1. 烧入算法板代码:adb push NaviPack /data/shelly\_robot(算法板代码有问题可以找关康)
2. 生成地图（桌面上的校验地图中的NaviPack.exe和SdkInterfaceAndDemo.exe文件），如果环境一样，此步骤可执行一次
3. 将地图push进算法板中，命令：push.bat
4. 检测是否有地图及雷达数据,打开雷达上位机,注意更换串口
5. 最终一步,整机治具,打开lidarfulltest.exe,进行测试

一定要确保标定是没问题的