SLAM100 问题反馈需要提供的数据

1; 设备的完整编号。(在机身上有标签)

2; 扫描的场景描述 (最好有图片), 采集时间。

3; 扫描的原始数据, 将 SD 卡取出后放在电脑上读取卡内的文件,

如下图中的 SN_00036 (图一),将此文件夹数据打包,00036 代表 架次号,时间加 8 个小时为实际作业时间。

	管理	Lidar_TF (F:)					
查看	驱动器工具						
皀脑 > Li	dar_TF (F:) >					~	Ü
名称		~	修改日期	类型	大小		
DA	ATA		2020/8/18 3:54	文件夹			
LC	LOG		2020/8/18 3:54	文件夹			
I 01			2020/8/18 3:54	文件夹			
PIC	PICTURE		2020/8/18 3:54	文件夹			
SN	1_00035		2022/2/15 0:52	文件夹			
SN	00036		2022/2/15 1:13	文件夹			
	DEO		2020/8/18 3:54	文件夹			



4; LOG 数据, 打开 SD 卡内的 LOG 文件夹, 会出现四个文件夹,

全部拷贝,具体的 LOG 数据与架次号保持一致。(图二)

名称	修改日期	类型	大小
Camera	2020/8/18 3:54	文件夹	
Common	2020/8/18 3:54	文件夹	
📙 Lidar	2020/8/18 3:54	文件夹	
MsgSrv	2020/8/18 3:54	文件夹	



5; 使用数据分析工具并提供分析结果。(截图)

6; 手机具体型号。(如华为 P40)

7; 手机 APP 版本。打开手机端的 APP-我的-关于 SLAM GO(如下图)

چ الد." م ا		🔇 I() 🗺 2:58		••••••••••••••••••••••••••••••••••••••	🕵 i 🛛 i 5 i 2:58	le "	© i[]I 56 I 2:58
SLAR	1.	5₺ Q +		2		、 关于SLAM GO	
			1:	3058	•		
	-	用户名 slam100_00134 D: SLAM100220400134 激活申请 权限与隐私1	用户名		>		
slam100_00079	slam		安全中心		>		<
ID: SLAM100220400079	ID: SLA		激活申请		>	导新版才	5130
			权限与隐私设置		>	当前版本1.3.9 Copyright(c)2019 Feima Robotics Co	na Robotics Co.,Ltd.
			关于SLAM GO				
合 首页	一 工程	Q 我的	白	中 5 工程	灵我的		

8; SLAM100 固件版本。打开软件和设备,点击带绿色的设备(图三), 点击右上角的三条横线 (图四),即可看见版本号 (图五),本次举例 固件版本是 V0.12.52.



(图三)

(图四)

(图五)

9; SLAM GO POST 软件版本, 打开软件在最上面显示版本号(图六), 本次举例版本号是 V1.0.6.0。



(图六)