



GlobalMapper

# LiDAR Module



## LIDAR 模块亮点

### Pixels-to-Points

- 从无人机影像生成点云
- 3D 模型生成

- 地面
- 噪点
- 建筑物
- 电杆
- 树木
- 地上电力线
- &
- 地上电力线和电杆
- 建筑物
- 树木

### LiDAR

&

- 基于栅格影像
- 基于点类型/分类/值



# C; 8I

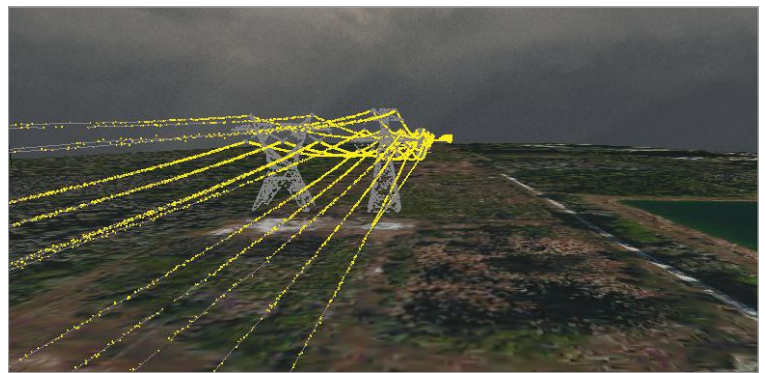
>f YXcD Xgg\i

>@

C; 8I

>f YXcD Xgg\i

Go\g \$kf \$Gf`ekj



C; 8I

(+

试用

>f YXcD Xgg\i

\*,



# 软件对比



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		●