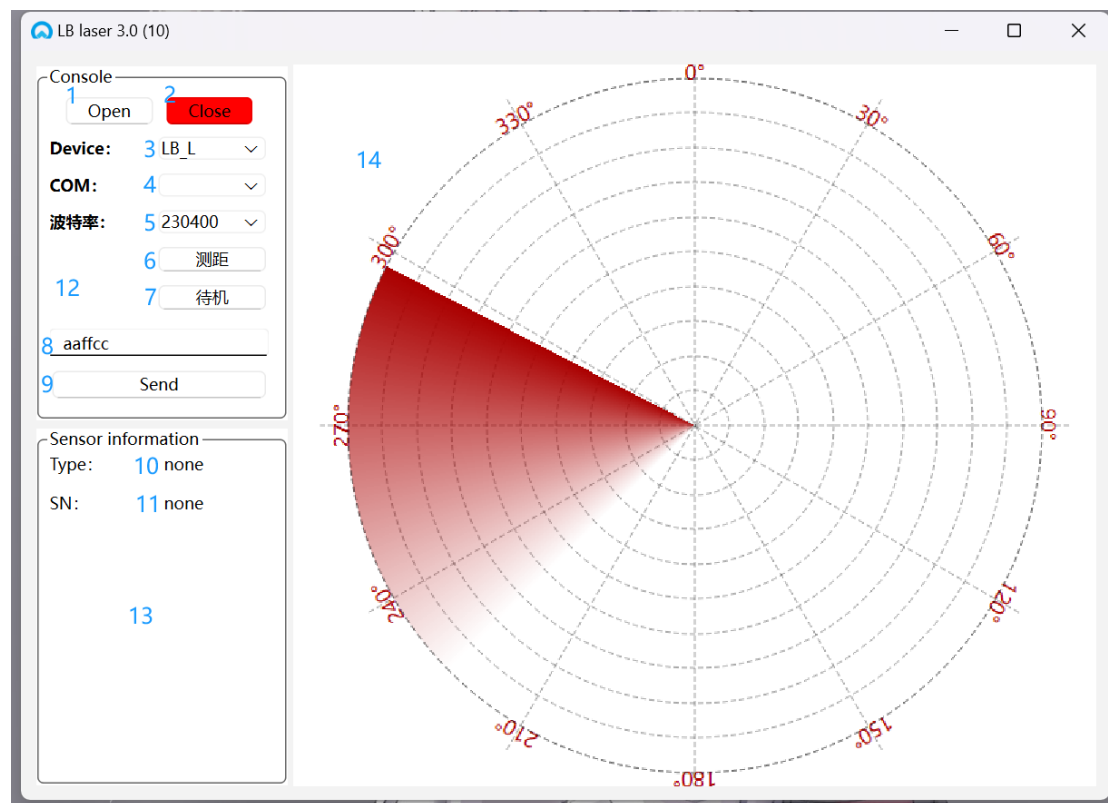


laser_view 上位机软件使用说明

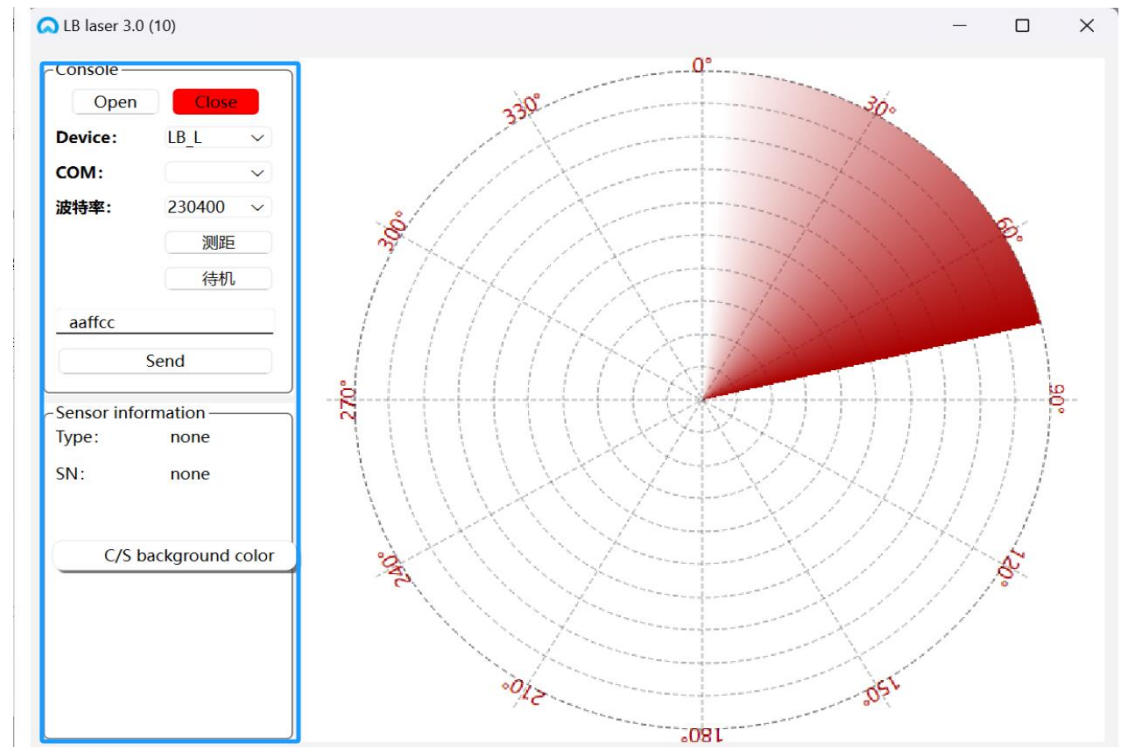
1. 打开 laser_view 后，界面如下：



