GlobalMapper LiDAR Module

LIDAR 模块亮点

Pixels-to-Points 工具
- 从无人机影像生成点云
- 3D 模型生成

手工点云分类工具

自动点云分类工具
- 地面
- 噪点
- 建筑物
- 电杆
- 树木
- 地上电力线

自动 & 自定义 要素提取
- 地上电力线和电杆
- 建筑物
- 树木

点云抽稀

点云过滤

LiDAR 垂直精度控制

邻近点 & 侵蚀点查询

点云可视化选项
- 基于栅格影像
- 基于点类型/分类/值

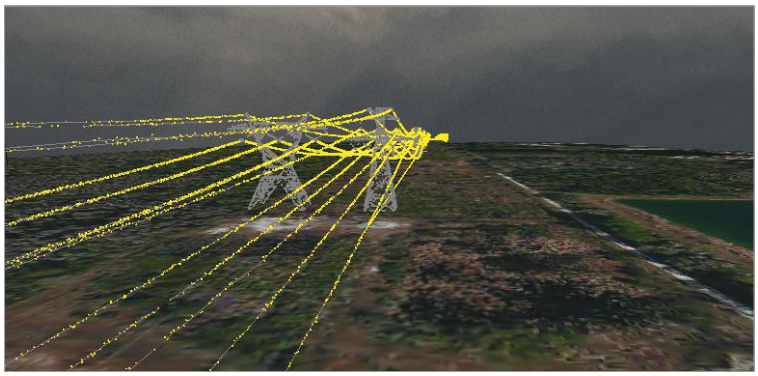
断面编辑

高程模型生成

高级点云和LiDAR处理

Global Mapper是一款功能强大且价格便宜的GIS应用程序，集成了全面的数据处理工具以及无与伦比的空间数据格式访问支持。

LiDAR模块是Global Mapper的可选扩展模块，可提供高级点云处理工具，包括：Pixels-to-Points™ 用于从一系列重叠图像创建摄影测量点云；自动点云分类；要素提取； 水体置平； 以及更多。



代表电力线的点可以自动分类出来。

LiDAR模块嵌入在当前版本的Global Mapper中，并在许可管理器中激活。有14天的免费试用以供评估。

像素到点工具提供了从无人机采集的图像进行摄影测量创建正射影像、点云和3D模型的功能。

Blue Marble GEOGRAPHICS
Mind the gap between world and map ™

ECarto
北京易凯图科技有限公司
Beijing ECarto Technologies Ltd.

北京市石景山区体育场南路2号2层219室
010-8860 0210 | 13581809091
www.ecartotech.com | info@ecarto-bj.com

软件对比

	Global Mapper	LiDAR Module
对具有超过十亿个点的LAS / LAZ文件的读/写支持[仅64位]	●	●
利用Pixels-to-Points 功能从重叠影像中生成3D点云		●
从所选点云创建三维模型		●
从所选点云生成正射影像		●
根据高程值来渲染点云	●	●
根据离地面的高度来渲染点云		●
根据RGB值来渲染点云	●	●
一键式使用下层影像给点云着色功能		●
根据LiDAR点属性 (分类, 强度, 等.)来渲染点云	●	●
根据第1次和最后一次的回波的高程差来渲染点云	●	●
根据计算的NDVI 或NDWI 值 (需要有近红外波段) 来渲染点云	●	●
根据点密度来渲染点云		●
支持从工具条里随意切换渲染方式		●
对点云数据进行裁剪	●	●
手工编辑或删除点	●	●
根据点云分类信息进行点云过滤	●	●
对所选LiDAR点根据高程/颜色范围进行过滤		●
手工对全部点云进行高程调整		●
在断面视图中显示和编辑点云		●
一键式对点进行重新分类		●
自动地面点分类		●
自动识别噪声点		●
自动对建筑物、树木、电杆和电力线点进行分类		●
从分类的LiDAR 点云中提取建筑物、树木、电力线		●
使用垂直路径剖面视图自定义进行3D数字化采集和要素提取		●
对LiDAR 点云进行重投影	●	●
点云坐标转换（包括纠正）		●
LiDAR QC基于地面控制点垂直改正LIDAR高程		●
可以对点云进行空间排序，以便更快地显示和分析		●
使用不规则三角网（TIN）方法创建高程网格	●	●
使用局部最小（DTM）或最大（DSM）高程创建高程网格		●
使用局部平均高程创建高程网格		●
网格化点云过程中应用的过滤点云选项		●
能够从地面以上的高度创建网格		●
能够基于强度，分类或颜色值创建网格		●
能够使用脚本计算点云数据的统计信息		●
可以输出某一高程值范围的LiDAR点		●
选择使用高于地面的高度而不是高程导出LAS文件		●