



Mit freundlicher Unterstützung des DVW Landesvereins NI/HB e.V.



Einladung zum Workshop "Mobiles Laserscanning im Innenraum" am 23. März 2017

Das *mobile Laserscanning* wird zunehmend zur effizienten Erfassung von Innenräumen eingesetzt. Hierbei wird ein Laserscanning-System auf einer mobilen Plattform oder mittels eines Handgerätes durch die zu erfassenden Räume bewegt. Im Vergleich zu statischen Aufnahmen mit einem terrestrischen Laserscanner (TLS) hat dieses Vorgehen den Vorteil, dass die Erfassung schneller ist und Abschattungen durch Objekte, die sich im Raum befinden, durch die flexiblere Standortwahl minimiert werden können. Dem gegenüber steht, dass die geometrische Genauigkeit unter Umständen geringer ist, da diese von der Qualität der Positionierung abhängig ist.

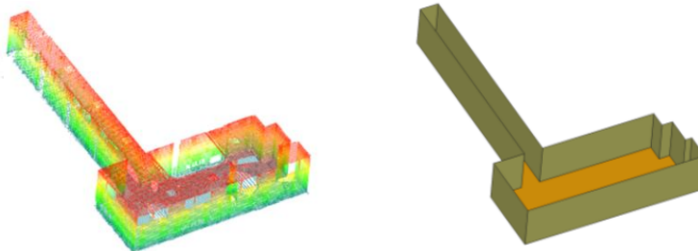
Institut für Geodäsie und
Photogrammetrie

Univ.-Prof. Dr.-Ing.
Markus Gerke

Pockelsstr.3
38106 Braunschweig
Deutschland

Tel. +49 (0) 531 391-94570

m.gerke@tu-bs.de



(Khoshelham und Díaz-Vilariño (2014))

Anwendung finden diese Systeme vor allem bei der Bestandsdokumentation. Aktuelle Forschungsarbeiten befassen sich mit der automatisierten Ableitung von Geometrien aus den gewonnenen Punktwolken, der Ableitung semantischer Information oder der Verbesserung der Scan-Qualität.

Das Institut für Geodäsie und Photogrammetrie der TU Braunschweig plant die Anschaffung eines MLS-Systems für Innenräume. In diesem Zusammenhang wird ein MLS-Workshop angeboten, bei dem solche Systeme vorgestellt werden. Neben Firmenpräsentationen sind vier wissenschaftliche Vorträge geplant, die sich mit verschiedenen Aspekten des Themas befassen.

Sie sind herzlich zu diesem Nachmittag eingeladen. Die Teilnahme ist kostenlos.

Möchten Sie an dem Workshop teilnehmen? Dann senden Sie eine Email mit Name, Institution und Email-Adresse *bis zum 8. März 2017* an christa.homann@tu-bs.de.

Mobiles Laserscanning im Innenraum

**am Donnerstag, 23. März 2017
im Seminarraum des IGP (EG),
Pockelsstr. 3, 38106 Braunschweig**

Programm:

12.00 Empfang mit Netzwerk-Fingerfood

12.30 Begrüßung und Einleitung
M. Gerke, IGP



12.45 *Digital real estate management*
T. Kessel, TU Braunschweig



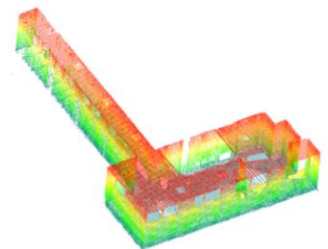
13.10 *From scan to decision - Do we really need models?*
T. Hartmann, TU Berlin

13.35 *3D model reconstruction from indoor mobile laser scanning point clouds*
M.Peter and S. Nikoohemat, U Twente



14.00 *Indoor mapping with three laser scanners – system design and calibration*
G. Vosselman, U Twente

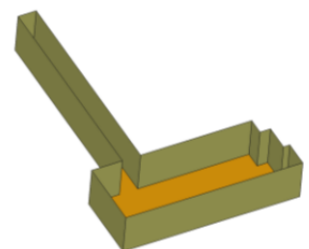
14.25 Firmen-Präsentationen:
MLS System *iMS3D*, J. Ninot, Viametris
ZEB REVO, *DotProduct DPI-8*, E. Bergholz, Laserscanning Europe



15.30 Kaffeepause

15.50 Live-Demo der Systeme

16.45 Resümee
M.Gerke, IGP



17.00 Ende der Veranstaltung