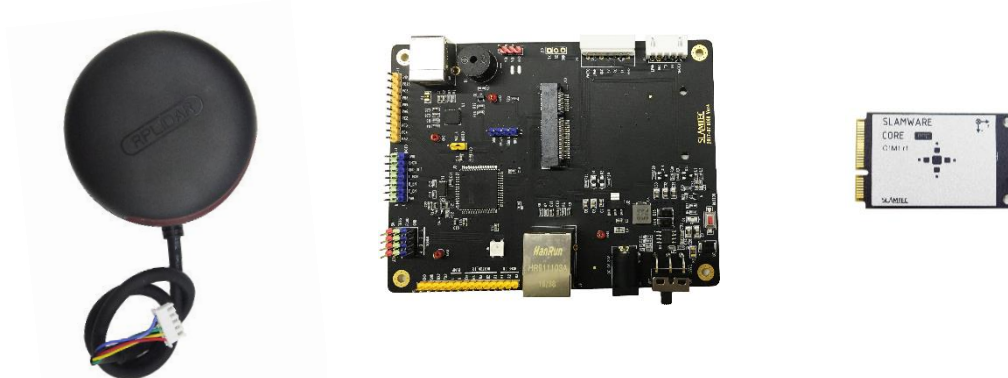
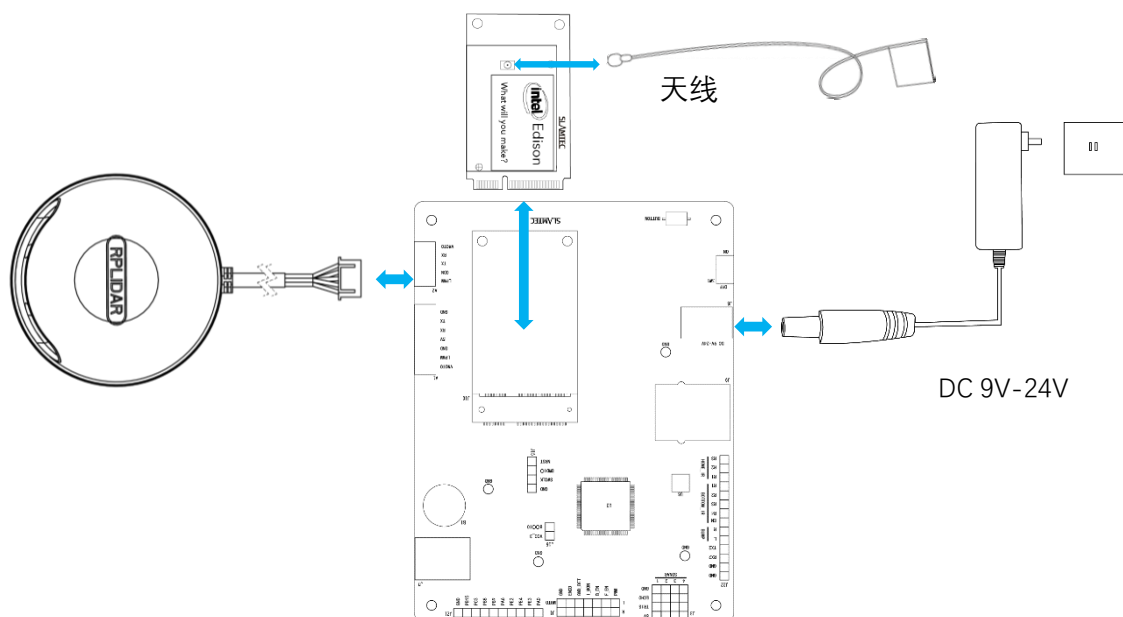


## 第一步: 快速连接

SLAMWARE 开发套件组成: SLAMWARE 核心模块, SLAMWARE Breakout, RPLIDAR A1 及配套通讯排线或 RPLIDAR A2 (本文档以 RPLIDAR A2 为例进行介绍)。如下图 (以 Breakout 4.0 为例进行介绍)。



请将套装中 SLAMWARE BREAKOUT 取出并放置于平整台面上, 将 SLAMWARE 核心模块插入 miniPCIE 插槽 (J10 接口) 并固定, 将 RPLIDAR A2 连接至 Breakout 的 A2 接口, 将电源适配器连接至 Breakout 的电源接口 (J8 接口)。如下图 (以 Breakout 4.0 为例进行介绍)。



