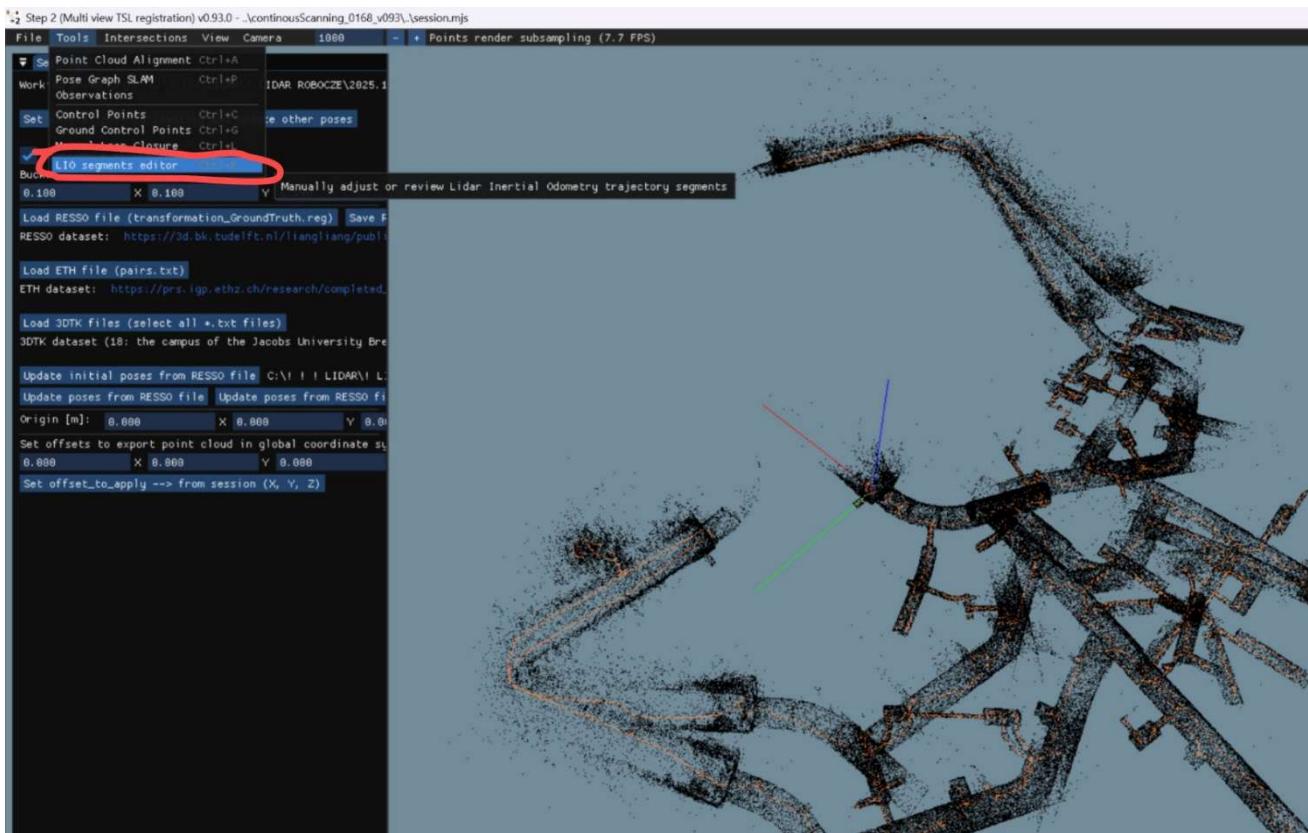
