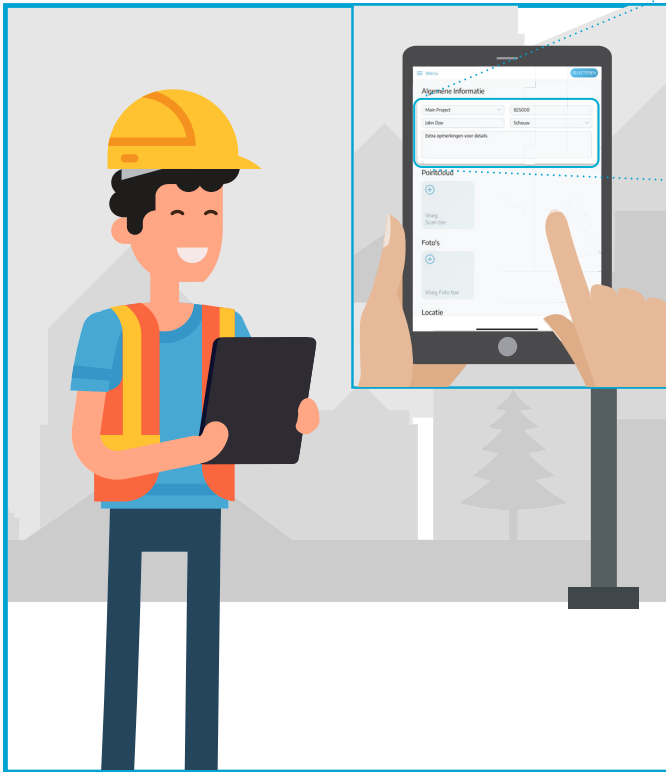


# MANUAL DE UTILIZARE LiDAR TO GO

Pentru o utilizare optimă a scannerului LiDAR, citiți mai întâi cu atenție manualul.

Punctele de referință sunt esențiale. Asigurați-vă întotdeauna că aveți puncte de referință suficiente și clare!

## Pasul 1. Informații generale



### Algemene Informatie

|              |   |               |   |
|--------------|---|---------------|---|
| Project Naam | 1 | Sectie / Scan | 2 |
| Job          | 3 |               |   |
| Opmerkingen  |   |               |   |
| 4            |   |               |   |

### Completați informațiile generale despre proiect:

- 1 Selectați un proiect;
- 2 Introduceți codul proiectului;
- 3 Introduceți numele și prenumele dumneavoastră;
- 4 Introduceți un comentariu, dacă este necesar.

## Pasul 2. Pregătiți scanarea

### POINTCLOUD

Apăsați semnul plus de sub pointcloud pentru a începe scanarea.

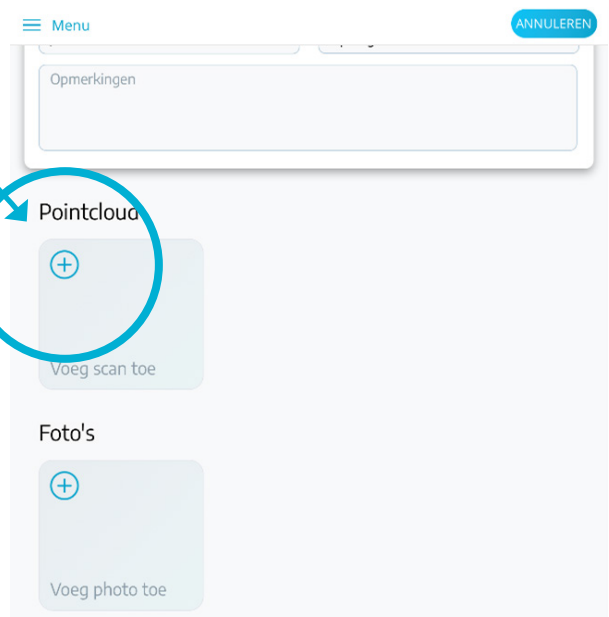
Atenție!

Scanați întotdeauna un punct de referință la începutul, în timpul și la sfârșitul scanării! De exemplu, o casă, un stâlp de iluminat, un copac, un puț, borduri, locuri de parcare. Sau continuați scanarea de la o scanare anterioară. Scanați întotdeauna un punct de referință din două laturi/unghiuri.

