度较快，可用于快速建图使用。
- 高精度模式：主要用于生产，输出数据精度高，解算速度略慢于标准模式，室内、封闭环境及特征相对较低的环境数据精度具有较明显提升。

解算模式

标准

高精度

扫描模式

手持、背包、车载、无人机

扫描模式

手持

背包

车载

无人机

解算界面功能介绍

功能介绍

锚点文件	输入控制点坐标，进行锚点解算提高数据精度	RTK 定位辅助	开启后 RTK 数据会参与到点云数据解算中，进一步提高成果点云精度，并且可输出附带地理坐标的点云数据。
降采样	修改降采样的数值，抽稀点云的密度会发生变化	分带类型	仅在源椭球设置为 CGCS2000 时产生作用，用于修改高斯投影转换时所使用的度带类型
RTK 天线高	针对扫描时所使用的 RTK 进行修改	彩色设置	当点云着色开启后，在没有加载彩色模块合成的全景视频时解算程序会默认使用内置相机信息进行彩色着色，如需使用彩色模块的全景影像进行着色可将合成好的全景 MP4 视频通过 Lidar Works 进行上传或放入移动存储介质中的 bag 文件夹中，并将移动存储介质连接扫描仪即可
源椭球	根据 RTK 所输出的源椭球类型进行选择，CGCS2000 椭球默认对应高斯投影模式，WGS84 默认 UTM 投影模式	扫描距离	扫描距离根据机型不同测距可支持 50-300 米范围调整
解算模式	根据扫描环境进行修改	图片输出间隔	可针对需求在区间范围内选择输出间隔
扫描模式	根据数据采集的方式进行选择	隧道模式	适用于非常狭窄和极低特征的封闭场景
高品质模式	高品质模式开启后可根据设置的点间距对彩色点云进行加密处理，提高点云彩色分辨率	强制水平（专家模式）	必要时开启后系统依据扫描场景中的地面进行强制水平拟合，若场景中地面不水平请不要开启
点云输出密度	对产生的原始点云密度进行调整	移动物体删除	过滤扫描时遇到的移动物体

原始数据文件说明

video 00 t100i 2025-06-30-16-49-25 17.0.insv

全景视频原始文件

t100i_2025-04-21-11-11-14.goslam

激光点云原始数据包

t100i_2025-06-30-16-41-43 insta360.txt

全景视频原始文件下载路径

t100i_2025-06-30-16-49-25.txt

原始锚点文件

实时解算成果文件说明

AllMap.laz
AllMap.pcd

laz\pcd 格式的原始成果点云

DownFilterMap.laz

降采样的点云数据

Transformations.pcd

轨迹文件

后解算成果数据说明

 Photo

照片输出文件夹 (仅在解算彩色数据时生成)

 ControlPoint.txt

控制点信息文件

 gpspath.txt

GPS 轨迹 txt 文件 (仅在搭配 RTK 模块时生成)

 path.txt

扫描轨迹文件

T100i_2025-10-11-11-14-0
1_map.laz

本地坐标的原始点云

T100i_2025-10-12-11-15-0
1_colormap 1.laz

分割输出的彩色点云数据 (全部导入即为完整点云)

