



ХАРАКТЕРИСТИКИ		ПРЕИМУЩЕСТВА
ИНТЕРФЕЙС	Интерфейс Python 3.6 для легкой интеграции	Создание процессов, сценариев, оценок, используя простой стандартный язык скриптов
ВХОДНЫЕ ДАнные	Аэроснимки - надир и наклонные - и наземные снимки	Обработка изображений, полученные с любой воздушной, наземной, пилотируемой или беспилотной платформы
	Аэро- и наземные изображения в формате .jpg	Использование изображений, полученные с помощью различных камер - от любительских до узкоспециализированных
	Крупнокадровые изображения	Обработка изображений с разрешением >100 Мп
	Изображения без IMU	Обработка наборов данных изображений без IMU
	Изображения без геолокации	Обработка наборов данных изображений без геолокации
	Поддержка нескольких камер в одном проекте	Создание проекта с использованием изображений с разных камер и их совместная обработка
	Поддержка данных RTK + IMU	Более быстрая и надежная калибровка при использовании процесса точной геолокации
	Поддержка штатива камеры	Обработка изображений с использованием известных штативных установок с нескольких синхронизированных камер
	Наземные контрольные точки (GCPs)	Импорт GCPs для повышения абсолютной точности проекта
	Открытый интерфейс параметров камеры	Управление параметрами камеры
	Известная или пользовательская опорная система координат	Выбор кода EPSG из известных систем координат или определение своей собственной локальной системы
ОБРАБОТКА	Шаблоны обработки	Выбор между предустановленными шаблонами для лучших вариантов обработки (надир, наклонная) или созданием пользовательских модификаций опций. В настоящее время ограничено калибровкой и денсификацией
	Быстрая проверка качества	Автоматическая классификация плотного облака точек RGB на четыре группы: грунтовые дорожные покрытия, высокая растительность, здания и антропогенные объекты
	Самокалибровка камеры	Оптимизация внутренних параметров камеры, таких как фокусное расстояние, главная точка автоколлимации и искажения линзы
	Коррекция эффекта роллинг-шаттера	Корректировка искажения изображений, полученных с помощью камер с роллинг-шаттером (например, GoPro, DJI Phantoms и т.д.), чтобы сохранить точность даже при быстром и низком полете
	Автоматическое уплотнение облака точек	Создание плотного и детального 3D-облака точек, которое может быть использовано в качестве основы для DSM и 3D-сетки
	Автоматическая фильтрация и сглаживание облака точек	Использование предустановок для фильтрации и сглаживания облака точек
	Классификация облаков точек с помощью машинного обучения	Автоматическая классификация плотного облака точек RGB на четыре группы: наземные дорожные покрытия, высокая растительность, здания и антропогенные объекты
	Автоматическое извлечение DTM/DEM	Удаление наземных объектов из DSM и создание модели земляного откоса
	Автоматическая коррекция яркости и цвета	Автоматическая компенсация изменения яркости, количества света и цветового баланса изображений
	Определение области обработки	Выделение области для получения результатов в определенных границах
	Пользовательское количество ключевых точек	Установка количества ключевых точек для фильтрации шума или ускорения обработки
	Мультипроцессор	Увеличение скорости обработки, используя возможности ядер и потоков процессора
	Радиометрическая обработка и калибровка	Калибровка и коррекция отражательной способности изображения с учетом освещенности и влияния датчика
	AutoGCPs	Автоматическое обнаружение и пометка точек GCP на изображениях без вмешательства человека
	Стандартный отчет QA	Использование предопределенного формата отчетов и оценка точности и качества проектов

РАДИОМЕТРИЯ	Интерфейс радиометрической настройки	Создание более надежных и точных индексов растительности, применяя радиометрические поправки
	Карта отражения	Генерация точной карты отражения и предпочтительного разрешения в качестве основы для индексных карт
	Карта NDVI	Генерация однополосных карт и карт NDVI на основе предварительно заданных формул без вмешательства пользователя
	Определение формулы индекса	Создание и сохранение собственных формул, выбирая из каждой входной полосы, и генерация пользовательских индексных карт
ВЫХОДНЫЕ ДАННЫЕ	2D выходные данные	Экспорт мозаики Google в форматах .kml и .html
		Индексные карты (Thermal, DVI, NDVI, SAVI и т.д.) в формате GeoTIFF
		Карты предписаний в формате .shp
		Ортомозаики надира в выходном формате GeoTIFF
		Ортомозаики с заданного пользователем ортоплана в выходном формате GeoTIFF
	2.5D выходные данные	Надирные DSM в формате GeoTIFF
		Надирные DTMs в формате GeoTIFF
	3D выходные данные	Полная 3D текстурированная сетка в форматах .ply, .dxf и .fbx
		Полная 3D текстурированная сетка в формате .obj
		Мозаичная сетка с уровнем детализации (LoD) в формате SLPK
		Мозаичная сетка с уровнем детализации (LoD) в формате OSGB
		Облако точек в выходном формате .las, .laz
		Облако точек в выходном формате .ply .xyz
		Контурные линии в формате .shp, .dxf, .pdf
		Классифицированное облако точек в формате .las и .csv
		Пользовательские векторные объекты в формате .dxf, .shp, .dgn и kml

2 | 2

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