

# Быстрый старт!

В данной статье пойдет речь про использование сканера PiSlam, про тонкости работы с ним а также про элементы управления.

При подаче питания устройство издаст звуковой сигнал и создаст точку доступа под названием **PiSLAMOME**. Подключаемся к ней, пароль: 12345678. Далее переходим в веб браузер и заходим на веб интерфейс, адрес - **192.168.10.1**. Попадаем на веб интерфейс управления:

The screenshot displays the PiSLAM web interface. At the top, there are navigation links: [Главная](#) / [Файлы](#) / [Wifi](#) / . Below this, the PiSLAM logo is shown on the left, and a version indicator '0.0' is on the right. A prominent black button labeled 'Опорная точка' (Base Point) is centered. Below the button, a list of system metrics and configurations is presented in a table-like format. Each row consists of a label on the left and a value in a dark grey rounded rectangle on the right.

Память:	27183 / 116603 МБ (23.3%)
Текущий файл:	-
Температура NanoPi:	25.8 °C
Температура ядра:	41.7 °C
Текущее состояние:	kLivoxLidarWakeUp
Время на устройстве:	299.377 сек
Тип данных PCL:	kLivoxLidarCartesianCoordinateHighData
Режим паттерна:	kLivoxLidarScanPatternNoneRepetive
Конфигурация FOV включена:	0
Режим обнаружения:	kLivoxLidarDetectNormal
Конфигурация IO:	0 0 0 0

Конфигурация FOV 0:

```
pitch_start: -7,  
pitch_stop: 52, rsvd: 0,  
yaw_start: 0, yaw_stop:  
0
```

Конфигурация FOV 1:

```
pitch_start: -7,  
pitch_stop: 52, rsvd:  
13367, yaw_start: 0,  
yaw_stop: 0
```

Lidar IP:

```
gw_addr: 192.168.1.1,  
ip_addr: 192.168.1.3,  
net_mask:  
255.255.255.0
```

Host IP:

```
{"host_ip_addr": "192.16  
8.1.50", "host_state_info  
_port": 56201, "lidar_stat  
e_info_port": 56200}
```

PointCloud IP:

```
host_ip_addr:  
192.168.1.50,  
host_point_data_port:  
56301,  
lidar_point_data_port:  
56300
```

IMU IP:

```
host_imu_data_port:  
56401, host_ip_addr:  
192.168.1.50,  
lidar_imu_data_port:  
56400
```

## Actions

Начать  
запись

Остановить  
запись

Запустить  
мотор

Остановить  
мотор

Обычный  
режим

Чувствительный  
режим

## Опции доступные на главном экране:

1. Запуск мотора лидара.

Запускает мотор.

2. Остановка мотора.

Отключает мотор.

3. Запись файла.

Запускает мотор, начинает сканировать.

#### 4. Остановка записи файла.

Отключает мотор и заканчивает сканировать.

#### 5. Чувствительный режим.

Включает режим повышенной чувствительности. Нужен для сканирования слабо отражающих объектов, например угля.

**ОСТОРОЖНО!** Эта опция в обычных условиях увеличивает количество шумов.

#### 6. Обычный режим.

Выключает режим повышенной чувствительности.

Текущий активный режим отображается в статусе «режим обнаружения» на главном экране.

- kLivoxLidarDetectNormal - обычный режим
- kLivoxLidarDetectSensitive - чувствительный режим

# PiSLAM

0.0

## Опорная точка

Память: 27183 / 116603 МБ  
(23.3%)

Текущий файл: -

Температура NanoPi: 25.8 °C

Температура ядра: 41.7 °C

Текущее состояние: kLivoxLidarWakeUp

Время на устройстве: 299.377 сек

Тип данных PCL: kLivoxLidarCartesianC  
oordinateHighData

Режим паттерна: kLivoxLidarScanPatter  
nNoneRepetive

Конфигурация FOV включена: 0

Режим обнаружения: kLivoxLidarDetectNor  
mal

Конфигурация IO: 0 0 0 0

## Запуск сканирования

Нажмите кнопку «Начать запись» — это запустит одновременно запись данных и мотор лидара. Сканирование начнётся автоматически.

Обязательно проверьте что файл начал писаться! Старт можно считать успешным если на главном экране:

1. Отобразилось название файла и его размер.
2. Значения занятой памяти увеличиваются.

# PiSLAM

0.0

## Опорная точка

Память: 27401 / 116603 МБ  
(23.5%)

Текущий файл: 20250814103951.lvx  
(27.14МБ)

Температура NanoPi: 48.9 °C

Температура ядра: 61.6 °C

Текущее состояние: kLivoxLidarNormal

Время на устройстве: 2907.426 сек

Тип данных PCL: kLivoxLidarCartesianC  
oordinateHighData

Режим паттерна: kLivoxLidarScanPatter  
nNoneRepetive

## Тонкости сканирования:

1. После нажатия на кнопку «Начать запись» сканер должен не менее 10 секунд находиться в неподвижном состоянии. Это требуется для улучшения позиционирования сканера в пространстве.
2. Сканер не любит резких движений. Старайтесь избежать сильной тряски, не бегайте и не прыгайте со сканером.
3. Не оставляйте сканер без объектов сканирования во время записи. Если вокруг сканера нет точек - то есть вероятность что алгоритм обработки не справится с вашими данными. Направьте сканер на землю и переходите к следующему объекту.
4. Не сканируйте большие движущиеся объекты. Если рядом с вами проезжает автобус или другая большая машина - остановитесь и подождите пока она проедет. Одновременное движение испортит ваш скан.

5. Закольцовывание не требуется.

## Скачивание файлов:

Вы отсканировали объект и теперь нужно скачать файлы сканов. Для этого переходим во вкладку "Файлы". Вот так она выглядит:

Главная / Файлы / Wifi /

# PiSLAM

0.0

Files  Delete refresh

Filename	Date	Size	
2025-08-14			
<a href="#">20250814085454.lvx</a>	15:55	19.0 MB	<input type="checkbox"/> zip
<a href="#">20250814085431.lvx</a>	15:54	0 B	<input type="checkbox"/> zip
<a href="#">20250814084325.lvx</a>	15:43	12.0 MB	<input type="checkbox"/> zip
2025-08-13			
<a href="#">20250813043812.lvx.gz</a>	11:56	1.3 GB	<input type="checkbox"/> zip

Для того чтобы скачать файлы вам нужно:

1. Для удобства скачивания, предусмотрена опция архивирования данных - желтая кнопка напротив каждого файла. Процесс не быстрый, но можно архивировать сразу несколько файлов. Refresh нажимать постоянно не нужно, список сам обновляется.

2. После окончания архивирования в списке появятся новые файлы: filename.zip. Скачать их можно нажав на название файла. (если браузер не начинает скачивание сразу, жалуюсь на то что файл может быть небезопасным, правой кнопкой нажимаем на файл и нажимаем сохранить).

3. Для удаления файлов нажмите на ползунок Delete. Напротив каждого файла станет доступна кнопка удаления.

## УДАЧНЫХ СКАНОВ!

---

Revision #14

Created 12 October 2024 05:25:36 by Иван

Updated 15 May 2026 13:23:18 by Полина