T100i_2025-10-12-11-16-0
1filtermap2.pcd

PCD 格式原始降采样点云

T100i_2025-10-12-11-17-0
1gps.pcd

PCD 格式 GPS 轨迹文件

GNSS 设置

① 开启手机热点

打开手机热点，热点名称为 GOSLAMAP+SN 密码 goslam123（需要设置为 2.4GHz 频段）。注意手机必须连接互联网。



② 配置扫描仪设备 WIFI

进入设置页面，点击设备 WiFi 配置界面，搜索并连接"SLAM+设备 SN 号"的蓝牙设备，完成后点击一键配置后返回查看 GNSS 状态。



③ 连接 RTK 蓝牙

进入 APP 设置中的 GNSS 状态页面，点击连接设备按钮，搜索 GNSS 模块蓝牙，并与 GNSS 模块蓝牙进行配对（蓝牙名称一般为 GNSS-SN）。

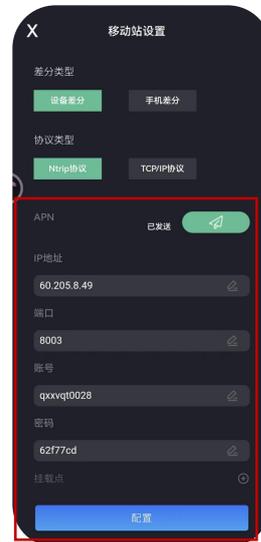
④ 移动站配置

· 进入移动站设置界面配置账号过程中需保持移动设备可正常连接以太网,用来保证正常获取挂载点,配置完成后即可连接设备,打开扫描界面查看 RTK 状态,待固定之后即可开始扫描。

- 根据所使用的 CORS 系统服务商填写对应的 IP 地址及数据端口;
- 通过账号密码登录账号;
- 选择合适的挂载点,输入完毕后点击配置即可。

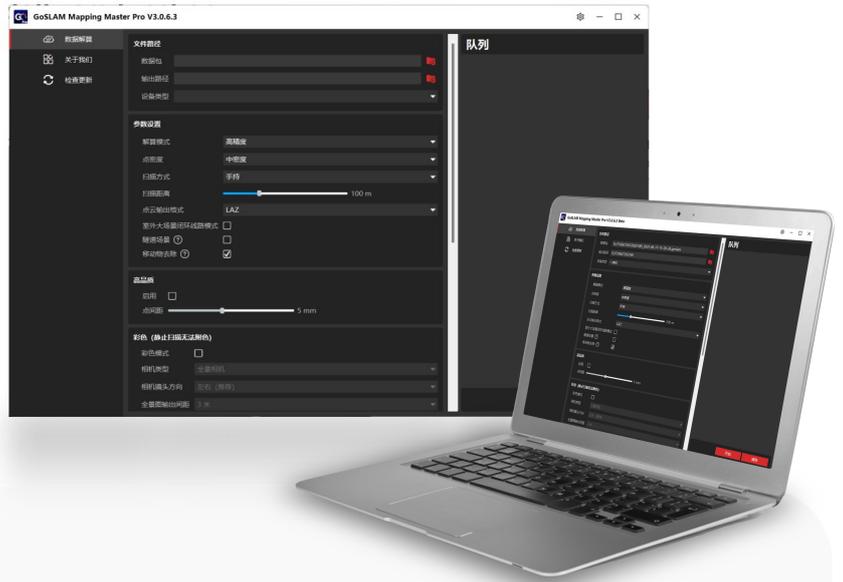
⑤ 连接状态

返回 GNSS 配置主界面可以看到状态显示为已连接。



GoSLAM Mapping Master Pro 功能介绍

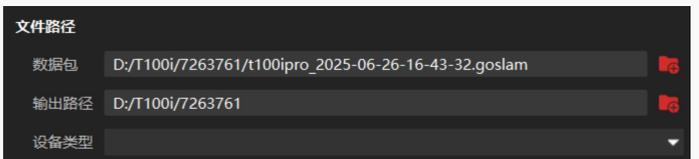
操作显示部分



操作按键说明

数据包

打开 Mapping Master Pro，点击数据包，选择要解算的数据文件，右图仅供参考。



参数设置

(1) 场景模式：根据扫描场景及精度需求进行相应设置。

*标准：适用于绝大多数场景（解算速度较快）。

*高精度：适用于所有封闭场景，以及需要极高精度的室外场景。

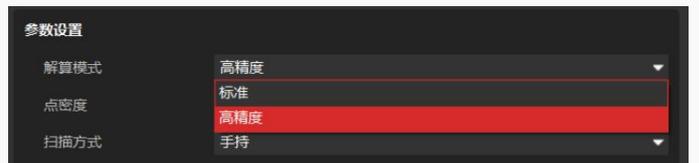
*扫描距离：支持对点云成果输出距离进行调整，范围是 20-300 米，默认值为 100 米。根据设备型号需求调整即可。

