

Lidar-ME 软件操作简要说明

一、软件激活

Lidar-ME 通过深思进行软件授权，请先安装“Virbox 工具箱”，然后注册并登录深思账号。

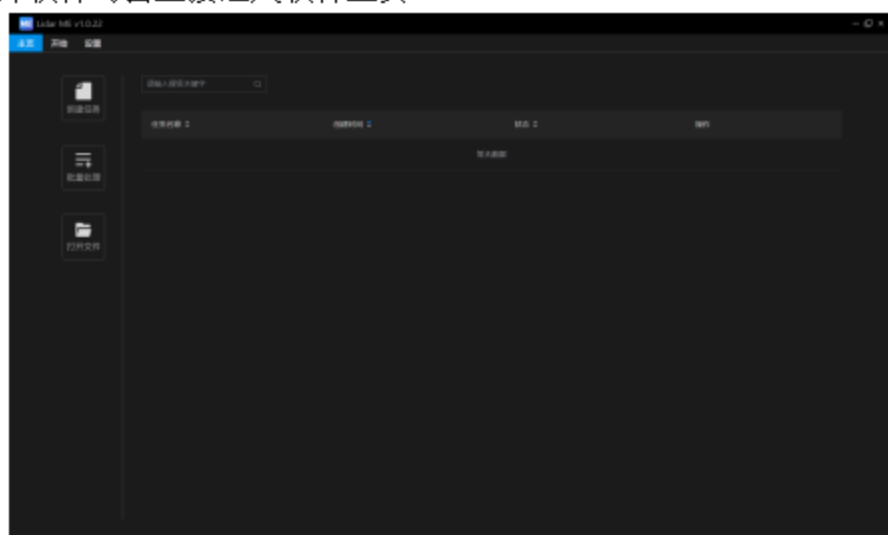
二、数据处理

1. 软件登录

双击打开 Lidar-ME 后，会进入软件登录界面，在登录界面中输入您的深思账号，不需要输入密码，直接登录即可。



软件检测到深思授权后会进入软件主页界面。软件会自动记录已登录的账号。再次打开软件时会直接进入软件主页。

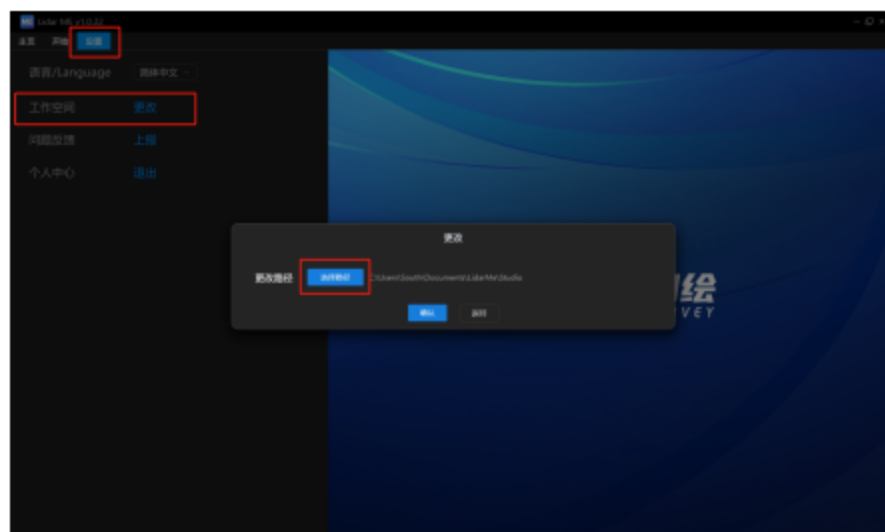


2. 数据处理

2.1 工作空间修改

Lidar-ME 默认的工作空间路径为“C:\Users\South\Documents\LidarMe\Studio”，C 盘空间不足的同事可将工作空间改到其他路径下。工作空间支持中文路径。