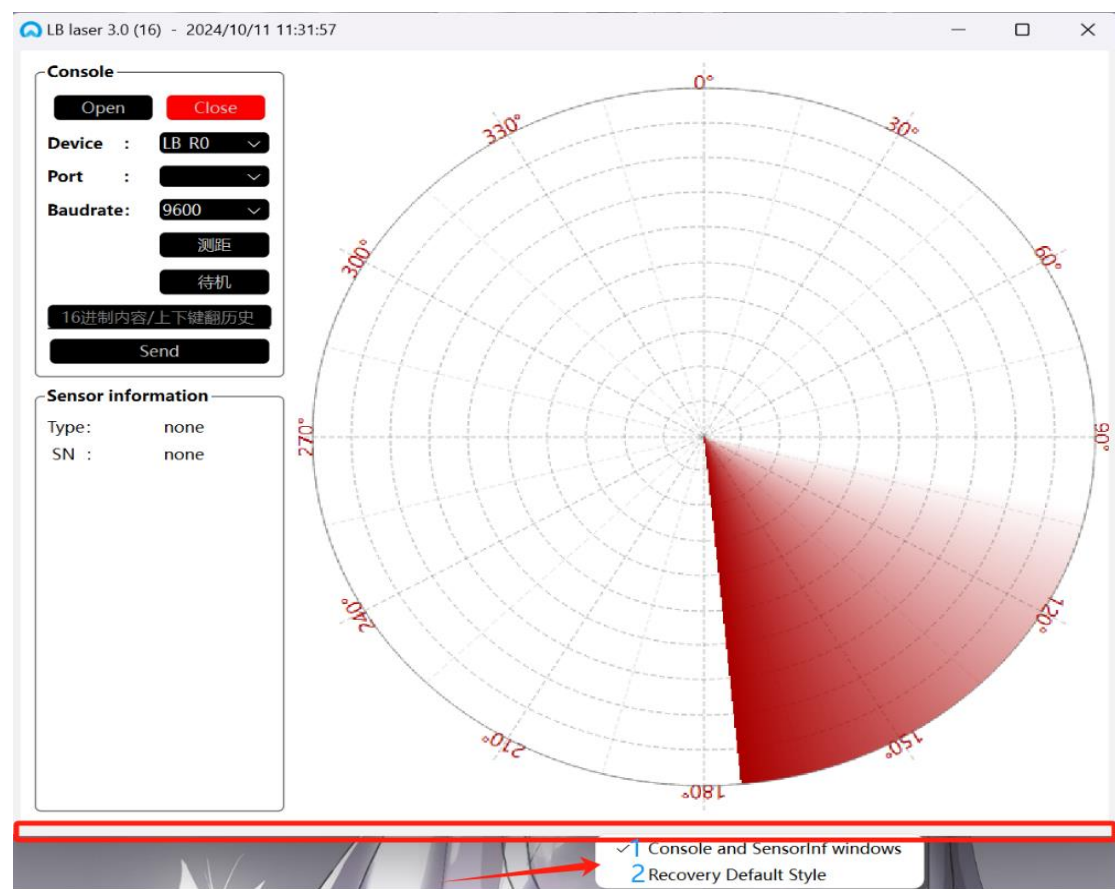
其中：1、2、6、7、9 为控制按键，3、4、5 为选项，8 为 16 进制发送输入，10、11、12、13、14 为相应信息显示。连接上设备后：

