

Hinweise zur Vermietung des Zeb-Revo von GeoSLAM

Im Folgenden erhalten Sie einen Einblick, wie die Mietung eines Zeb-Revos bei Laserscanning Europe GmbH abläuft. Sie erfahren wie die Verarbeitung der aufgenommenen Daten erfolgt, sowie stellen wir Ihnen Beispieldaten zur Verfügung.

1.1 GeoSLAM Uploader

In Verbindung mit einer Mietung des Zeb-Revo Laserscanners erstellt Laserscanning Europe GmbH für Sie ein Account bei GeoSLAM. Dieser ist nötig, damit die von Ihnen aufgenommenen Daten auf den GeoSLAM Server hochgeladen werden können und auf diesen durch den GeoSLAM SLAM Algorithmus eine 3D Punktwolke gerechnet wird.

Nachdem wir Ihren Account erstellt haben, erhalten Sie eine E-Mail von Zeb1 mit Ihrem Benutzernamen und Passwort. Ebenso ist ein Link in dieser E-Mail enthalten, über den Sie die Uploader Software herunterladen und installieren können.

Ebenso ist es notwendig, dass Sie Credits im Rahmen der Vermietung erwerben. Diese benötigen Sie, um die Berechnung der 3D Punktwolke auf dem GeoSLAM Server zu bezahlen. Nach dem Bezahlen wird der Download der Ergebnisdaten freigeschaltet.

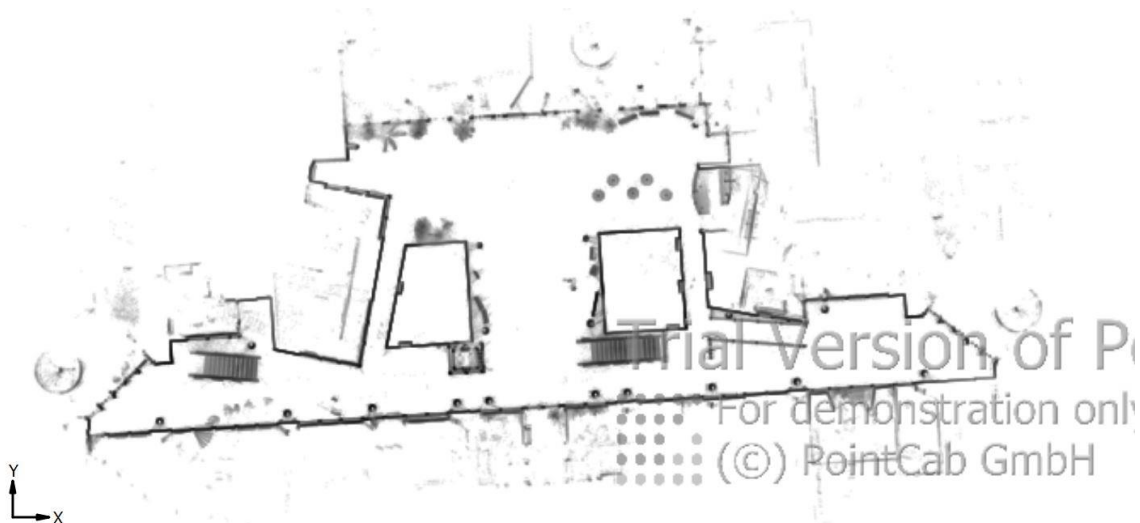
Preisübersicht:

Anzahl der Credits	Preis in €
500	232,00
1.000	441,00
2.000	835,00
10.000	3.712,00
20.000	6.960,00
50.000	13.920,00

