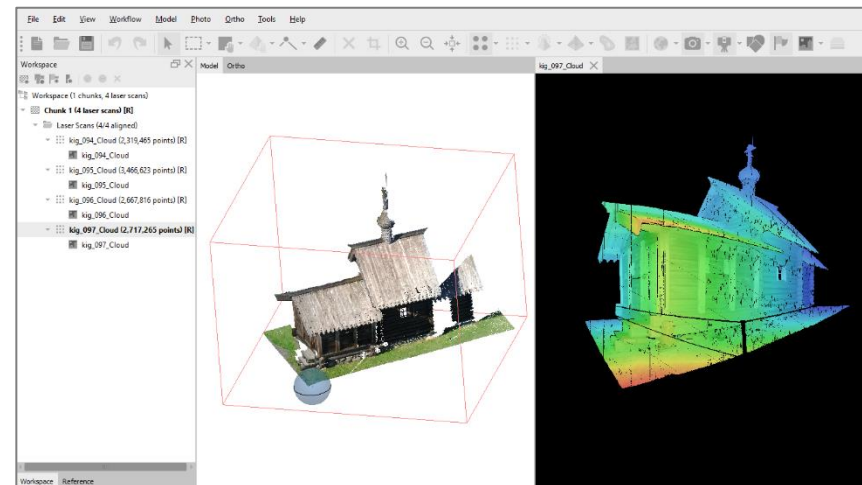


①レーザースキャンデータ（地上・航空LiDARデータ）の処理方法を変更

Ver2.0では、地上および航空LiDARデータの処理が改善され、これまでは高密度クラウドとして表示することにしか利用できなかった航空LiDARデータが撮影画像や地上LiDARデータと共に処理に使用できるようになりました。

②航空LiDAR点群に対する地上点分類の改良

Ver2.0では、LiDARデータを取り込む際にリターン番号、タイムスタンプ、行/列インデックス、強度、スキャン角度、ソースIDといった属性情報を新たに取得できるようになりました。これにより属性情報がある場合は地上点分類がより精度良く行ようになります。



③DEM編集機能

Ver2.0では、DEM編集ツールが利用できるようになりました。編集されたDEMはオルソモザイク画像構築時などに適応され、歪みや穴などを修正することが可能になります。

エッジ編集（境界線の作成）機能では屋根のエッジ部分などの歪みをなくし、高低差があるオルソモザイクをキレイに作成できます。

穴埋め機能は駐車された自動車を取り除いて地面を平らにする、水域などの穴が空いた領域を埋めるなどが行えます。

DEMの編集はポリゴンまたはポリラインを用いて適応箇所を選択できます。

エッジ修正前のオルソモザイク



エッジ修正後のオルソモザイク



スタンダード版プロフェッショナル版共通の追加機能

- [ポイントクラウド構築]ダイアログで、[表面ポイント]コマンドを[ソースデータ]オプションに置き換え
- より一貫性のある明確なユーザインタフェースのために、いくつかのコマンドの名称を修正
- ポイントクラウドのコンテキストメニューに[ズームする]コマンドを追加
- モデル/ビューモードメニューに[シングルサイドレンダリング]オプションを追加
- [ポイントクラウドをインポート]コマンドが複数ファイル選択に対応
- [テクスチャ構築]ダイアログのテクスチャの種類に[変位マップ]を追加
- 写真ビューのポイント残差表示にカラー表示を追加
- [ワークスペース]ペインのポイントクラウドコンテキストメニューに[プロセス]および[フィルター]コマンドを追加
- [ワークスペース]ペインのイメージコンテキストメニューに[グループ]コマンドを追加

プロフェッショナル版の追加機能

- [軌跡をインポート]コマンドを追加
- ポイントクラウドのコンテキストメニューに[軌跡をセット]コマンドを追加
- [電線の検出]のアルゴリズムをより堅牢な結果となるように改良
- 写真ビューに[基準点の配置]ツールを追加
- [カメラキャリブレーション]ダイアログに基準マーク付きフィルムカメラのための変換タイプオプションを追加
- [バッチ処理]ダイアログに[マークをインポート]コマンドを追加
- [座標データ]ペインにカメラの基準点数と基準点エラーの列を追加
- 写真ビューにマルチスペクトルカメラのスレーブカメラ一覧表示を追加
- 基準マークのコンテキストメニューに「情報表示」コマンドを追加
- ポイントクラウドの[地上ポイントの分類]ダイアログに[既存の地上点を維持]オプションを追加
- [基準点を検出]ダイアログに「選択中のイメージのみを処理する」オプションを追加
- EPSGをバージョン10.077に更新

航空 LiDARデータのサポート

- ポイントクラウドのインポートおよびエクスポートコマンドに LiDARポイントの属性を追加（リターン番号、タイムスタンプ、行/列インデックス、強度、スキャン角度、ソースID）
- [ワークスペース]ペインにLiDAR点群用のレーザースキャンフォルダを追加し、部分的なレーザースキャンを同時に使用可能
- レーザースキャンベースのマーカープロジェクションに対応
- レーザースキャンの有効化/無効化コマンドを追加
- ポイント法線の推定にApplanix SBET、Leica SOL、TerraScan TRJ trajectoryフォーマットを追加
- 写真測量の深度マップと航空レーザースキャンのデータを結合するために、モデル構築とタイルモデル構築コマンドを更新
- ポイントクラウドのソリッド、強度、標高、リターン番号、スキャン角度、ソースIDの表示モードを追加
- 航空 LiDARデータの地上ポイントの分類の品質を向上させ、地上ポイントの分類ダイアログにリターン番号オプションを追加
- モデルビューツールバーにレーザースキャンデータを表示するコマンドを追加し、表示モードの選択オプションも追加
- ポイントクラウドおよびレーザースキャンのバウンディングボックス表示を追加
- ポイントクラウドのコンテキストメニューに[色の変更]コマンドを追加
- [ポイントクラウドをインポート]ダイアログに[座標の精度]オプションを追加
- ポイントクラウドに[リターン値でフィルタリング]コマンドを追加

地上LiDARデータのサポート

- 地上レーザースキャンデータに[アライメント/アライメントリセット]コマンドを追加
- E57ファイルからライダースキャンに関連する埋め込み画像をインポートするために、[ポイントクラウドをインポート]コマンドを更新
- [ワークスペース]ペインにてユーザー定義によるレーザースキャンのグループ化に対応
- レーザースキャングループに[グループタイプ設定]コマンドを追加し、仮登録グループに設定することが可能

DEM編集ツール

- 設定可能な補間モード（標高一定、最適面、IDW内挿補完、自然隣接内挿補完）を使用して DEMにパッチを適応するための塗りつぶしツールを追加
- 建物のエッジなど標高の不連続性を修正する境界線ツールを追加
- オルソビューのシェイプコンテキストメニューに[DEMを編集]コマンドを追加
- DEMデータの変更を適用するための[DEMを更新]コマンドを追加