*点云输出格式：可对成果点云输出格式进行调整，LAZ 为通用压缩格式，成果数据所占空间较小，如应用软件不支持 LAZ 格式可修改为 LAS 格式，兼容性更好。

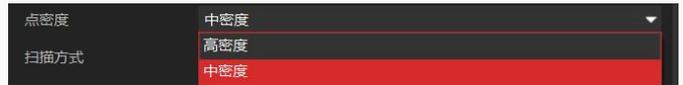
*室外大场景闭环线路模式：专为扫描范围广且难以自然形成小回环的场景设计，它能有效提升数据精度，确保扫描结果既准确又完整，尤其适用于缺乏内部回环数据的广阔区域。

*隧道场景：适用于非常狭窄和极低特征的封闭场景。

*移动物去除：过滤扫描时遇到的移动物体。

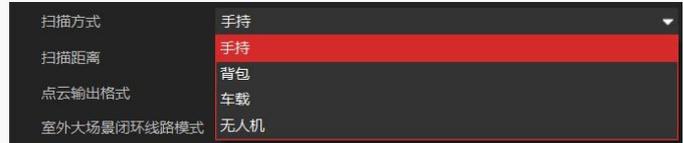


(2) 点密度：调整原始点云输出数量。



(3) 扫描方式：根据数据采集的方式进行选择。

- *手持
- *无人机
- *车载
- *背包



高品质

高品质模式开启后解算过程中会基于设定的点间距对彩色点云进行加密，提高彩色点云的分辨率。



彩色设置

使用设备进行数据处理时，若需解算彩色数据，请直接在软件界面中勾选彩色模式选项。

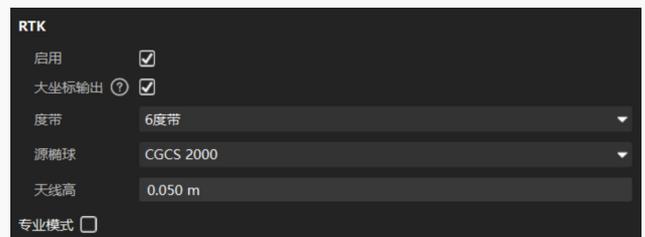
- *MP4 是与数据包名称相同的全景视频。
- *INSV 是相机的原始格式，由彩色模块直接导出。



RTK 设置

根据 RTK 的型号输入天线高度。

- *度带根据需求可选择 3 度带/6 度带。
- *参考椭球是根据 RTK 的设置进行选择。
- 源椭球 CGCS2000 使用高斯投影需选择正确的度带；
- 源椭球 WGS84 使用 UTM 投影无需选择度带。
- *专业模式用于解算各类特殊坐标系，为高精度空间数据处理提供专业坐标转换与计算支持。



设备储存

1. 用干净的棉布擦拭设备后放入包装箱中。
2. 避免设备受到冲击、磕碰和拆卸。
3. 不要自己拆卸设备。如果出现故障，请联系当地的经销商。
4. 设备每经过一段时间，轻轻摇晃激光雷达组件，检查是否有异响。如果听到任何异响声音，请检查激光雷达组件的螺丝。所有设备螺丝均采取防松措施，使其不易松动。为确保安全，如果有任何螺丝松动，请联系当地的经销商。

常见故障及解决方案

故障	解决方案
无法打开主机电源。	检查电池是否安装正确。 确保电池电量充足。
手机无法检测到设备的 Wi-Fi 信号。	检查设备主机电源指示灯是否亮起。
手机 APP 无法显示实时点云。	检查手机是否已连接到设备 Wi-Fi。 请退出扫描控制页面重新进入，或关闭 APP 重新打开，通过网页端控制的用户可使用浏览器的刷新功能进行强制刷新，如未解决请检查设备启动扫描时所在位置是否过于狭窄，导致激光器被遮挡严重无法正常获取结构数据。
设备在操作过程中关闭。	检查电池电量。 检查电池是否完全插入电池仓。



GoSLAM 官方微信号



GoSLAM 官方视频号



GoSLAM 官方抖音号



电 话：400-696-7816

网 址：www.goslam.com

地 址：北京市朝阳区住邦 2000 2 号楼 17 层