



	特徴	優れた点
インターフェース	Python 3.6インターフェースによる簡単な統合	業界標準のシンプルなスクリプト言語を用いて、パイプライン、シナリオ、検証を設計可能
インプット	航空写真(垂直&斜め)および地上の画像	空中、地上、有人、無人のあらゆるプラットフォームから撮影された画像を処理可能
	空中および地上画像の.jpgフォーマット	民生用カメラから高度な特殊カメラまで、様々なカメラで撮影された画像を使用可能
	ラージフレーム画像	100Mpx以上の解像度の画像を処理
	IMUを使用しない画像	IMUを持たない画像データセットの処理
	ジオロケーションなしの画像	ジオロケーションを持たない画像データセットの処理
	同一プロジェクト内での複数カメラのサポート	複数のカメラで撮影した画像をまとめて処理することが可能
	RTK + IMUデータのサポート	Accurate Geolocation Pipelineを使用することで、より迅速でパワフルなキャリブレーションを実現
	カメラリグのサポート	同期した複数のカメラからの既知のリグ・リレーションを使用して画像を処理
	グラウンドコントロールポイント(GCP)のサポート	GCPのインポートしプロジェクトの絶対精度を向上
	露出したカメラパラメータのインターフェース	カメラパラメータの管理
既知またはカスタムの座標参照系	既知の座標系からEPSGコードを選択、または独自のローカル座標系を定義	
処理	処理テンプレート	最適な処理オプション(直下&斜め)のプリセットテンプレートを選択、またはカスタムオプションを変更可能。現在はキャリブレーションと高密度化に限定
	高速な品質チェック	RGBの高密度点群を自動的に4つのグループに分類:地上の路面、高さのある植生、建物、人工物
	カメラのセルフキャリブレーション	焦点距離、オートコリメーションの主点、レンズの歪みなど、カメラ内部のパラメータを最適化
	ローリングシャッター効果の補正	ローリングシャッターカメラ(GoPro、DJI Phantomsなど)で撮影した画像のゆがみを補正し、高速・低空飛行でも精度を維持
	点群の自動高密度化	基本的なDSMや3Dメッシュとして使用できる、高密度で詳細な3D点群を生成
	点群の自動フィルタリングとスムージング	点群のフィルタリングとスムージングのオプションにプリセットを使用
	機械学習による点群分類	RGBの高密度点群を自動的に5つのグループに分類:地上の路面、高さのある植生、建物、人工物
	DTM/DEMの自動抽出	DSMから地上の物体を除去した地球モデルを作成
	自動輝度・色補正	画像の輝度、明度、カラーバランスの変化を自動補正
	処理領域の定義	特定の境界内で結果を生成するために領域を描く
	キーポイント数のカスタマイズ	キーポイントの数を設定して、ノイズの除去や処理の高速化
	マルチプロセッサ-CPU	CPUコアやスレッドの能力を活用した処理速度の向上
	ラジオメトリック処理とキャリブレーション	照明やセンサーの影響を考慮した、画像の反射率のキャリブレーションと補正
	AutoGCPs	人の手を介さずに、Engineによる画像上でのGCP検出及びマーキング
標準QALレポート	事前に定義されたレポートフォーマットを使用して、プロジェクトの精度と品質を評価	
ラジオメトリー	ラジオメトリック調整インターフェース	ラジオメトリック補正の適用により、植生指標の信頼性と精度を向上
	反射率マップ	正確な反射率マップを作成し、インデックスマップの基礎となる解像度を設定可能
	NDVIマップ	予め定義された計算式に基づいて、ユーザーの手を煩わせることなくシングルバンドおよびNDVIマップを作成可能
	指数計算式の定義	各入力バンドの中から選択した独自の計算式を作成・保存し、カスタムインデックスマップを生成

アウトプット結果	2Dアウトプット結果	Googleタイルを.kmlおよび.html形式でエクスポート
		インデックスマップ (Thermal, DVI, NDVI, SAVIなど) をGeoTIFF形式で出力
		処方箋マップを.shp形式でエクスポート
		垂直オルソモザイク画像をGeoTIFF形式でエクスポート
		ユーザー定義のオルソ面からのオルソモザイクをGeoTIFF形式でエクスポート
	2.5Dアウトプット結果	垂直DSMをGeoTIFF形式でエクスポート
		垂直DTMをGeoTIFF形式でエクスポート
	3Dアウトプット結果	フル3Dテクスチャメッシュを.ply、.dxf、.fbx形式でエクスポート
		フル3Dテクスチャメッシュを.obj形式でエクスポート
		タイル状Level-of-detail (LoD) メッシュをSLPK形式でエクスポート
		タイル化されたレベルオブディテール (LoD) メッシュをOSGB形式でエクスポート
		点群を.las、.laz形式でエクスポート
		点群を.ply、.xyz形式でエクスポート
		等高線を.shp、.dxf、.pdf形式でエクスポート
		クラス化された点群を.las、.csv形式でエクスポート
ユーザー定義のベクトルオブジェクトを.dxf、.shp、.dgn、.kml形式でエクスポート		

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)