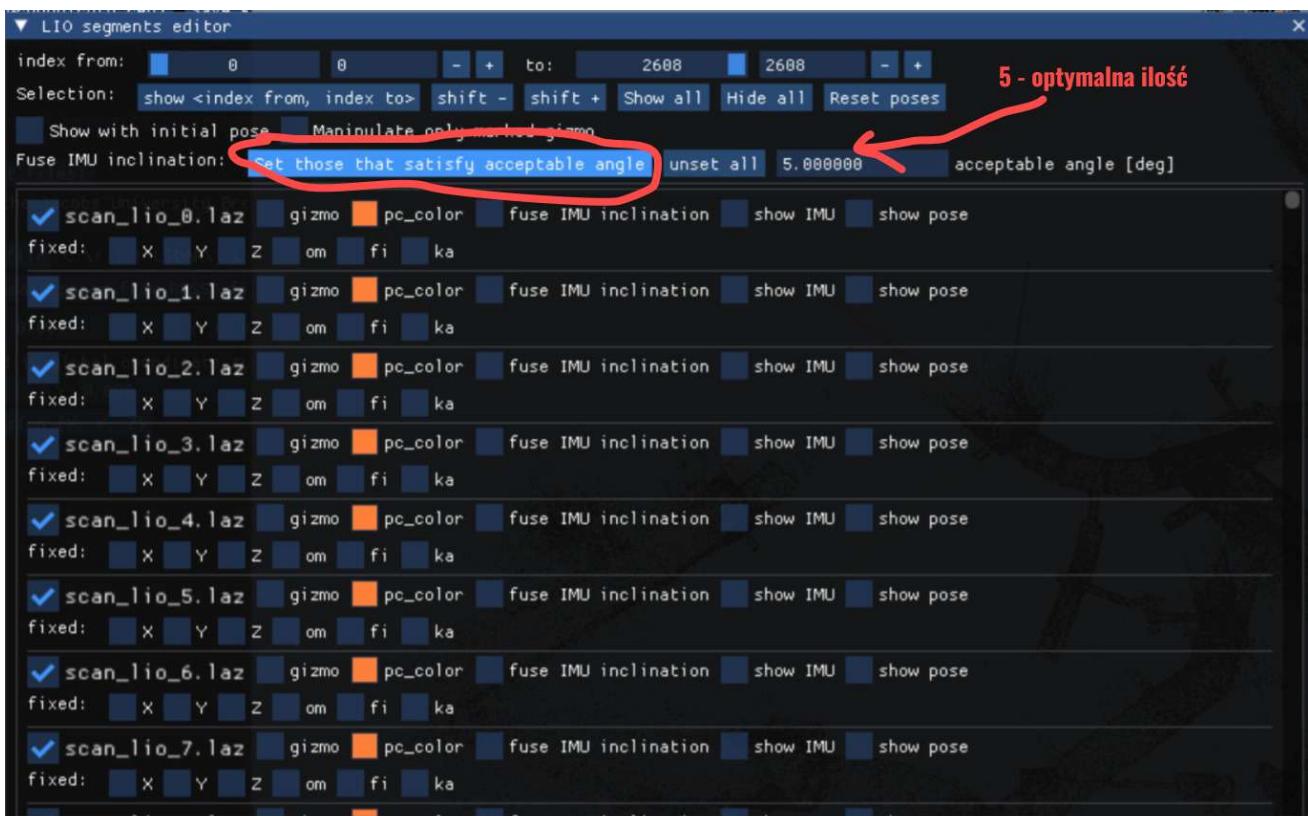


