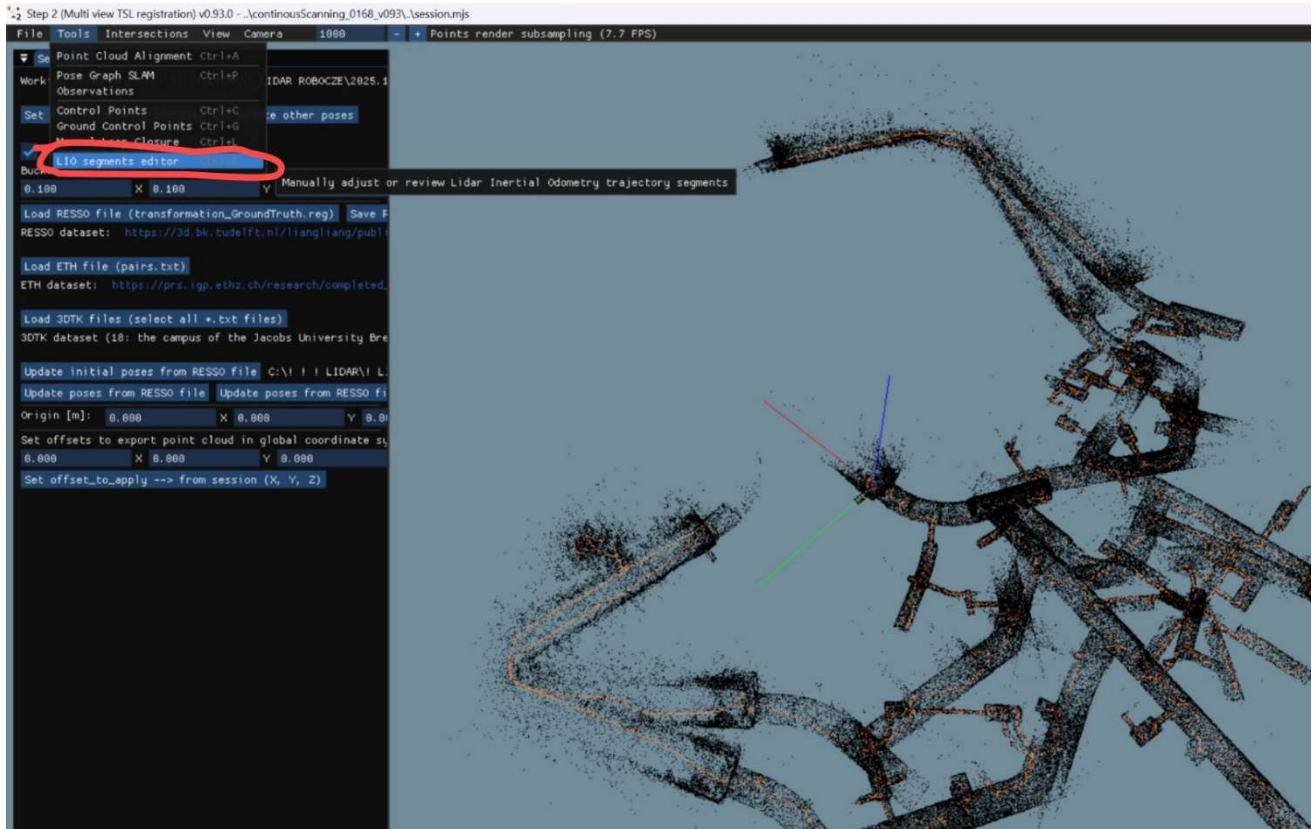