工作空间修改流程：设置>工作空间>更改>选择路径



2.2 数据解算

在确认设备关机后，将设备的 sd 卡拔出，然后通过读卡器插到电脑上，数据以文件夹形式保存在 sd 卡中，文件夹默认使用开始扫描时的时间命名。

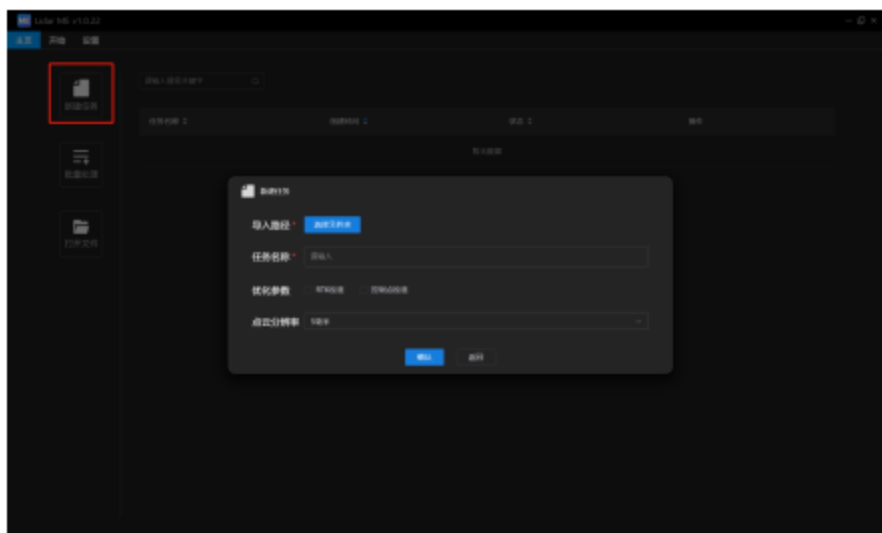
名称	修改日期	类型	大小
2025-02-14_11-02-50	2025/2/14 11:02	文件夹	
2025-02-14_11-36-58	2025/2/14 11:37	文件夹	
2025-02-20_10-40-46	2025/2/20 10:42	文件夹	
2025-02-20_15-14-17	2025/2/20 15:16	文件夹	
2025-02-20_15-28-26	2025/2/20 15:30	文件夹	
2025-02-25_11-23-07	2025/2/25 11:26	文件夹	
2025-02-25_11-33-49	2025/2/25 11:37	文件夹	
2025-02-25_11-37-22	2025/2/25 11:40	文件夹	
2025-02-25_11-39-28	2021/12/10 17:19	文件夹	
2025-02-25_11-44-01	2021/12/10 17:24	文件夹	

将数据拷贝到电脑中，在 Lidar-ME 软件主页点击“新建任务”，然后在弹出的弹窗中点击“选择文件夹”导入需要处理的数据。

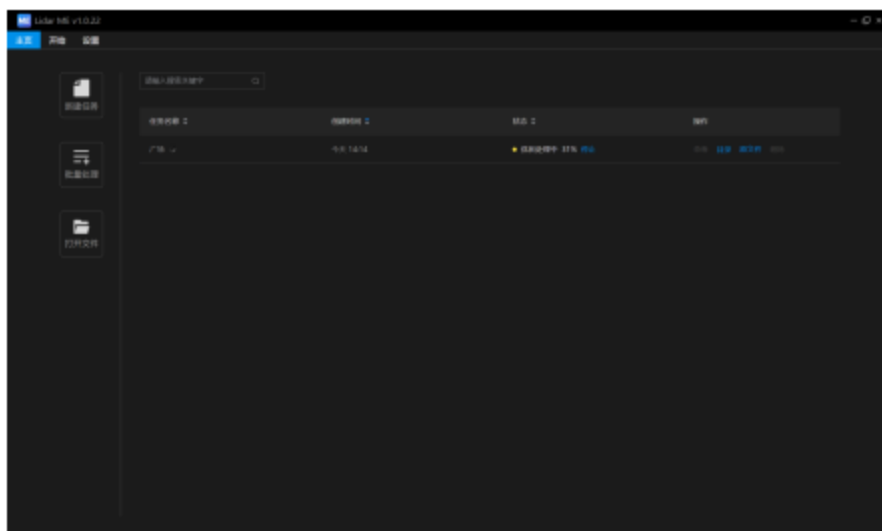
导入数据后，任务名称会默认输入导入的数据文件夹名称，可对任务名称进行修改，方便识别，任务名称可用中文。