## File: multi\_view\_tls\_registration\_step\_2.exe

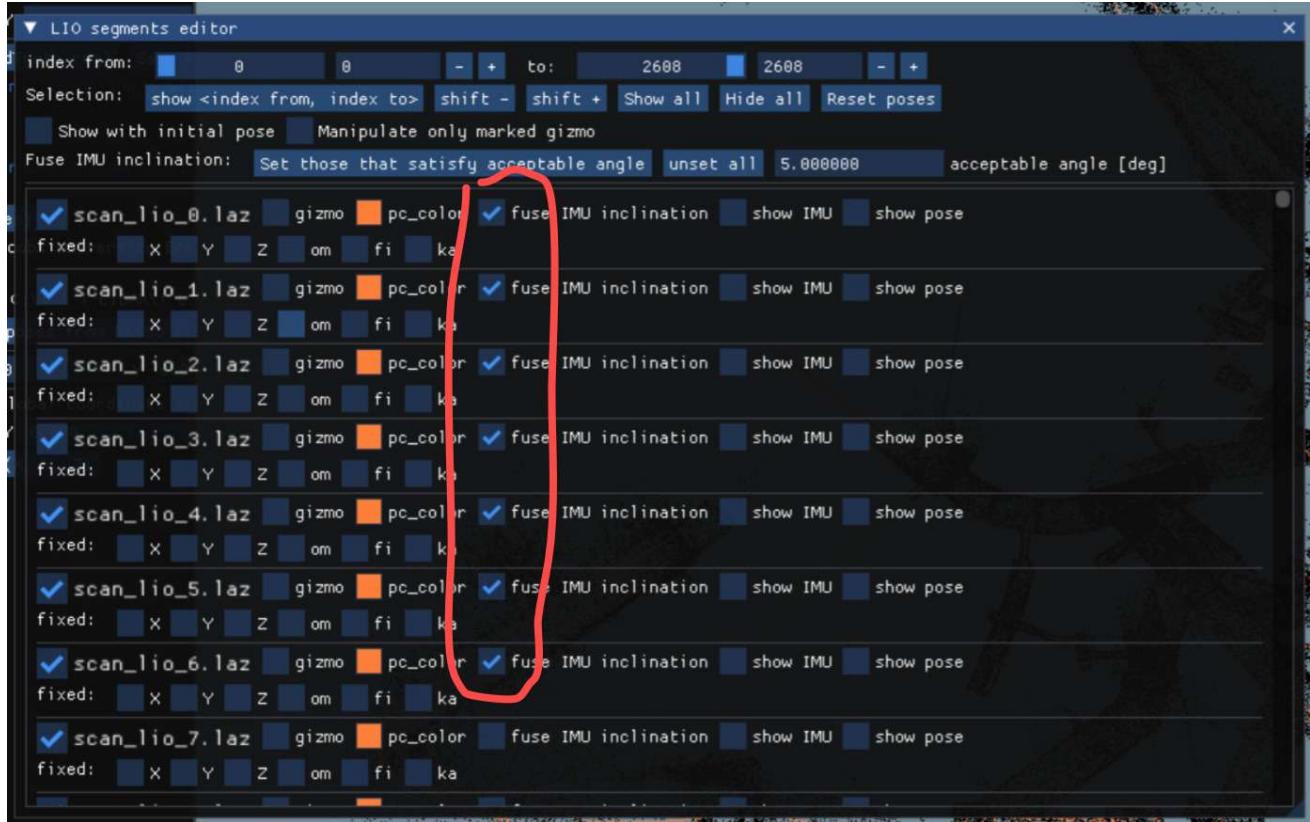
### STEP 1



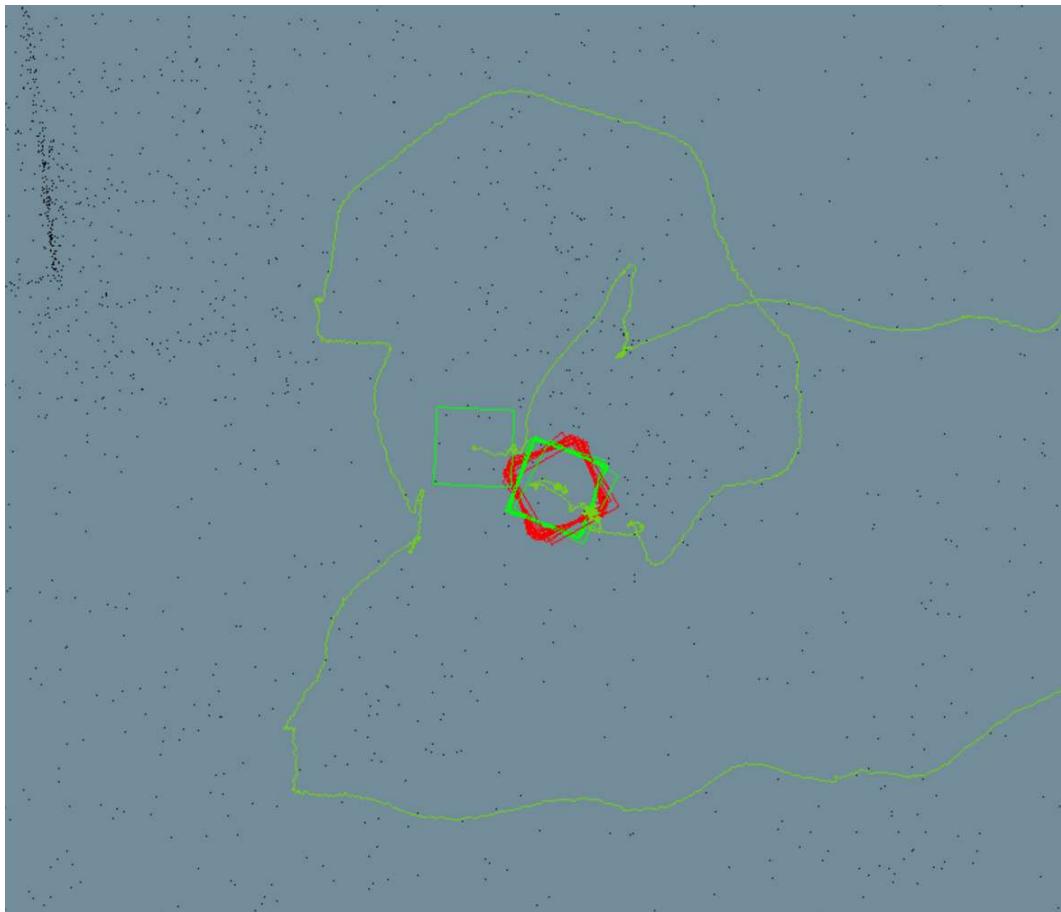
### STEP 2



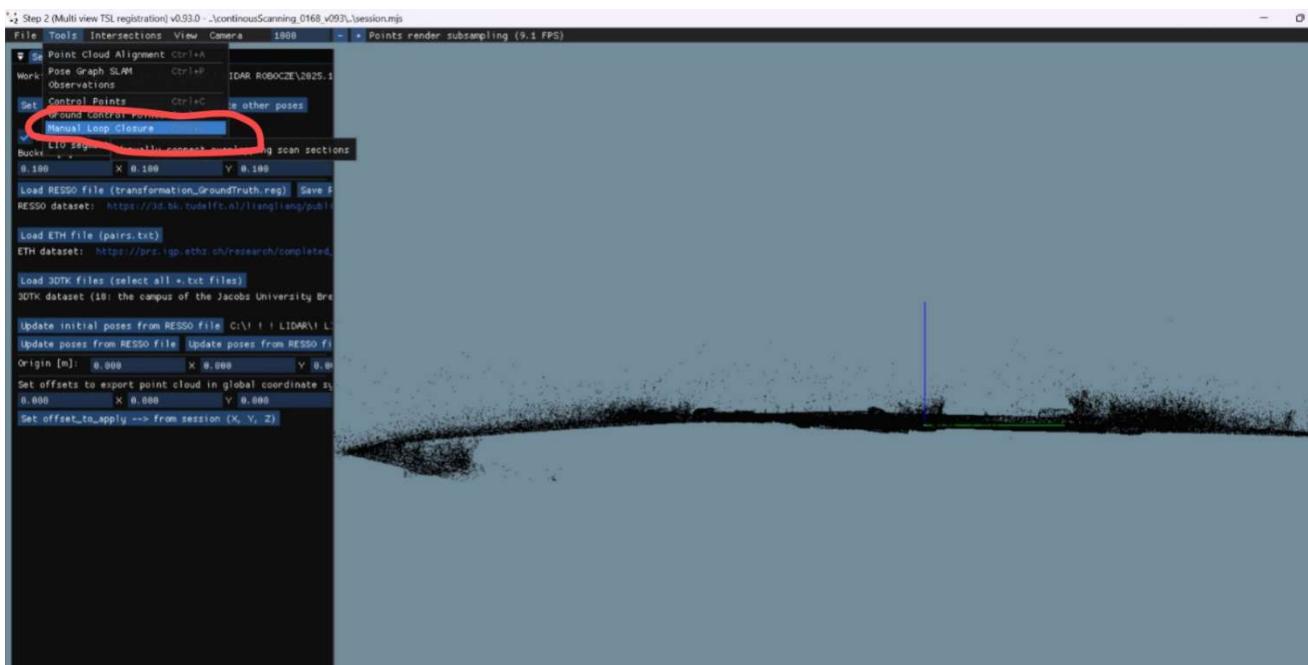
po wciśnięciu "Set those that satify acceptable angle" zaznaczają się wybrane (wg akceptowalnego odchylenia stopnia kąta) poziomowane lidarem miejsca "fuse IMU inclination"