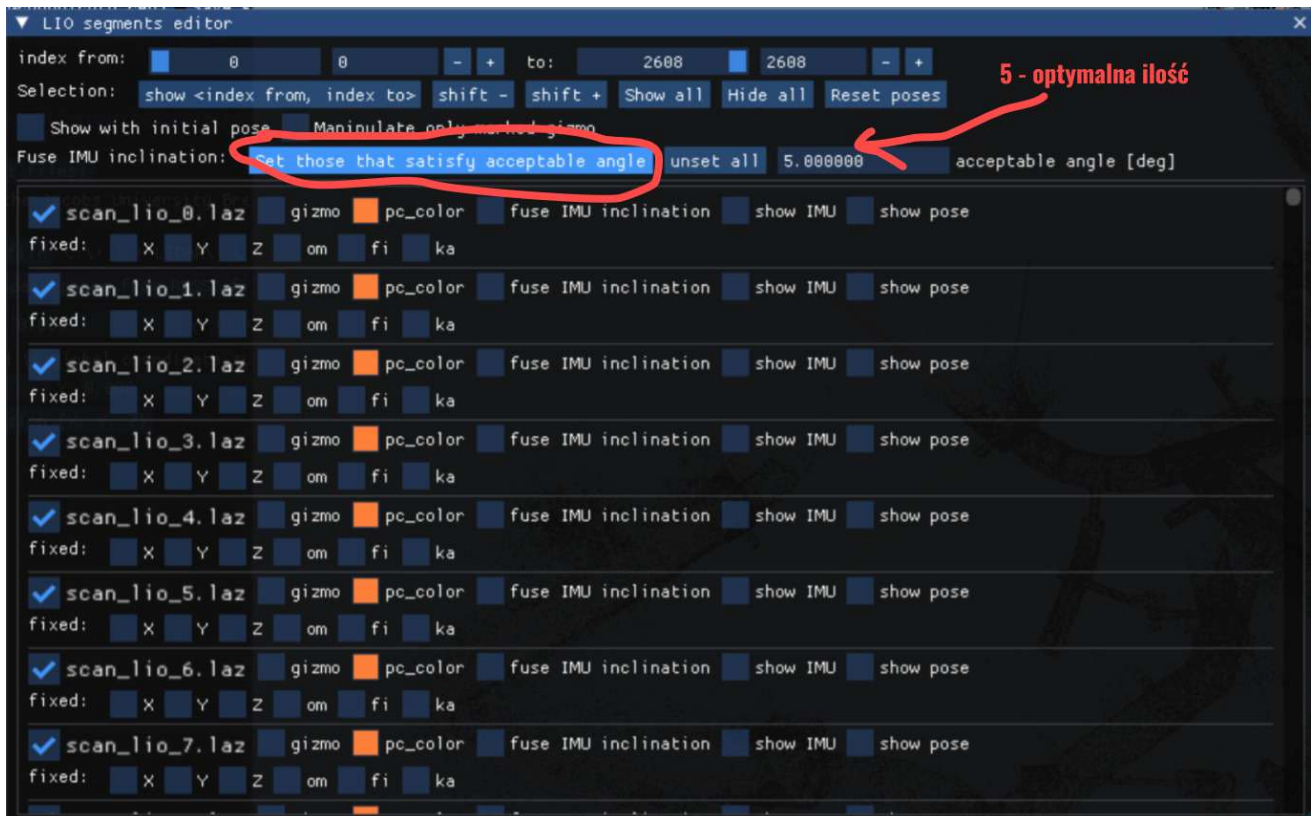


