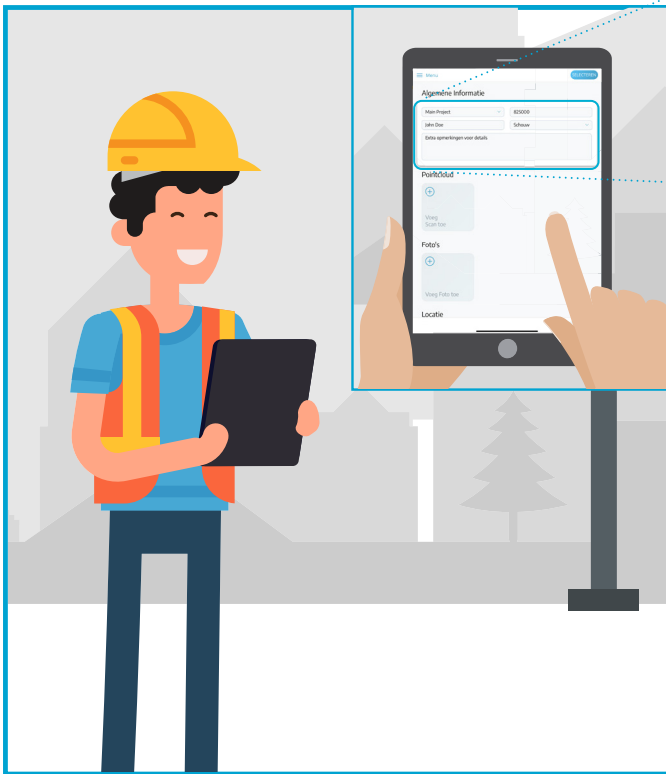


PODRĘCZNIK UŻYTKOWNIKA LIDAR TO GO

Aby optymalnie wykorzystać skaner LiDAR, zawsze najpierw dokładnie przeczytaj instrukcję obsługi. Punkty referencyjne są bardzo ważne. Zawsze zapewnij wystarczające i wyraźne punkty referencyjne.

Krok 1. Informacje ogólne



Algemene Informatie

Project Naam	1	Sectie / Scan	2
Jab	3		
Opmerkingen			
4			

Krok 1. Informacje ogólne

- 1 Wybierz projekt;
- 2 Wprowadź kod projektu;
- 3 Wprowadź swoje imię i nazwisko;
- 4 Zgłoś ewentualne uwagi.

Krok 2. Przygotowanie skanowania

POINTCLOUD

Naciśnij znak plusa pod pointcloud, aby rozpocząć skanowanie.

Uwaga!

Zawsze skanuj punkt odniesienia na początku, w trakcie i na końcu skanowania! Na przykład dom, latarnia, drzewo, studnia, krawężniki lub miejsca parkingowe. Albo skanuj dalej od poprzedniego skanu. Zawsze skanuj punkt odniesienia z dwóch stron/kątów.

FOTOGRAFIE

Wszystkie obiekty powinny być sfotografowane. Na przykład DP, wałki, zawory itp.

Należy wykonać fotografie punktów referencyjnych podczas skanowania, tak aby punkty referencyjne były wyraźnie widoczne.

Menu

ANNULEREN

Opmerkingen

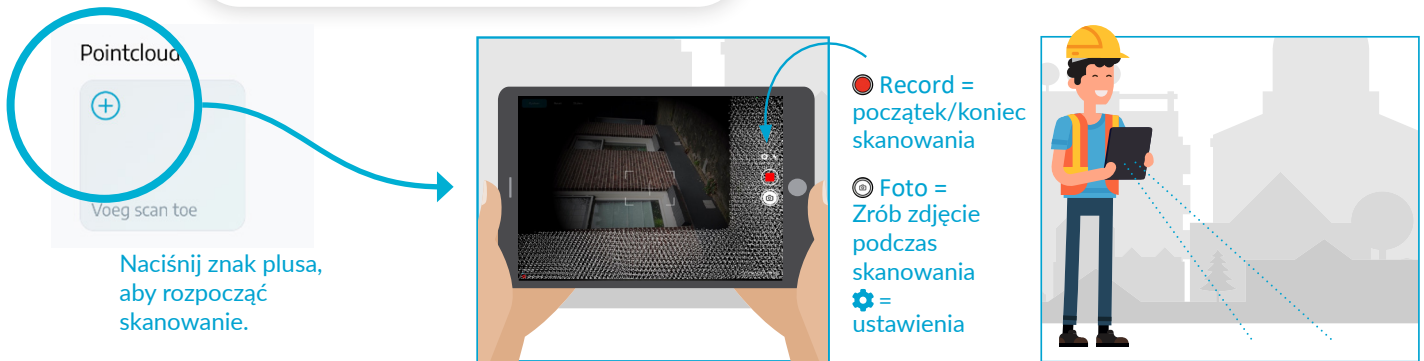
Pointcloud

Voeg scan toe

Foto's

Voeg photo toe

Krok 3. Skanowanie



ZAWSZE ZACZYNAJ I KOŃCZ SKANOWANIE OD PUNKTÓW ODNIESIENIA!

Istnieje kilka punktów referencyjnych:

- Róg budynku
- Słupy oświetleniowe
- Drzewo- Studzienka
- Krawężniki
- Zatoki parkingowe
- Poprzednie skany



Krok 4. Sprawdź i wyślij skan.