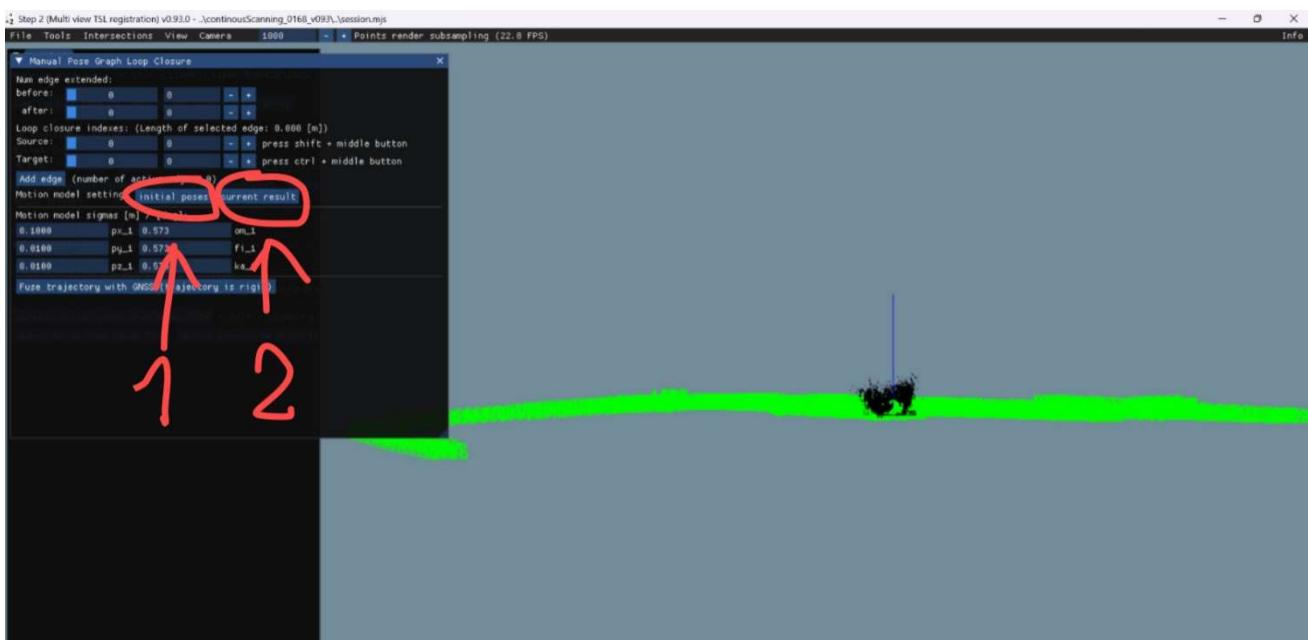
a na trajektorii ukazują się zaznaczone miejsca IMU :