File: multi_view_tls_registration_step_2.exe

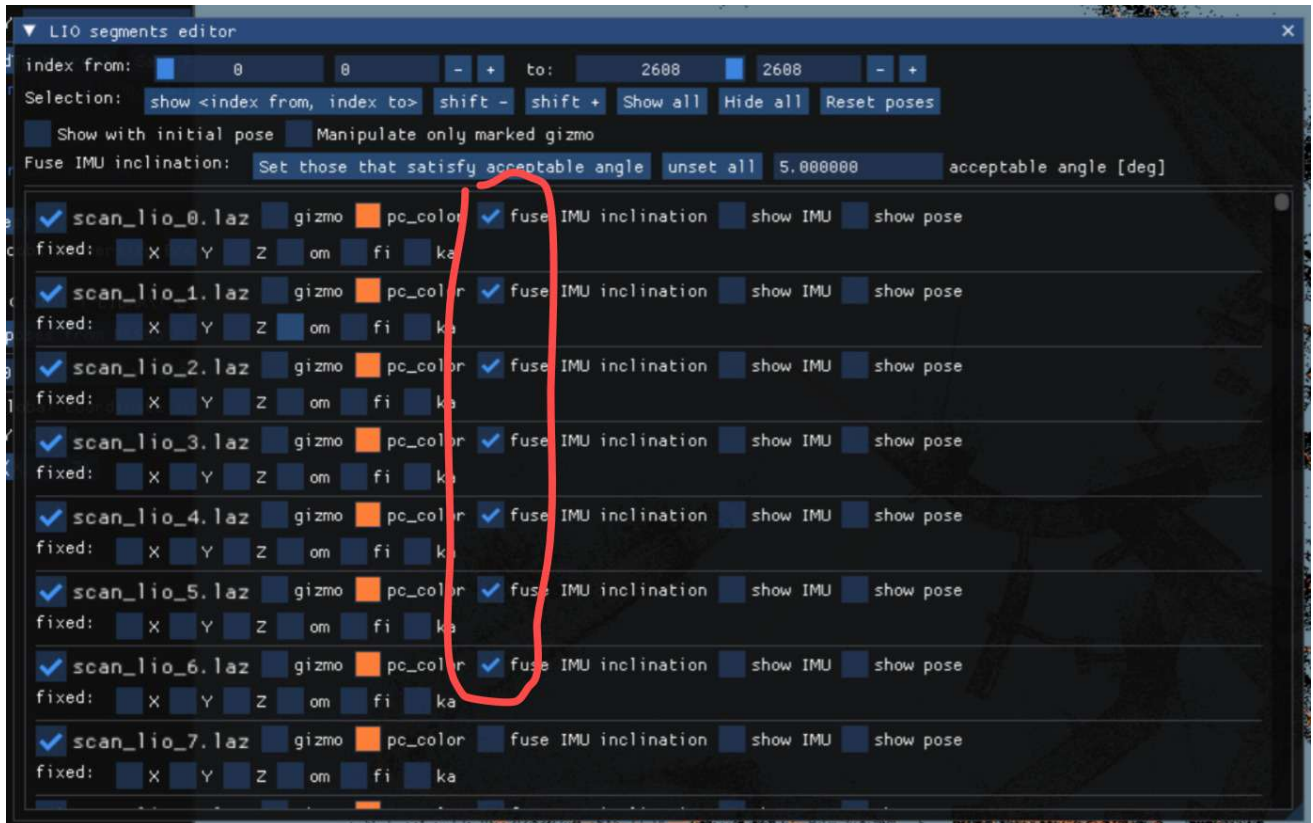
STEP 1



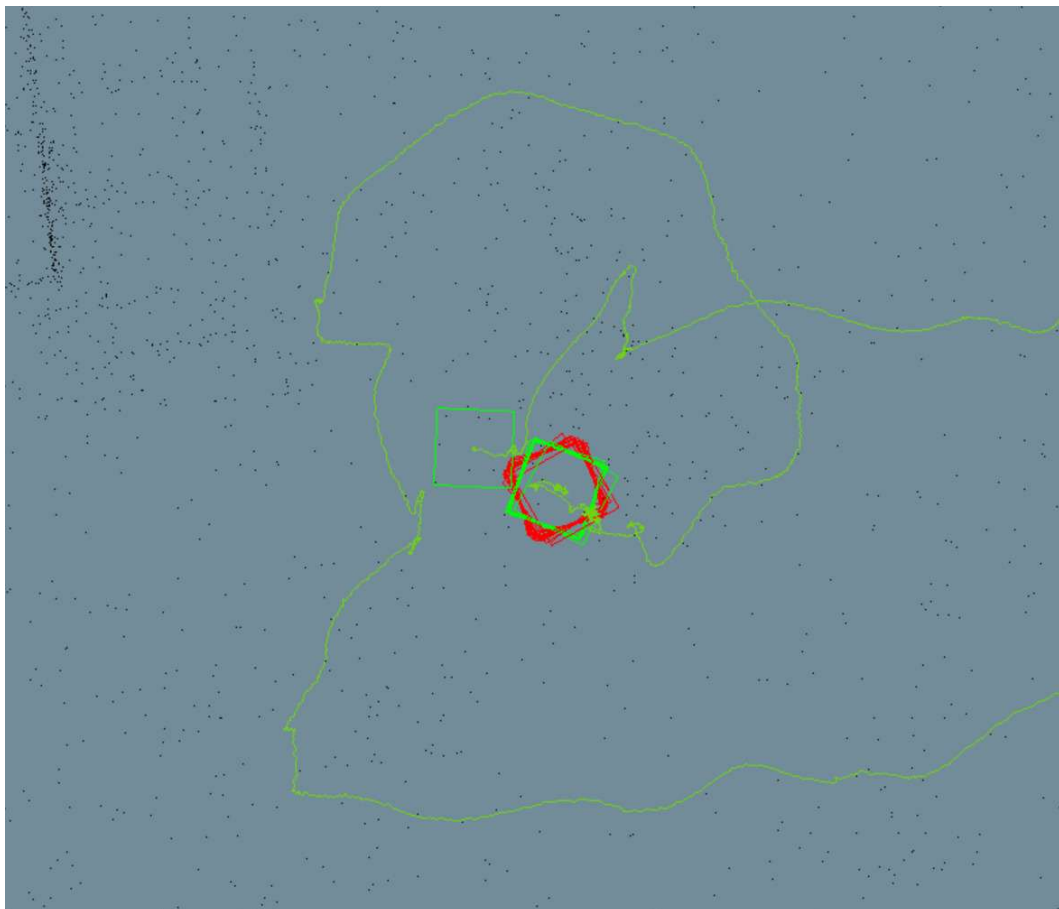
STEP 2



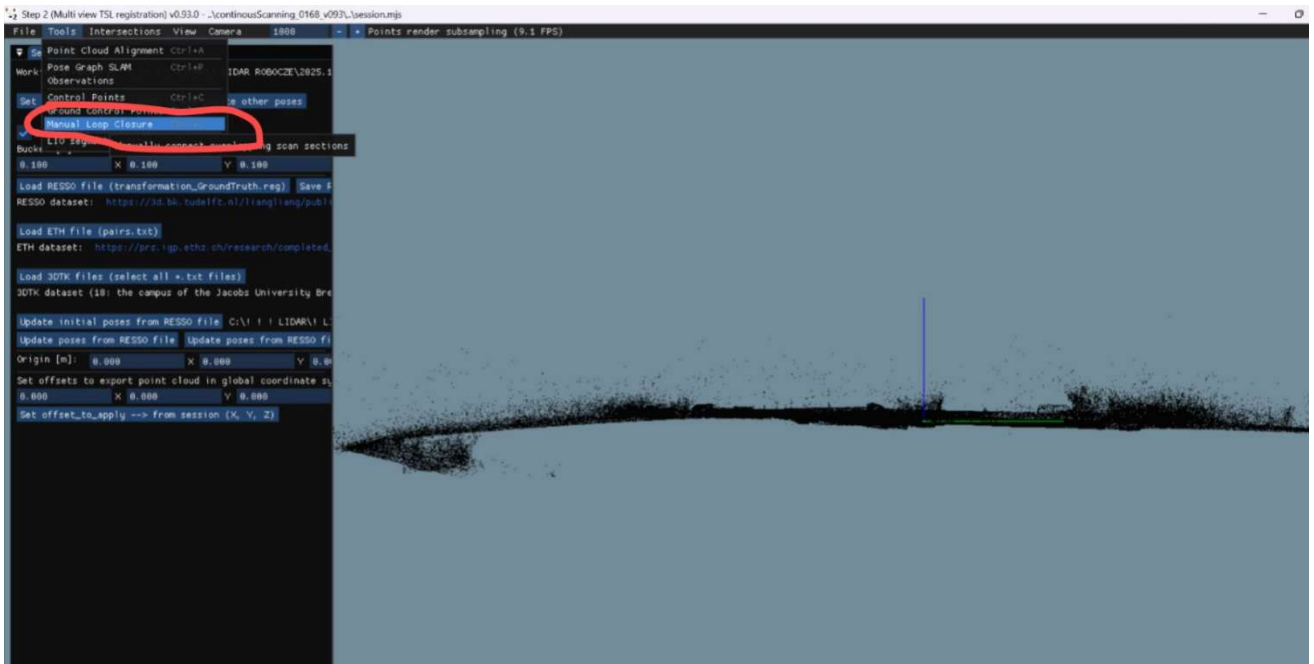
po wciśnięciu "Set those that satisfy acceptable angle" zaznaczają się wybrane (wg akceptowalnego odchylenia stopnia kąta) poziomowane lidarem miejsca "fuse IMU inclination"