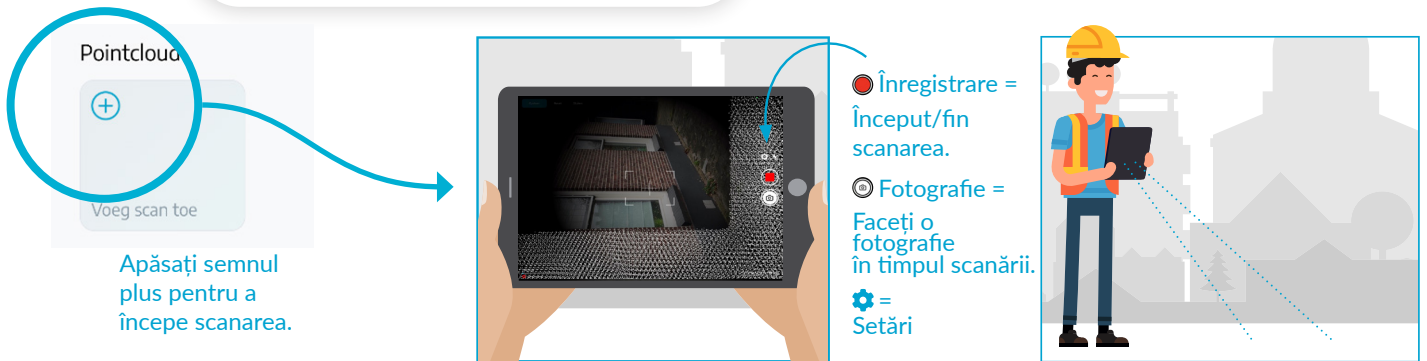
### FOTOGRAFII

Toate obiectele trebuie fotografiate. De exemplu, PD-uri, role, supape etc.

În timpul scanării, ar trebui să se facă fotografii ale punctelor de referință, astfel încât acestea să fie clar vizibile.



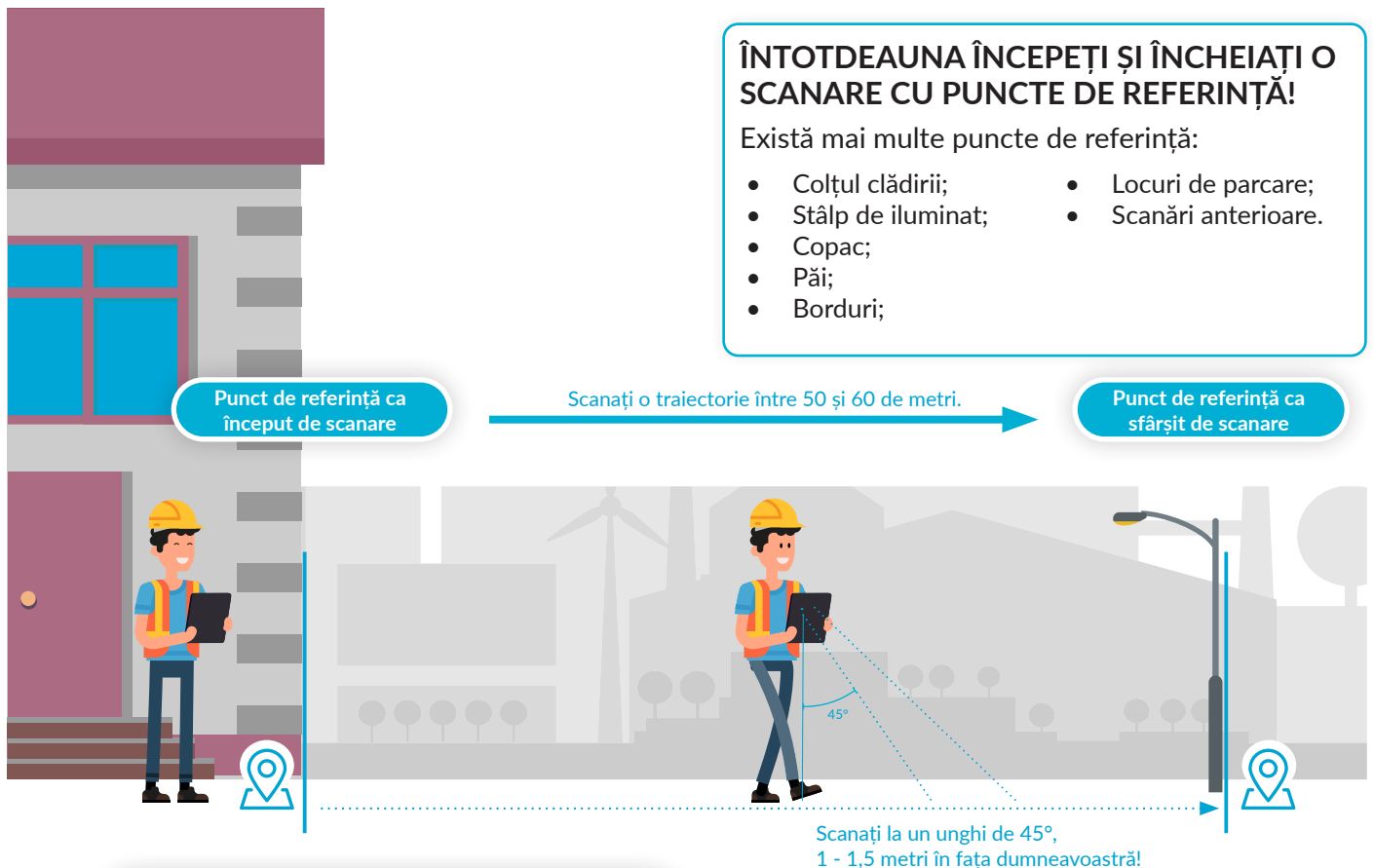
### Pasul 3. Scanați



### ÎNTOTDEAUNA ÎNCEPEȚI ȘI ÎNCHEIAȚI O SCANARE CU PUNCTE DE REFERINȚĂ!

Există mai multe puncte de referință:

- Colțul clădirii;
- Stâlp de iluminat;
- Copac;
- Păi;
- Borduri;
- Locuri de parcare;
- Scanări anterioare.



### Pasul 4. Verificați și trimiteți scanarea