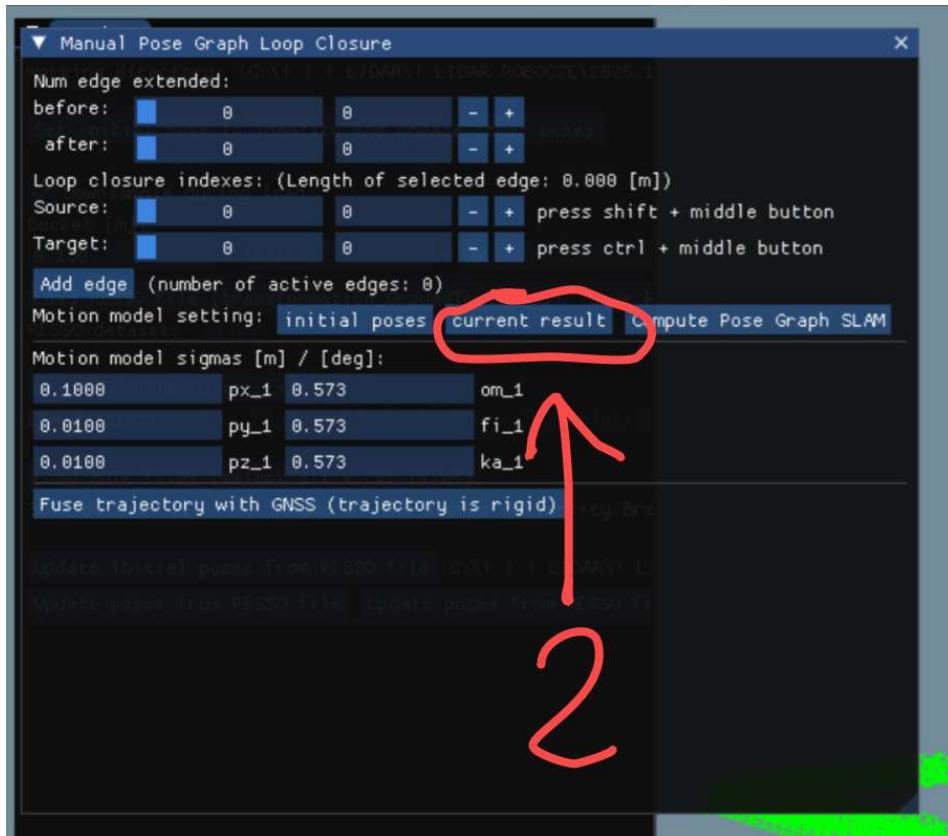


### STEP 3



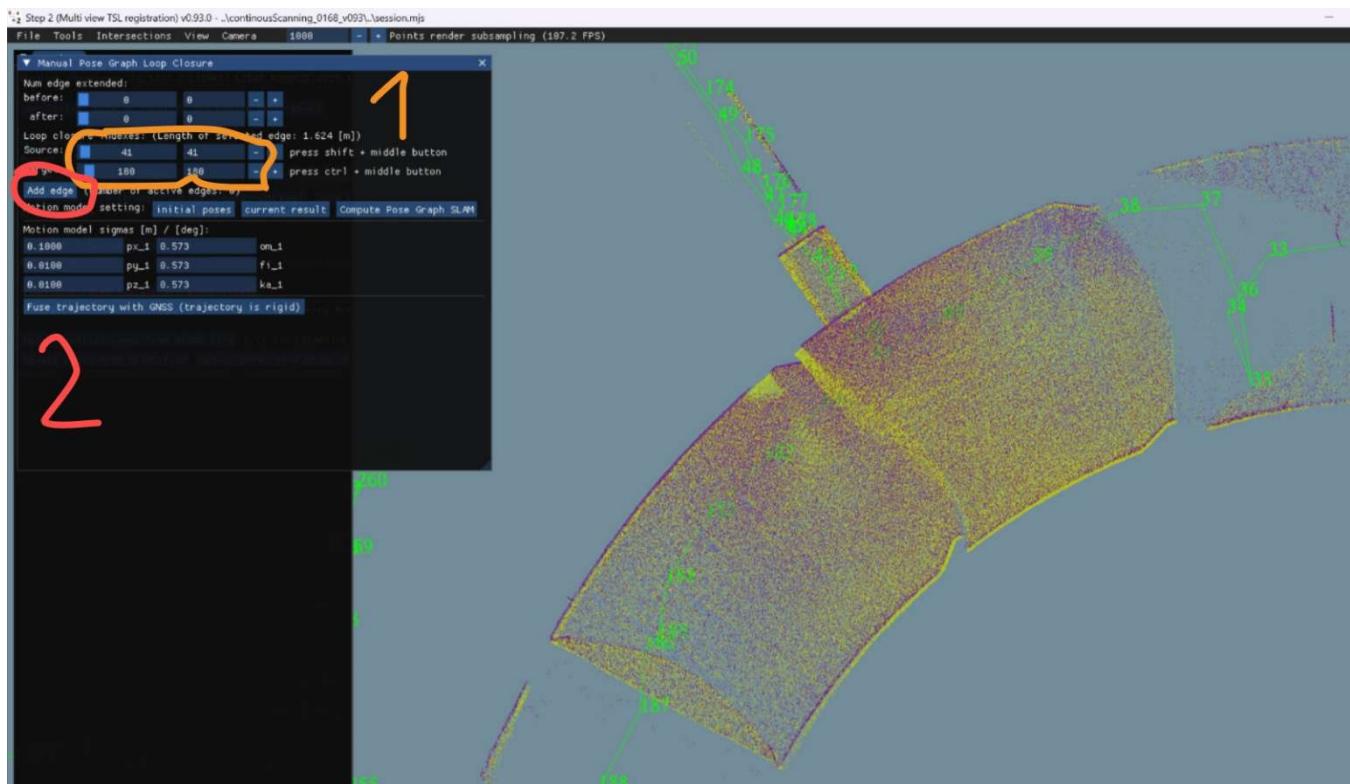
### STEP 4 (button 1 and later 2)