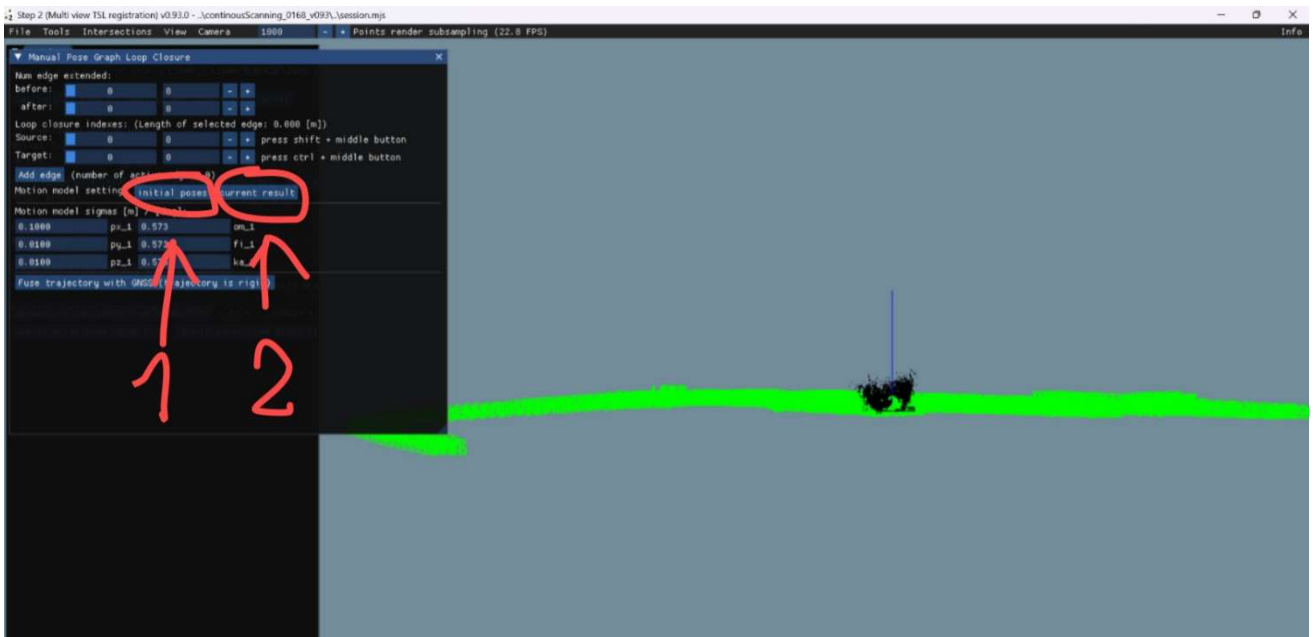
a na trajektorii ukazują się zaznaczone miejsca IMU :

