



	FONCTIONNALITES	AVANTAGES
<b>INTERFACE</b>	Interface Python 3.6 pour une intégration facile	Concevez vos pipelines, scénarios, validations en utilisant un langage de script simple et standard
	Images aériennes -nadir et obliques- et terrestres	Traitez des images prises depuis n'importe quelle plate-forme, aérienne, terrestre, avec ou sans pilote
<b>INPUTS</b>	Images aériennes et terrestres au format .jpg	Utilisez des images acquises à l'aide d'une grande variété de caméras - des caméras grand public aux caméras hautement spécialisées.
	Images à grand cadre	Traitez des images avec une résolution >100Mpx
	Images sans IMU	Traitez des jeux de données d'images sans IMU
	Images sans géolocalisation	Traitez des jeux de données d'images sans géolocalisation.
	Support multi-caméras dans le même projet	Créez un projet à partir d'images provenant de différentes caméras et traitez-les ensemble.
	Support des données RTK + IMU	Obtenez un étalonnage plus rapide et plus robuste en utilisant le Pipeline de Géolocalisation Précis.
	Support de la caméra	Traitez des images à l'aide de relatives connues provenant de plusieurs caméras synchronisées.
	Points de contrôle au sol (GCP)	Importez des GCP pour améliorer la précision absolue d'un projet.
	Interface exposée des paramètres de la caméra	Gérez les paramètres de vos caméras
	Système de coordonnées de référence connu ou personnalisé	Sélectionnez le code EPSG à partir de systèmes de coordonnées de référence connus ou définissez votre propre système local.
<b>TRAITEMENT</b>	Modèles de traitement	Choisissez entre des modèles de traitement prédéfinis pour les meilleures options de traitement (nadir, oblique) ou modifiez les options personnalisées. Actuellement limité à la calibration et à la densification.
	Contrôle rapide de la qualité	Classez automatiquement le nuage de points dense RVB en quatre groupes : surfaces routières au sol, végétation haute, bâtiments et objets artificiels.
	Auto-calibrage de la caméra	Optimisez les paramètres internes de la caméra, tels que la distance focale, le point principal d'autocollimation et les distorsions de l'objectif.
	Correction de l'effet d'obturateur roulant	Corrigez la déformation des images prises avec des caméras à obturateur roulant (comme les GoPro, les DJI Phantoms, etc.) afin de maintenir la précision même en cas de vol rapide et bas.
	Densification automatique des nuages de points	Produisez un nuage de points 3D dense et détaillé, qui peut être utilisé comme base pour le DSM et le maillage 3D.
	Filtrage et lissage automatiques des nuages de points	Utilisez des pré-réglages pour les options de filtrage et de lissage du nuage de points.
	Classification des nuages de points par apprentissage automatique	Classez automatiquement le nuage de points RVB dense en quatre groupes : surfaces routières au sol, végétation haute, bâtiments et objets artificiels.
	Extraction automatique de MNT/DEM	Supprimez les objets de surface du DSM et créez un modèle de terre nue.
	Correction automatique de la luminosité et de la couleur	Compensez automatiquement les changements de luminosité et l'équilibrage des couleurs des images.
	Définition de la zone de traitement	Dessinez une zone pour générer des résultats à l'intérieur de limites spécifiques
	Nombre personnalisé de points clés	Définissez le nombre de points clés pour filtrer le bruit ou accélérer le traitement.
	CPU multiprocesseur	Augmentez la vitesse de traitement en exploitant la puissance des cœurs et des threads du processeur.
	Traitement et étalonnage radiométrique	Calibrez et corrigez la réflectance de l'image en tenant compte de l'éclairage et de l'influence du capteur.
AutoGCPs	Trouvez et marquez automatiquement vos GCPs sur les images sans aucune intervention humaine requise.	
Rapport d'AQ standard	Utilisez notre format de rapport prédéfini et évaluez la précision et la qualité des projets.	

<b>RADIOMÉTRIE</b>	Interface de réglage radiométrique	Rendez les indices de végétation plus fiables et plus précis en appliquant des corrections radiométriques.
	Carte de réflectance	Générez une carte de réflectance précise et la résolution préférée comme base des cartes d'index.
	Carte NDVI	Générez des cartes à bande unique et NDVI basées sur des formules prédéfinies sans intervention de l'utilisateur.
	Définition de la formule de l'indice	Créez et enregistrez vos propres formules en choisissant parmi chaque bande d'entrée et générez des cartes d'index personnalisées.
<b>RÉSULTATS DE SORTIE</b>	Résultats de sortie 2D	Exportation en pavés de carte Google aux formats .kml et .html.
		Cartes d'index (thermique, DVI, NDVI, SAVI, etc.) au format GeoTIFF.
		Cartes de prescription au format .shp
		Orthomosaïques nadir en format de sortie GeoTIFF
		Orthomosaïques à partir d'un orthoplan défini par l'utilisateur au format de sortie GeoTIFF
	Résultats de sortie 2.5D	MNS nadir en format GeoTIFF
		MNT nadir au format GeoTIFF
	Résultats de sortie 3D	Maillage texturé 3D complet au format .ply, .dxf et .fbx
		Maillage texturé 3D complet au format .obj
		Maillage à niveau de détail (LoD) en mosaïque au format SLPK
		Maillage de niveau de détail (LoD) en mosaïque au format OSGB
		Nuage de points au format de sortie .las, .laz
		Nuage de points au format de sortie .ply .xyz
Lignes de contour au format .shp, .dxf, .pdf		
Nuage de points classifiés au format .las et .csv		
Objets vectoriels définis par l'utilisateur dans les formats .dxf, .shp, .dgn et 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)