

## 禅思 L3 已知问题列表

发布日期:	2025.11.04
禅思 L3 固件:	V01.00.0106
M400 飞行器固件:	V16.00.0005
DJI RC Plus 2 遥控器固件:	V01.64.0702
DJI Pilot 2 App	V16.0.0.49

\* 务必确保飞行器固件、遥控器固件以及 L3 固件均为最新配套版本，否则将影响使用。

### V01.00.0106 版本已知问题:

编号	问题描述	规避措施
1	点频模式 $\geq 350$ kHz 时: <ul style="list-style-type: none"> <li>大疆智图重建后的点云模型有较多异常点云噪点。</li> <li>实时点云画面中有异常噪点。</li> <li>激光测距值显示 NA。</li> </ul>	参考用户手册负载参数说明，自查是否符合推荐的采集参数。
2	L3 专用支架搭配 H30 系列/P1/L2 负载使用，出现异常。	专用支架暂不支持其他负载。请更换 M400 飞行器原装支架使用。
3	一字扫描模式下，大疆智图重建后的点云模型在断点续飞处有概率出现部分漏缺。	手动将断点前移，保证扫描覆盖完全。
4	一字扫描模式下，实时点云模型下载后有斑马条纹状的漏缺。	待修复，实际点云成果无影响。
5	部分云台角度下，距离着色错误。	待修复，实际点云成果无影响。
6	执行航线任务时若选择“等距间隔拍照”，当正在拍	待修复，可选择其他模式同时录制点云和拍

<https://enterprise.dji.com/zenmuse-l3>

## 禅思 L3 已知问题列表

	照时按下 R3 按键切换点云, 提示“切换失败”。	照。
7	飞行速度为 25 m/s 时, 拍摄视频出现水波纹或点云精度下降。	请使用推荐的 17 m/s 速度进行作业。
8	激光雷达在一定条件下有概率烧坏相机类设备。	请勿使用相机类设备直接拍摄激光雷达。