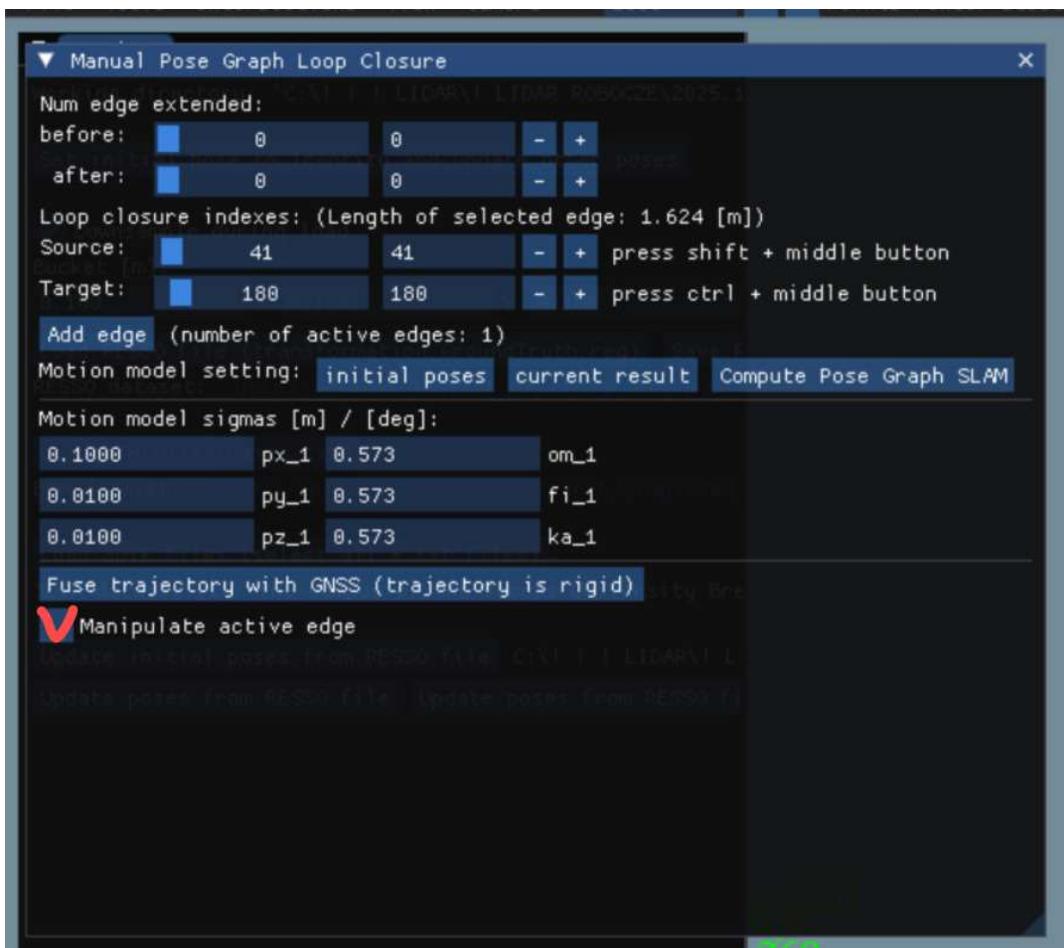


Następnie nie wyłączając opcji "fuse IMU inclination" wybieramy miejsca do wyrównania ICP pomiędzy poszczególnymi sesjami pomiarów (dodajemy EDGE):

### STEP 5 (wyrównywanie)

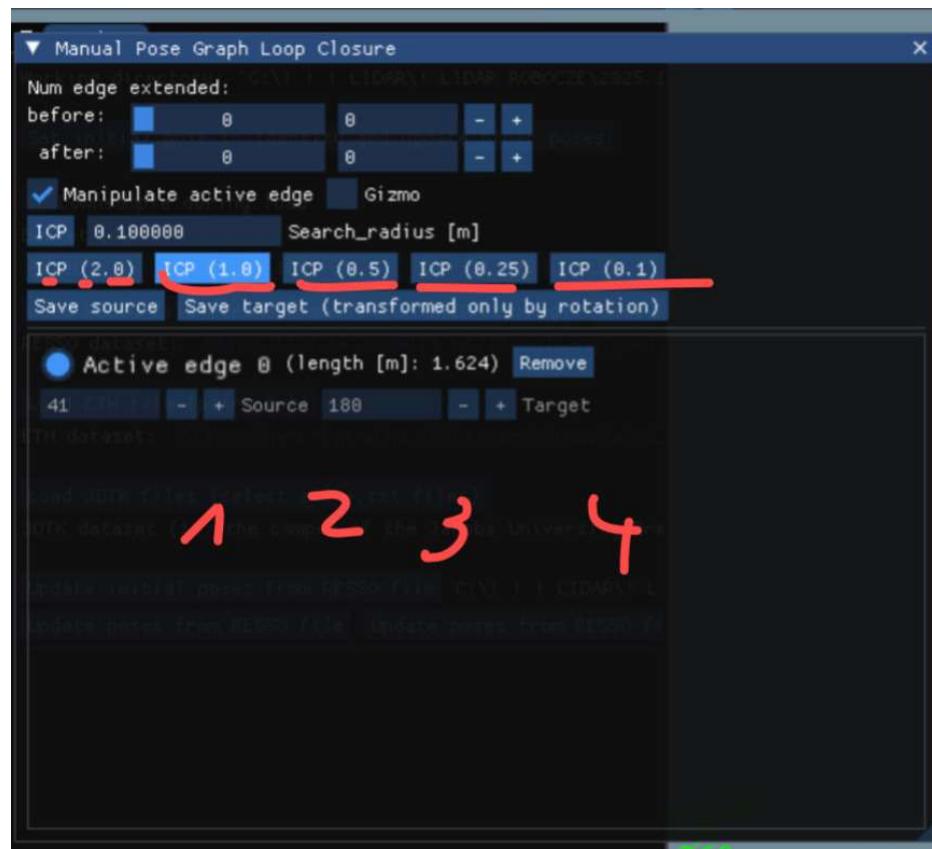


## STEP 6



**UWAGA:** Wyrównujemy ICP, ale w razie potrzeby jeżeli sesje są znacznie od siebie odsunięte należy wstępnie wyrównać je (zblążyć) używając GIZMO a następnie wyrównywać ICP

## STEP 7



## STEP 8 (button 1 and later 2)