在扫描时使用设备的 RTK 模块采集了 RTK 数据或扫描过程中用设备记录了控制点时，可以勾选优化参数中的 RTK 校准/控制点校准。通过 RTK 坐标/控制点坐标优化扫描轨迹，并将生成的点云转到指定坐标系下。

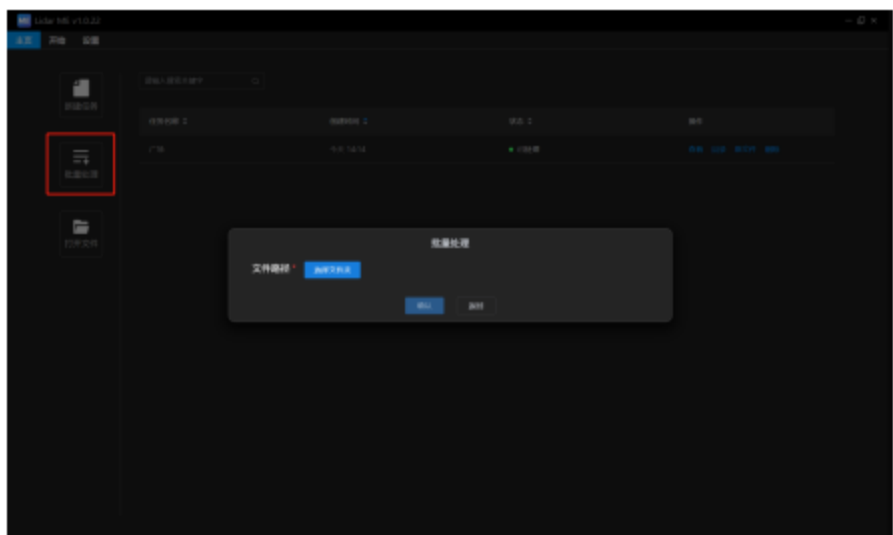
点云分辨率可调整输出的点云的点间隔，目前有 5 毫米和 10 毫米两个选项。



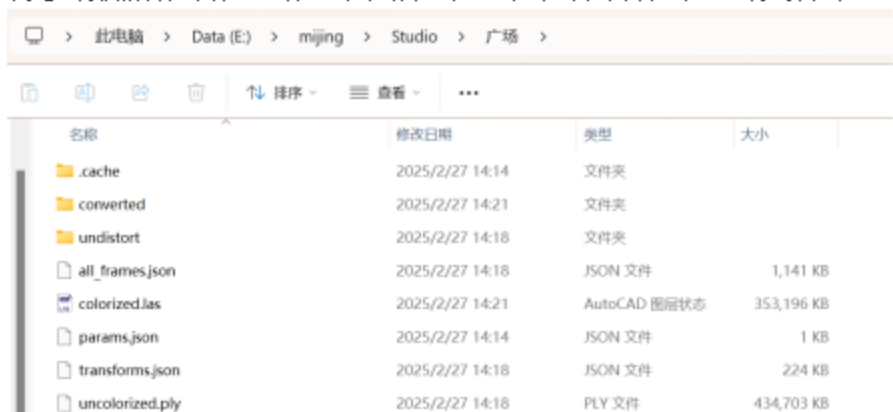
参数设置完毕，点击确认后，软件将自动开始数据处理，数据处理过程全程自动化，无需任何人工干预。Intel i9cpu 的电脑的处理效率大致为 1:4，即扫描 1 分钟，需要处理 4 分钟。



如需批量处理数据，可使用主页界面下的批量导入功能进行数据处理。批量导入的数据将使用默认参数进行数据处理，默认参数为：不使用 RTK/控制点优化轨迹，点云分辨率 5 毫米。