- 1) 选择 Device (3)对应设备选项
- 2) 选择 COM(4)对应的连接端口
- 3) 选择相应波特率(5)
- 4) 然后再打开设备 Open(1) —— 其中 Close(2)为关闭设备
- 5) 支持设备切换测距(6)以及待机(7)模式
- 6) 当 Open 后即可再输入框键入(8)16 进制数值（仅支持 16 进制），然后可使用 Send(9)按键发送到设备，按上下按键可翻看最近 10 条发送记录
- 7) 14 界面会显示相应设备点云，10 会有相应设备类型，11 显示设备 SN 号，12 及 13 为特殊显示板

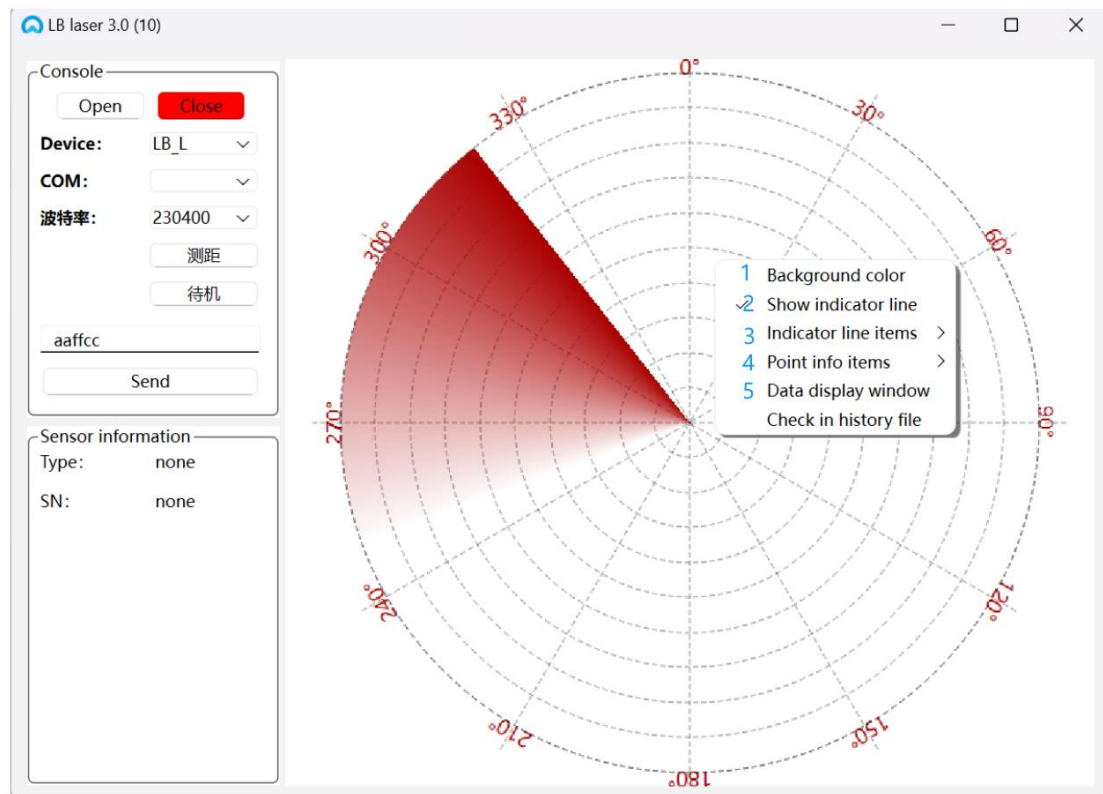
2. 右键鼠标蓝框区域可选择修改背景



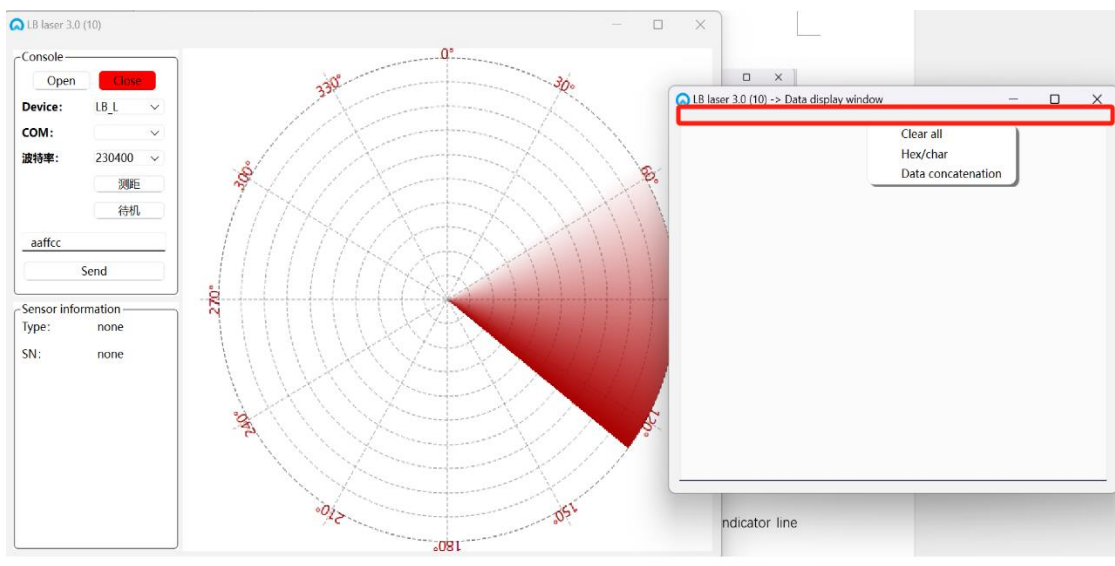
3. 右键鼠标红框区域, <Console and SensorInf windows>¹ 可隐藏左侧控制区; <Recovery Default Style>² 可恢复默认主题及清除历史记录和设置.



