

# 特征点使用说明

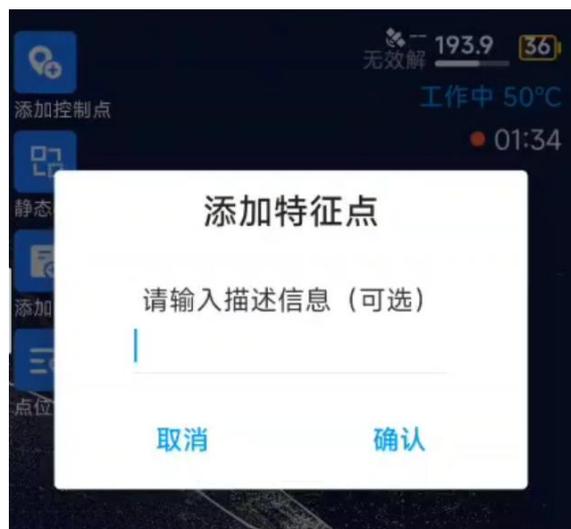
数据采集时，在 SLAM GO APP 可对需要重点关注的点位进行拍照，使用 SLAM GO POST 进行数据处理，可在点云中查看特征点的照片。

设备支持情况如下：

型号	支持情况	相机使用情况
SLAM100	不支持	/
SLAM2000	支持	上面相机（视觉相机）拍照
SLAM1000	支持	单相机拍照
SLAM200	支持	左侧相机拍照

使用说明如下：

## 1、外业采集



采集过程中，将拍照相机对准需要拍摄的物体，点击添加特征点，输入点名，提示操作成功。

可以点击点位列表，看到详细信息。



索引	名称	类型	删除
1	1	feature	
2	2	feature	
3	3	feature	
4	4	feature	
5	5	feature	

## 2、数据处理

采集结束后，在数据文件夹下，可点击.fmmark 文件，查看点位信息。

名称	修改日期	类型	大小
COLOR_CAM	2025/3/8 17:39	文件夹	
REAL_SLAM	2025/3/8 17:39	文件夹	
20250308-171044_00138_SLAM_Pandar_0...	2025/3/8 17:16	FMLIDAR 文件	886,431 KB
20250308-171044_Ec_Data.fmraster	2025/3/8 17:16	FMRASTER 文件	9,330 KB
20250308-171044_Hp_lmu.fmimr	2025/3/8 17:16	FMIMR 文件	10,945 KB
20250308-171044_Rtk.dfnav	2025/3/8 17:16	DFNAV 文件	19 KB
20250308-171044_Rtk.fmcompb	2025/3/8 17:16	FMCOMPB 文件	61 KB
20250308-171044_Rtk.fmnav	2025/3/8 17:16	FMNAV 文件	1,211 KB
20250308-171624_Mark_Point.fmmark	2025/3/8 17:16	FMMARK 文件	1 KB
Description_File.txt	2025/3/8 17:16	文本文档	2 KB
MLS.yaml	2025/3/8 17:10	YAML 文件	7,045 KB
pano_calib.yaml	2025/3/8 17:10	YAML 文件	21 KB
slam_calib.yaml	2025/3/8 17:10	YAML 文件	6 KB

```

SN:SLAM200244000013
Sat Mar 8 17:16:24 2025
PRJ TYPE:0
IDEX      TIME      MARK      TYPE
00001    551487.599792    1 3
00002    551503.991950    2 3
00003    551541.899769    3 3
00004    551556.261111    4 3
00005    551611.177260    5 3
00006    551634.493605    6 3
00007    551724.292998    7 3

```

查看 type 列显示，可以知道点类型。

1 控制点

2 静态点

3 特征点

按照流程使用 SLAM GO POST 正常处理数据即可。

### 3、查看

数据处理结束后，加载地理定位数据，通过点选，可以查看点位照片。

