<https://sdk-forum.dji.net/hc/zh-cn/articles/9188135288089-%E5%A6%82%E4%BD%95%E4%BD%BF%E7%94%A8L1%E7%9A%84%E7%82%B9%E4%BA%91%E5%8A%9F%E8%83%BD->

【介绍】

* L1的点云功能需要使用[Lidar](https://developer.dji.com/api-reference/android-api/Components/Lidar/DJILidar.html)类。

【设置】

* setPointCloudScanMode，设置点云扫描模式。
* setPointCloudReturnMode，设置点云返回数据模式。
* setPointCloudHighSensitivityMode，设置点云高敏模式。
* setPointCloudSamplingRate，设置点云采集速率。
* setPointCloudVisibleLightPixel，设置点云光点。
* addPointCloudStatusListener，添加对点云状态的监听。

【使用】

* pointCloudRecord，将开启点云录制，数据会被存储在SD卡里。
* startReadPointCloudLiveViewData，将开启实时点云数据采集，可通过addPointCloudLiveViewDataListener监听器对采集数据进行监听。采集后的数据无法在大疆智图里建模，只可用于光点画面渲染。MSDK没提供采集原始点云数据，因此无法建模。