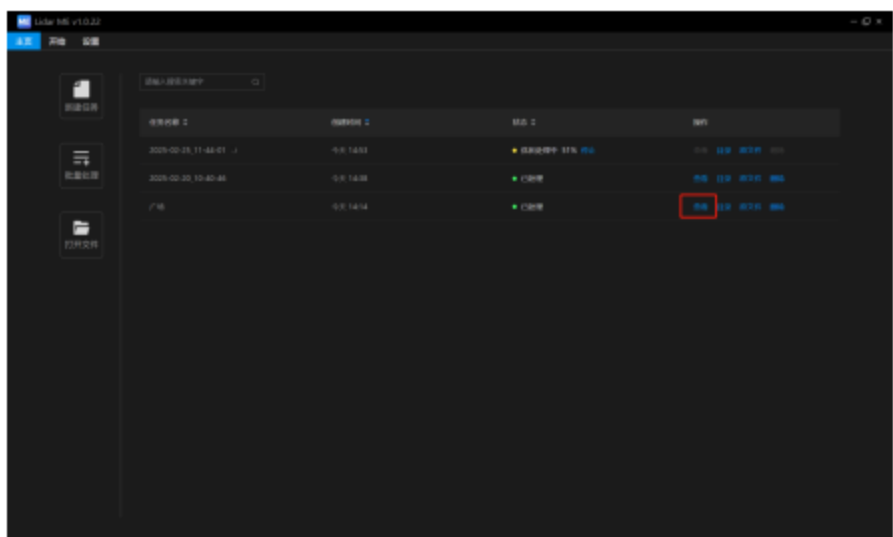
解算完的数据存放在工作空间路径下，和任务名称对应的文件中。



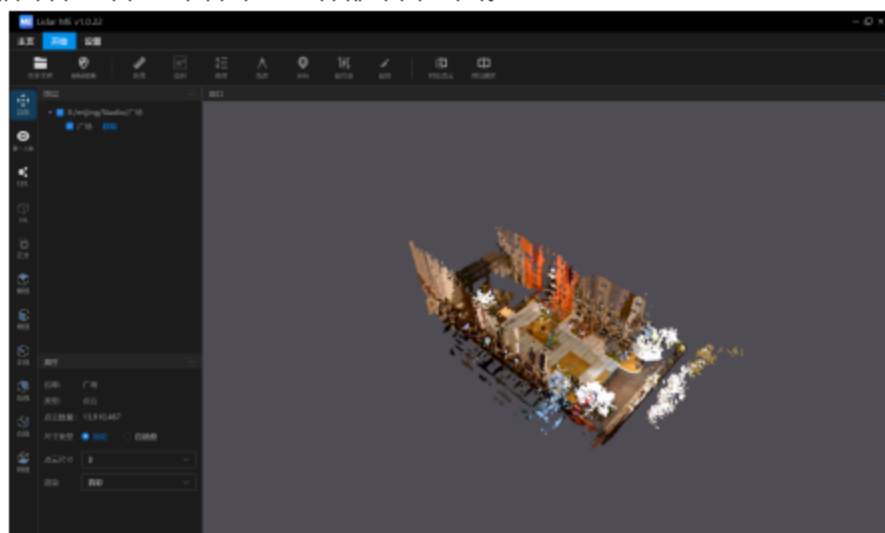
三、数据浏览

1. 数据浏览

数据解算完毕后，点击查看，软件会自动跳转到“开始”界面，并加载已经生成的点云数据



在“开始”界面中点击“打开文件”同样可以加载已经处理好的点云文件。开始界面下，鼠标左键旋转，右键平移，滚轮缩放。旋转和平移点云时会以鼠标指针当前所在的位置为圆心进行旋转和平移。



2. 坐标转换

在处理数据时勾选了“RTK 校准”的数据处理完毕后，可通过“开始”界面下的“坐标转换”功能将点云转到 CGCS2000 坐标系下。

点击“坐标转换”，在弹出的弹窗中选择要转换的点云数据，源系统和目标系统均选择“CGCS2000”，软件会自动识别投影类型、中央经线、东偏移等参数。也可根据需要自行修改相关参数。点击确定后，软件将根据设置的参数将点云转到 CGCS2000 坐标下。