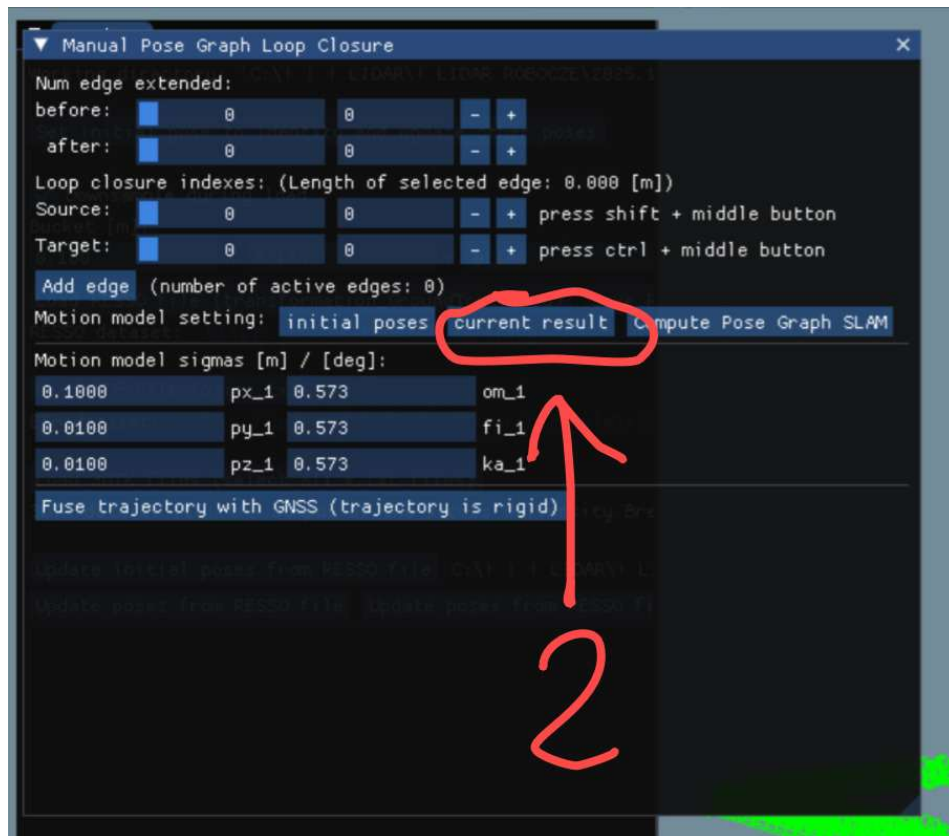


STEP 3



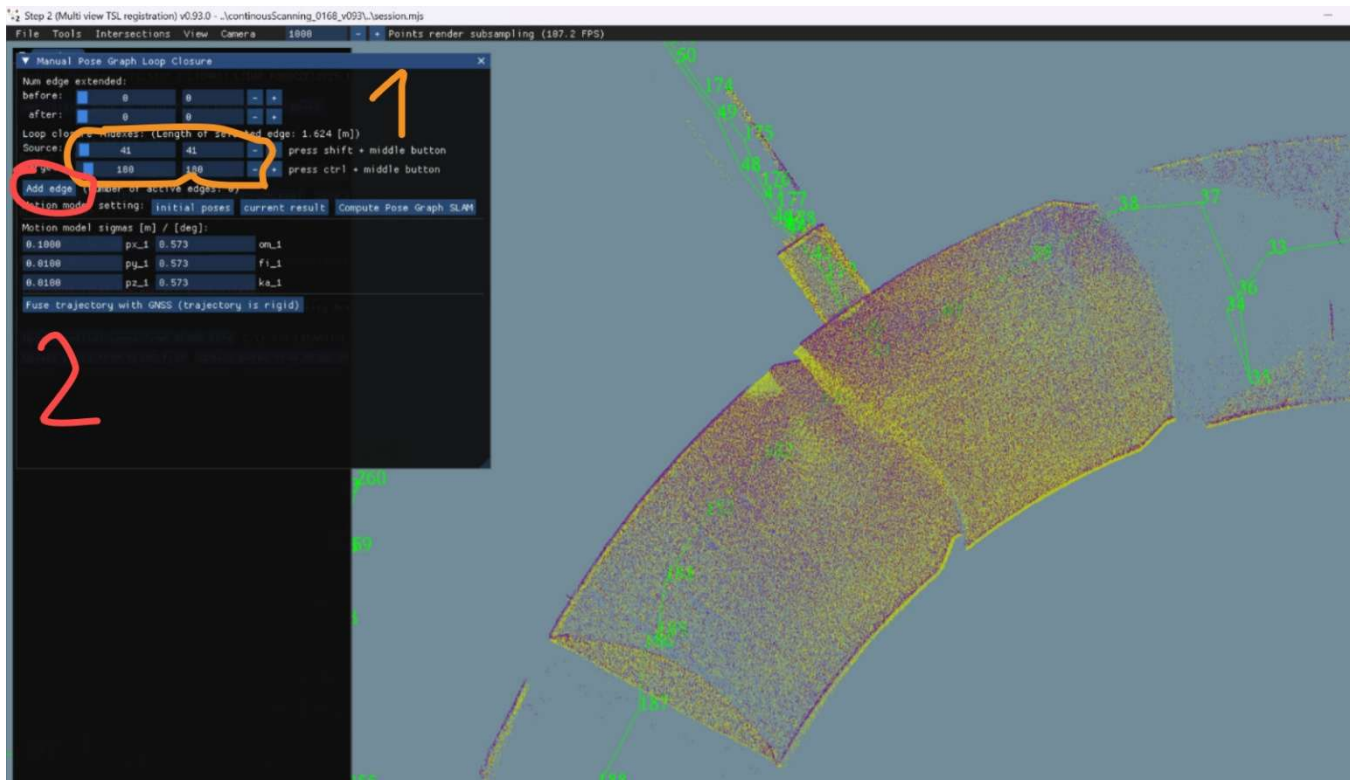
STEP 4 (button 1 and later 2)