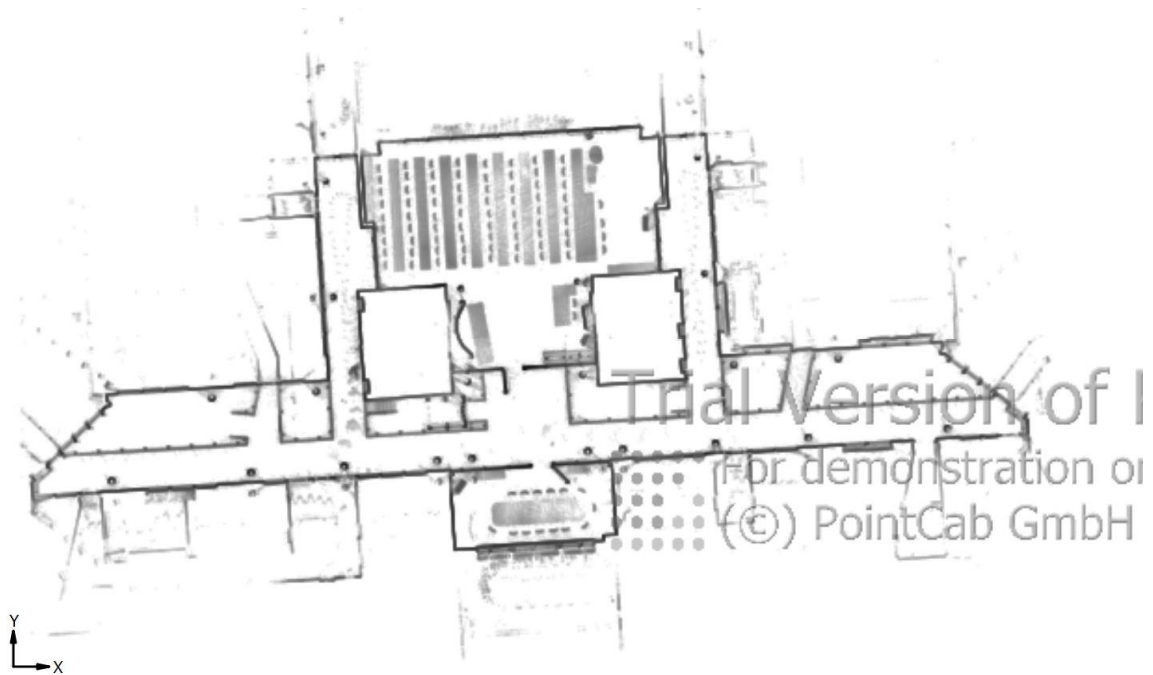
Die gekauften Credits werden Ihrem Account gutgeschrieben und Sie können sie verwenden. Sollten Sie mehr Credits gekauft haben, als wie für Ihr Projekt notwendig war, ist das kein Problem. Da die Credits weiter auf Ihrem Account liegen und Sie diese für das nächste Projekt verwenden können.

1.2 Beispieldaten

Damit Sie kalkulieren können und einen realistischen Eindruck erhalten, haben wir für Sie ein Beispielobjekt gescannt.



Erdgeschoss



Obergeschoss

Größe des Objektes: ca. 950m²

Aufnahmezeit: 15min

Bearbeitungszeit auf dem GeoSLAM Server: 30min

Uploadgröße: 97.214KB

Downloadgröße: 190.758KB

Kosten: 116 Credits

1.3 Dateiformate:

dateiname.laz	Alle Punkte
dateiname_9pct_cond.ply	Jeder elfte Punkt, koloriert nach den Klaffungen des Registrierens der Punktwolke. Blau = gute Übereinstimmungen der Punkte Rot = schlechte Übereinstimmungen der Punkte
dateiname_9pct_shaded.ply	Jeder elfte Punkt, in graustufen schattiert.

dateiname_9pct_timecolored.ply	Jeder elfte Punkt, nach Aufnahmezeiten koloriert. Dies ist nützlich, um die Geschlossenheit des Bewegungspfades zu bewerten.
dateiname_traj_cond.ply	Der Bewegungspfad des Scans, koloriert nach den Klaffungen des Registrierens der Punktwolke. Blau = gute Übereinstimmungen der Punkte Rot = schlechte Übereinstimmungen der Punkte
dateiname_traj2.ply	Der Bewegungspfad des Scans

Die *.ply Dateien können in den kostenfreien Punktwolken Viewern

MeshLab <http://meshlab.sourceforge.net/>

CloudCompare <http://www.cloudcompare.org/>

angezeigt werden. CloudCompare öffnet ebenso *.laz Dateien.

MeshLab ermöglicht den Export zu:

*.ply *.stl *.obj *.off *.wrl *.dxf *.dae *.ctm *.xyz *.gts *.json *.m *.u3d *.idtf *.x3d

CloudCompare v2.8.beta ermöglicht den Export zu:

*.bin *.txt *.asc *.neu *.xyz *.pts *.csv *.las *.laz *.e57 *.ply *.vtk *.shp *.pn *.pv *.pov *.dp
*.pcd

Ebenso kann die *.laz Datei in PointCab eingeladen werden, welches wiederum den Export zu *.dxf und *.dwg Dateien ermöglicht.