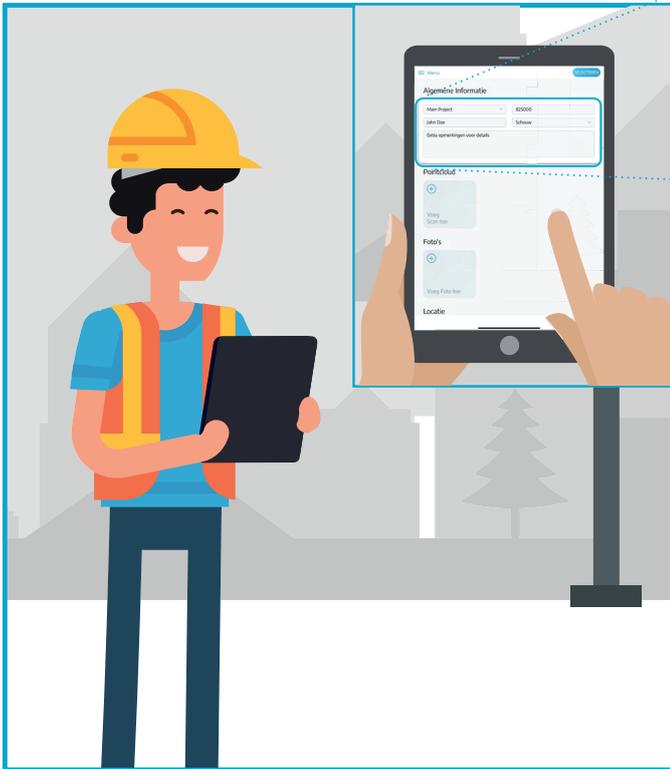


# BENUTZERHANDBUCH LiDAR TO GO

Um den LiDAR-Scanner optimal nutzen zu können, lesen Sie bitte immer zuerst das Handbuch sorgfältig durch. **Bezugspunkte sind entscheidend. Achten Sie immer darauf, dass Sie genügend und klare Bezugspunkte haben!**

## Schritt 1. Allgemeine Informationen



### Algemene informatie

Project Naam	1	Sectie / Scan	2
Job	3		
Opmerkingen			4

### Füllen Sie die allgemeinen Projektinformationen aus:

- 1 Wählen Sie ein Projekt aus;
- 2 Geben Sie den Projektcode ein;
- 3 Geben Sie Ihren Vor- und Nachnamen ein;
- 4 Geben Sie ggf. einen Kommentar ein.

## Schritt 2. Scannen vorbereiten

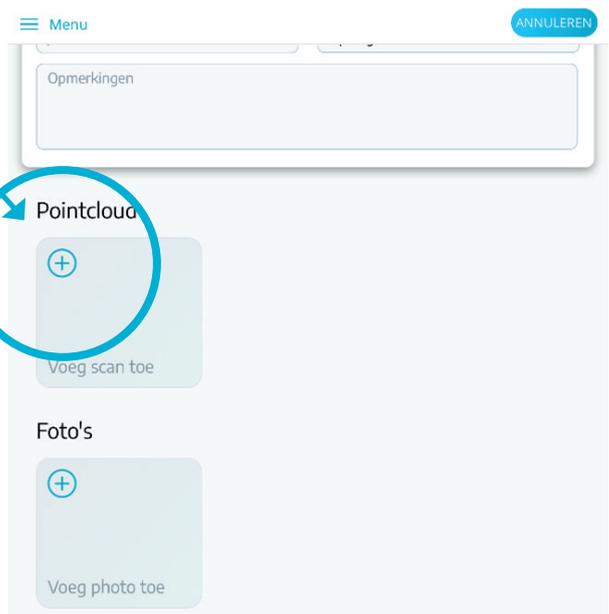
### PUNKTWOLKE

Drücken Sie das Pluszeichen unter pointcloud, um den Scanvorgang zu starten. Achtung!

Scannen Sie immer einen Referenzpunkt am Anfang, während und am Ende des Scans! Zum Beispiel ein Haus, einen Laternenpfahl, einen Baum, einen Brunnen, Bordsteine, Parkplätze. Oder scannen Sie von einem vorherigen Scan weiter. Scannen Sie einen Referenzpunkt immer von zwei Seiten/ Winkeln aus.

### FOTOGRAFIEN

Alle Objekte sollten fotografiert werden. Zum Beispiel DVs, Rollen, Ventile usw. Während des Scannens sollten Fotos von Referenzpunkten gemacht werden, damit die Referenzpunkte deutlich sichtbar sind.



### Schritt 3. Prüfen Sie

Pointcloud  
Voeg scan toe

Drücken Sie das Pluszeichen, um den Scanvorgang zu starten.



- Record = Starten/Beenden des Scans.
- Foto = Bild aufnehmen während des Scannens.
- ⚙️ = Einstellungen



**BEGINNEN UND BEENDEN SIE EINEN SCAN IMMER MIT REFERENZPUNKTEN!**

Es gibt mehrere Bezugspunkte:

- Ecke des Gebäudes;
- Laternenpfahl;
- Baum;
- Brunnen;
- Bordsteine;
- Parkbuchten;
- Vorherige Scans.

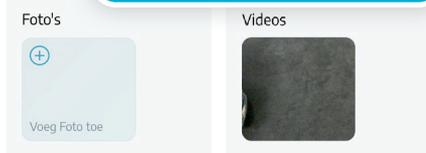


### Schritt 4. Scan prüfen und senden

#### Scan überprüfen



#### Anzeigen von Fotos und Videos



Sie machen die Fotos und Videos beim Scannen!

#### Versand



Die Standortdaten werden automatisch geladen.



Nach der Bestätigung des Sendevorgangs wird das Projekt in die Upload-Warteschlange aufgenommen.