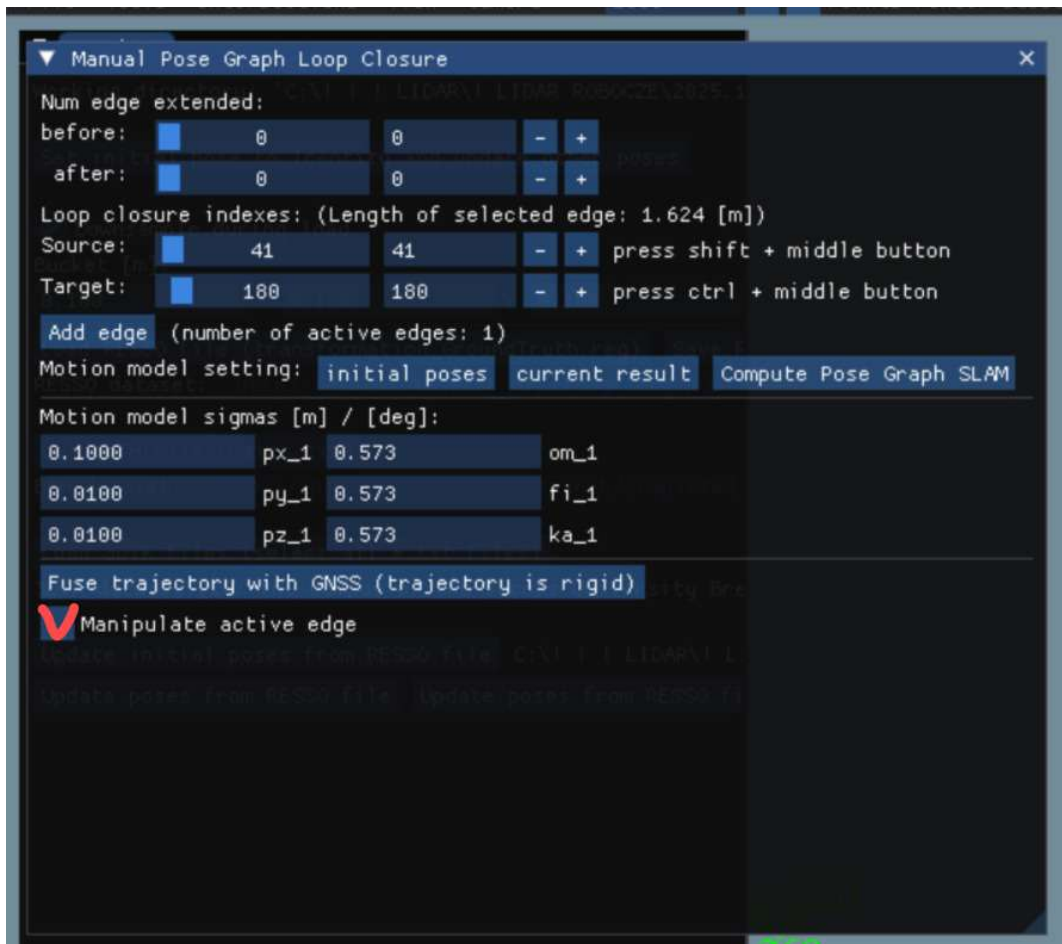


Następnie **nie wyłączając opcji "fuse IMU inclination"** wybieramy miejsca do wyrównania ICP pomiędzy poszczególnymi sesjami pomiarów (dodajemy EDGE):

