SLAM100 手动升级流程

一、升级所需物品准备:

电脑、USB 数据线、SLAM100 手持设备、内存卡(要求空白的内存卡)、读卡器、SLAM100 底座、SLAM100 电池 4 节(PS:确保电量充满)。



二、组装好 SLAM100, 电池装好,底座装好。(组装步骤在此省略)



三、准备好将要升级的固件放在桌面上,以下我以12.52版本为例,进行演示升级。



四、内存卡放入读卡器插入电脑(切记:内存卡要为空白卡),在内存卡中新建一个文件夹 并命名为 0TA,随后把准备好的固件拷贝到该文件夹中,固件压缩包不需要解压。

🥪 🔛 📮 🖬 LIDAR	2 • LIDAR_TE(P) X												- 0		
文件 主资 共和	主范 共寧 殷霜					文件 主资 共享 遊響								~ 0	
REFI SEN NA	and and and and a set and	① 新建项目・ ① 经松坊间・ 新建 文件表	● 約月开・ 単位 単位 ● 防死に満	全部选择		* 11 10 10210 101 101	 新助 <li< th=""><th>asin asin sia nos</th><th>● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●</th><th>● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●</th><th>★部选择 分量 全部取消 品 反向选择</th><th></th><th></th><th></th></li<>	asin asin si a nos	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	★部选择 分量 全部取消 品 反向选择				
92%/92	8994	2018	1211	1239		909,042		009	2112	1374	335				
+ - + + - *	REARS > LIDAR_TF(F:) >				✓ ○ 、○ 脱電*UDAR_TF(F	← → ~ ↑ ³ >	此地路 > LIDAR	TF (F) > OTA >				~ 0	,0 mm*01/	A*	
5 call	^ ga ^	WB(日期)	黄型	大小		S 6783A	* 6#	°.	修改日期	(M12)	大小				
3D 对象	ATO 🖡	2022/2/11 13:52	文件夹			30 918t	SLAM1	00_0TA_v0.12.52	2022/2/7 16:20	ZIP 医脑文样	307,908 KB				
antes 📰						羅 祝願									
- 四片						副片									
10 文档						1 文档									
♣ 下数															
2 商乐						> 自乐									
20.9k 🔤						二 単臣									
🛃 Acer (C:)						L. Acer (C:)									
🥪 Data (D:)						🕳 Data (D:)									
LIDAR_TF (F:)						LIDAR_TF (F:)									
1个项目 选中1个级	6					1 小項目	v							10	

5、拷贝完成,把内存卡插入 SLAM100,随后长按电源键开机,此时电源灯常亮,等待大约 10 秒激光头开始转动,随后即可关机重启 SLAM100 设备。

6、开机后白色指示灯闪烁代表 SLAM100 正在升级,根据每个版本升级包的大小不同,升级时长会有所差异,升级中途请不要人为进行干预。升级完成后(绿灯常亮)此时 SLAM100 激光头开始转动,接下来等待够 10 秒再关闭重启设备。



7、重启设备后,可通过手机 APP 连接 SLAM100 设备,连接成功后,点击设备,点击右上角 三个横线的标志,查询固件版本,如显示 12.52 表示已经升级完成,可以正常投入生产使 用,反之表示升级失败,请联系飞马售后。



连接设备

点击右上角横线图标

查看相关版本信息