



	MERKMALE	VORTEILE
SCHNITTSTELLE	Python 3.6 Schnittstelle für einfache Integration	Entwerfen Sie Ihre Pipelines, Szenarien und Validierungen mit einer einfachen Industriestandard-Skriptsprache
EINGÄNGE	Luftbilder - Nadir & Schräglage - und terrestrische Bilder	Verarbeiten Sie Bilder, die von einer beliebigen luftgestützten, terrestrischen, bemannten oder unbemannten Plattform aufgenommen wurden
	Luft- und terrestrische Bilder im .jpg-Format	Verwendung von Bildern, die mit einer Vielzahl von Kameras aufgenommen wurden - von Verbraucherkameras bis hin zu hochspezialisierten Kameras
	Großformatige Bilder	Verarbeitung von Bildern mit einer Auflösung von mehr als 100 Mpx
	Bilder ohne IMU	Verarbeitung von Bilddatensätzen ohne IMU
	Bilder ohne Geolokalisierung	Verarbeiten Sie Bilddatensätze ohne Geolokalisierung
	Unterstützung mehrerer Kameras im selben Projekt	Erstellen Sie ein Projekt mit Bildern von verschiedenen Kameras und verarbeiten Sie diese gemeinsam
	Unterstützung von RTK- und IMU-Daten	Schnellere und robustere Kalibrierung bei Verwendung der Accurate Geolocation Pipeline
	Unterstützung von Kamerarigs	Verarbeiten Sie Bilder mit bekannten Rig-Verwandten von mehreren synchronisierten Kameras
	Bodenkontrollpunkte (GCPs)	Importieren Sie GCPs, um die absolute Genauigkeit eines Projekts zu verbessern.
	Offene Schnittstelle für Kameraparameter	Verwalten Sie Ihre Kameraparameter
Bekanntes oder benutzerdefiniertes Referenzkoordinatensystem	Wählen Sie EPSG-Code aus bekannten Koordinatensystemen oder definieren Sie Ihr eigenes lokales System	
VERARBEITUNG	Verarbeitungsvorlagen	Wählen Sie zwischen voreingestellten Vorlagen für die besten Verarbeitungsoptionen (Nadir, Schräglage) oder nehmen Sie benutzerdefinierte Optionsänderungen vor. Derzeit beschränkt auf Kalibrierung und Verdichtung.
	Schnelle Qualitätsprüfung	Automatische Klassifizierung der dichten RGB-Punktwolke in vier Gruppen: Straßenoberflächen, hohe Vegetation, Gebäude und vom Menschen geschaffene Objekte
	Selbst-Kalibrierung der Kamera	Optimierung interner Kameraparameter, wie Brennweite, Hauptpunkt der Autokollimation und Objektivverzerrungen
	Korrektur des Rolling-Shutter-Effekts	Korrektur der Verzerrung von Bildern, die mit Rolling-Shutter-Kameras (wie GoPro, DJI Phantoms usw.) aufgenommen wurden, um die Genauigkeit auch bei schnellen und niedrigen Flügen zu erhalten
	Automatische Punktwolkenverdichtung	Erzeugen einer dichten und detaillierten 3D-Punktwolke, die als Grundlage für DSM und 3D-Netze verwendet werden kann
	Automatisches Filtern und Glätten von Punktwolken	Verwendung von Voreinstellungen für die Filterung und Glättung von Punktwolken
	Maschinelles Lernen zur Klassifizierung von Punktwolken	Automatische Klassifizierung der dichten RGB-Punktwolke in vier Gruppen: Boden-Straßenoberflächen, hohe Vegetation, Gebäude und vom Menschen geschaffene Objekte
	Automatische DTM/DEM-Extraktion	Entfernen Sie oberirdische Objekte aus dem DSM und erstellen Sie ein erdfreies Modell
	Automatische Helligkeits- und Farbkorrektur	Automatischer Ausgleich von Helligkeitsänderungen, Leuchtkraft und Farbbalance der Bilder
	Definition des Verarbeitungsbereichs	Markieren Sie einen Bereich, um Ergebnisse nur für diesen Bereich zu erhalten.
	Benutzerdefinierte Anzahl von Keypoints	Legen Sie die Anzahl der Keypoints fest, um Rauschen zu filtern oder die Verarbeitung zu beschleunigen
	Multiprozessor-CPU	Erhöhen Sie die Verarbeitungsgeschwindigkeit, indem Sie die Leistung von CPU-Kernen und Threads nutzen
	Radiometrische Verarbeitung und Kalibrierung	Kalibrierung und Korrektur der Bildreflexion unter Berücksichtigung von Beleuchtungs- und Sensoreinflüssen
	AutoGCPs	Die Engine findet und markiert Ihre GCPs auf den Bildern, ohne dass ein menschliches Eingreifen erforderlich ist.
	Standard-QA-Bericht	Nutzen Sie unser vordefiniertes Berichtsformat und bewerten Sie die Genauigkeit und Qualität der Projekte

RADIOMETRIE	Schnittstelle zur radiometrischen Anpassung	Erhöhen Sie die Zuverlässigkeit und Genauigkeit der Vegetationsindizes durch Anwendung radiometrischer Korrekturen
	Reflektionskarte	Generieren Sie eine genaue Reflexionskarte und die bevorzugte Auflösung als Grundlage für Indexkarten
	NDVI-Karte	Generierung von Einband- und NDVI-Karten auf der Grundlage vordefinierter Formeln ohne Benutzereingriff
	Definition von Indexformeln	Erstellen und speichern Sie Ihre eigenen Formeln, indem Sie zwischen den einzelnen Eingabebändern wählen und individuelle Indexkarten erstellen
AUSGABE ERGEBNISSE	2D-Ausgabeergebnisse	Export von Google-Kacheln in den Ausgabeformaten .kml und .html
		Indexkarten (Thermal, DVI, NDVI, SAVI, usw.) im GeoTIFF-Format
		Verschreibungskarten im .shp-Format
		Nadir-Orthomosaik im GeoTIFF-Ausgabeformat
		Orthomosaik aus einer benutzerdefinierten Orthoplane im GeoTIFF-Ausgabeformat
	2,5D-Ausgabe-Ergebnisse	Nadir-DSMs im GeoTIFF-Format
		Nadir-DTMs im GeoTIFF-Format
		DSMs aus einer benutzerdefinierten Orthoplane im GeoTIFF-Ausgabeformat
	3D-Ausgabe-Ergebnisse	Vollständig texturiertes 3D-Netz im .ply-, .dxf- und .fbx-Format
		Vollständig texturiertes 3D-Netz im .obj-Format
		Gekacheltes Level-of-Detail (LoD)-Netz im SLPK-Format
		Gekacheltes Level-of-Detail (LoD) Mesh im OSGB-Format
		Punktwolke im Ausgabeformat .las, .laz
		Punktwolke im Ausgabeformat .ply .xyz
		Höhenlinien im Format .shp, .dxf, .pdf
Klassifizierte Punktwolken im .las und .csv Format		
Benutzerdefinierte Vektorobjekte in den Formaten .dxf, .shp, .dgn und kml		

HARDWARE SPECS**CPU:** Quad-core or hexa-core
Intel i7/ i9/ Xeon, AMD Threadripper**HD:** Solid state drive (SSD)**RAM:** 8GB RAM (or more)**GPU:** GeForce GTX 1070 and up
(compatible with OpenGL 3.2)**OS:** Windows (64 bits)
Ubuntu 18.04 (64 bits)