STEP 5 (wyrównywanie)

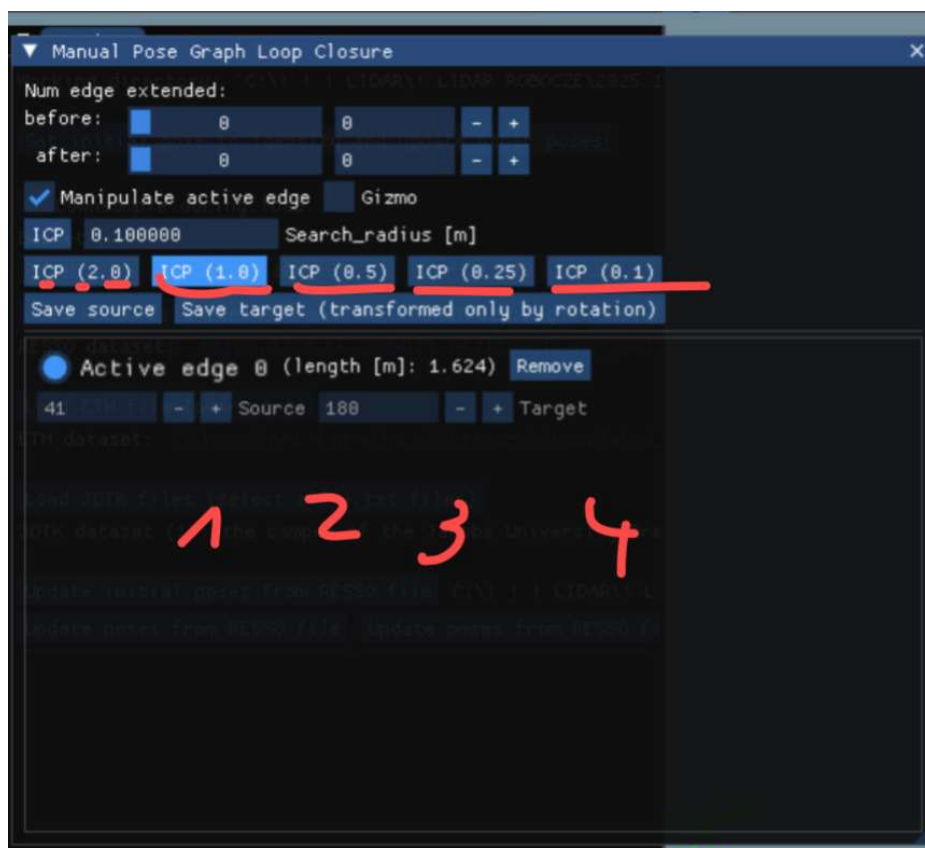


STEP 6



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

STEP 7



STEP 8 (button 1 and later 2)