4. 在雷达点云区域右键鼠标如图：

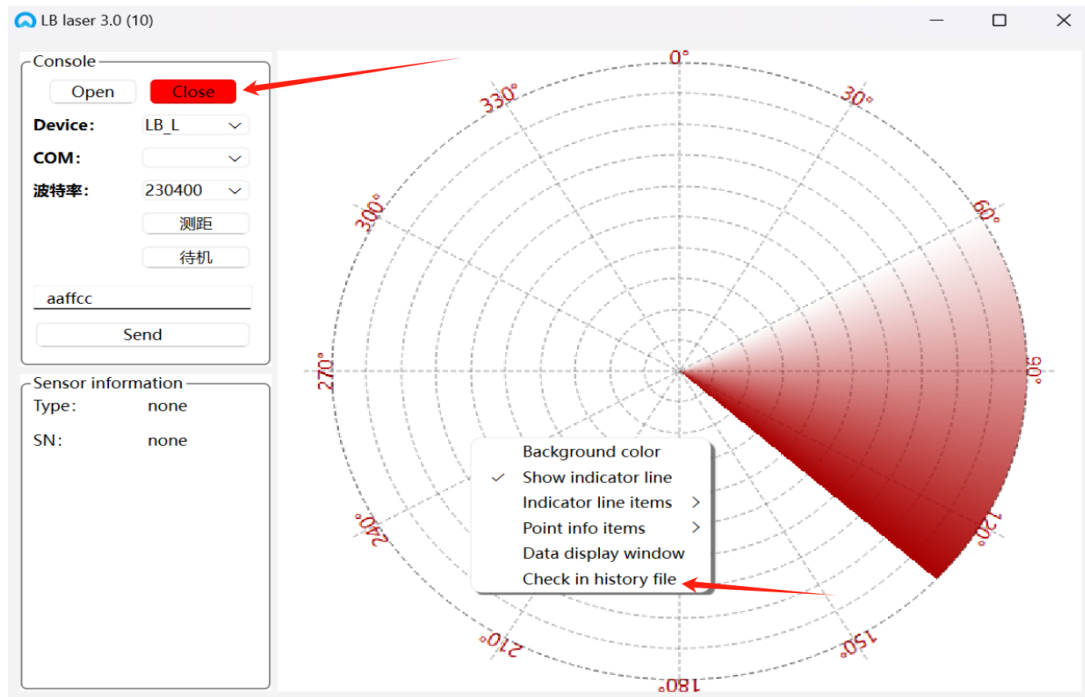


- 1) Background color(1) 可修改点云显示区背景颜色
- 2) Show indicator line(2) 可选择显示或关闭显示选定点的测量数据，并可 Indicator line items(3)进行选择显示信息（点距离/角度/强度）以及修改测量线的颜色
- 3) Point info items(4)可选择点云点的大小以及点的颜色
- 4) Data display window(5)可调出设备实时输出的串口数据，如下图：

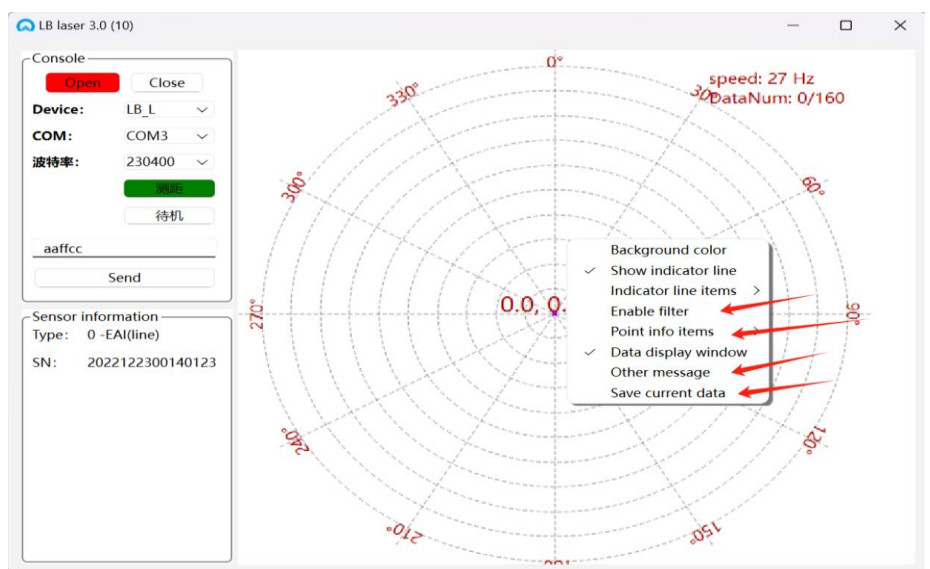


其中，右键鼠标红框位置可<Clear all>清除当前窗口数据，<Hex/char>切换窗口输出数据为 16 进制或字符形式，<Data concatenation>可拼接 16 进制输出时数据的连续性

5. 在 Close 状态下右键鼠标雷达点云区域可以 Check in history file 打开内容格式[D:%f A:%f C:%d],其中:{(非负值)D:Distance/mm - A:Angle/° - (非负值)C:conf/8bit, 不同（圈组）帧组使用空行隔开即可产生翻页帧数据} 的文件，可上下按键翻页不同帧数据并显示与点云图上



6. 在 Open 状态下右键鼠标雷达点云区域，可以使用<Enable filter>选择是否打开滤波，若有<Filter setting items>则可选择滤波方式（可叠加），若无则为默认滤波；<Other message> 为设备其它信息；<Save current data>可保存最近 20 帧点云数据，保存下来的点云数据文件可用上一步骤打开查看



注：点云雷达区域可鼠标右键或左键按住拖动，鼠标滚轮进行缩放。

令：若无法识别串口，请先安装 USB 驱动 cp2102，驱动下载地址：

<https://www.silabs.com/developers/usb-to-uart-bridge-vcp-drivers>

修订

日期	版本	内容	作者
2024/8/23	3.0.1	初版	Jasen
2024/9/9	3.0.12	增加使用说明	Jasen
2024/9/13	3.0.13	修改显示&增加提示	Jasen