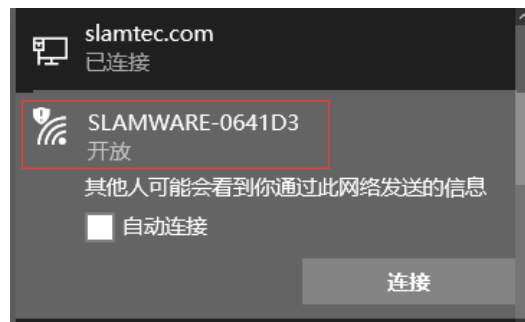
## 第二步: 启动并连接至电脑

将 Breakout 开关 (SW1) 拨至 ON 启动设备, 指示灯 (D1) 亮红色, 同时 Breakout 发出滴滴声, 约 30 秒后雷达开始转动, 此时设备正常启动。

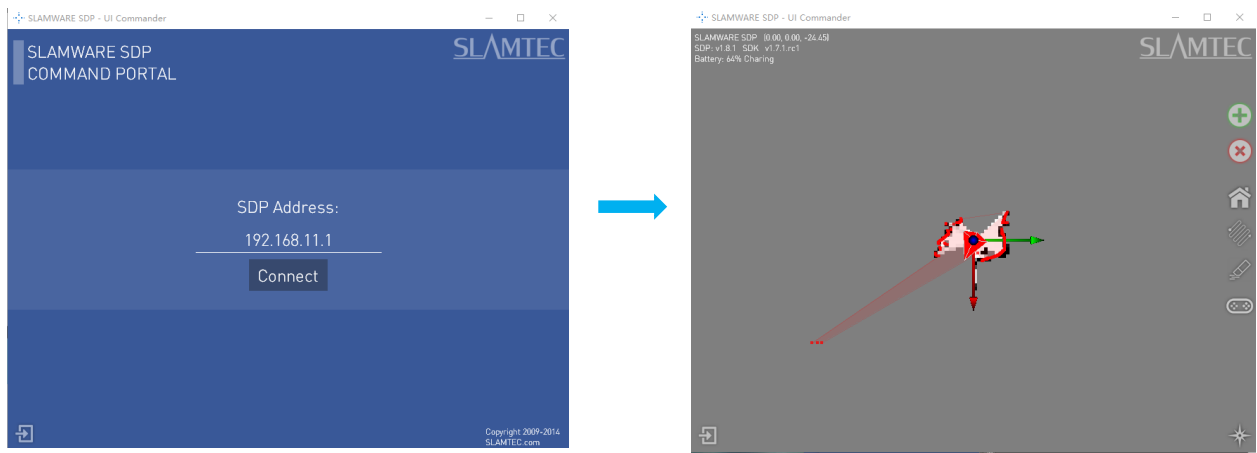
## 第三步: 下载并使用 SLAMWARE SDK

请至 SLAMTEC 官方网站下载最新 SLAMWARE SDK

<http://www.slamtec.com/cn/Slamware> 当设备正常启动后, 打开您的无线网络适配器, 您将看到热点 SLAMWARE-XXXXXX "。



请使用无线网卡连接至“SLWAMWARE-XXXXXX”（您也可以使用有线网络连接 SLAMWARE BREAKOUT 至 PC，此时 PC 端网络适配器需设置成 DHCP 模式），并使用 SDK 包中文件夹 bin 下 uicommander.exe 连接系统，默认 IP 为 192.168.11.1，连接成功之后，uicommander 界面将出现 RPLIDAR 扫描到的地图。



## 第四步: 更多参考内容

更多 SDK 相关内容请参考 SDK 包中相关文档；

如需了解更多 SLAMWARE 套件使用方法，请参考 SLAMWARE 套件用户手册；

如需了解 SLAMWARE 核心模块如何与外部系统通讯，请参考 SLAMWARE Ctrl Bus 通讯协议文档；

如需了解 SLAMWARE CORE 的电气特性及具体规格信息,请参考 SLAMWARE CORE 数据手册；

上述文档均可在思岚科技官方网站 <http://www.slamtec.com/> 上下载，如需更多帮助，请联系 [support@slamtec.com](mailto:support@slamtec.com)