









	機能	詳細	
インプット	空撮(垂直・斜め)および地上撮影画像	無人または有人プラットフォームで、空中または地上から、あらゆる角度で撮影した画像を処理	
	動画 (mp4またはaviフォーマット)	動画から静止画を自動的に取り出し、プロジェクトを作成	
	あらゆるカメラ(コンパクト、DSLR、サーマル、マルチスペクトル、魚眼、360°、ラージフレーム他)からの.jpgまたは.tiff画像	小〜大のフレームカメラ、一般向けから高度/プロフェッショナル向けカメラで取得したあらゆる画像を使用可能。(65MPを超える画像にはラージフレームアドオンが必要です)	
	同じプロジェクトで複数のカメラに対応	異なるカメラで撮影した画像でプロジェクトを作成し、一緒に処理	
	RTK/PPK+IMUデータ対応	正確なジオロケーションパイプラインを使ってより素早く、強靱なキャリブレーションを可能とする	
	カメラリグサポート	複数の同期されたカメラリグの相対的な位置情報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)の編集とインポート	グラウンドコントロールポイント(GCP)をインポート・編集し、プロジェクトの絶対精度を向上	
	既知またはカスタムで座標系をインベリアルまたはメトリック単位でサポート	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システムを定義する	
	カメラ外部標準サポート	GPSとIMUのインプットパラメータから、カメラの外部標準パラメータを最適化	
	外部点群のインポート	LiDARなどの様々なソースからの点群をインポートし、DSMやオルソモザイクを作成	
	.jpg .jpeg .tiff フォーマットの航空写真と地上写真	基本的なEXIF/XMPタグをサポートするすべてのRGB画像を処理します。	
処理	処理テンプレート	スタンダードまたはカスタマイズしたテンプレートを使用して処理とアウトプット生成を自動化	
	品質レポートで即時に確認	現場での簡易なデータセットの確認には高速処理テンプレートを活用	
	カメラセルフキャリブレーション	焦点距離、主点の位置、レンズの歪みなどのカメラ内部パラメータの最適化	
	ローリングシャッター効果の修正	低速、高速飛行に関わらず、ローリングシャッターカメラ (GoPro, DJI Phantom他) でも精度を確保できるように歪みを補正	
	自動空中三角測量 (AAT) とバンドルブロック調整 (BBA)	カメラの外部標準要素(x,y,z,o,p,k)がなくても、自動的に処理	
	自動高密度点群化	DSMや3Dメッシュの基となる、高精度で高密度な点群を生成	
	自動点群フィルタリングおよび平滑化	点群フィルタリングおよび平滑化オプションにプリセットを使用	
	機械学習による点群の分類	RGB点群を自動的に5種類に識別: 地面、道路、植生、建物、および人工構造物	
	自動DTM/DEM抽出	DSMで地表面上のオブジェクトを除去し、地形モデルを生成	
	自動明るさと色修正	画像の明るさ、明度および色温度の変化を自動的に補正	
	品質レポート	プロジェクトの精度と品質を評価	
	プロジェクトのマージと分割	効率的な処理のために、複数プロジェクトをマージしたり、大きいプロジェクトを分割	
	プロジェクトエリアの定義	.shpをインポートし、もしくは特定のエリアを描いて、境界線内でより素早い処理結果を得る	
	キーポイント数をカスタマイズ	処理の高速化またはノイズをフィルターするのにキーポイント数を設定	
	マルチプロセッサCPU + GPUサポート	CPUのコアとスレッド、またGPUを活用することで、処理スピードを高速化	
ラジオメトリック処理と補正	日光センサーを考慮し、画像の反射率を補正・修正		
rayCloud エディター	プロジェクトの可視化	最適化されたカメラの位置、3D点群およびメッシュの精度を評価	
	ナビゲーションモード	3D点群およびメッシュをスタンダード、トラックボールまたは一人称視点モードで閲覧	
	スケールコンストレイント	距離を1つか複数定義し、不正確または位置情報のないプロジェクトの縮尺を設定	
	方向コンストレイント	軸を1つか複数定義し、不正確または位置情報のないプロジェクトの方向を設定	
	グラウンドコントロールポイント (GCP) / マニュアルタイポイント (MTP) 修正	基となる画像および3D情報を同時に利用し、高精度に2D・3DGCP、チェックポイントおよびMTPを定義・修正	
	誤差の可視化	GCPやMTPの誤差を楕円形の大きさで視覚的に表示	
	プロジェクト再最適化	モデルの再構築を向上するため、GCPおよびMTPを基にカメラ位置を再最適化し、画像を再マッチさせる	
	画像マスキング		切り分け: 画像の内容を基にフィルターを作成し、3D点群の点を削除
			マスキング: オルソ面の不必要な背景を除去
	点群編集		グローバルマスキング: ドローンのスキッドや三脚など、全ての画像にあるオブジェを除外
			複数の選択ツールを利用し、点群の点を選択、分類、または削除
	オルソ面生成	建物の側面や橋の柱など、立面のDSMとオルソモザイクを生成する面を定義	
	ポリラインとサーフェスオブジェクトの生成	点群でポリラインとサーフェスをアノテーションし、計測	
	3DメッシュおよびDSM修正	複数のオリジナル画像を参照し、頂点の座標を正確に設定	
	外れ値を視覚的に検出	点群でアノテーションとサーフェスを作成し、DSMおよびメッシュにおける穴を埋めたり、表面を滑らかにする	
飛行ビデオアニメーション	間違っってクリックされたMTP・GCPを検出・閲覧		
	バーチャルカメラ軌道を作成し、リアルタイムでビデオアニメーションを再生し、エクスポート		

ボリュームマネージャー	ボリュームオブジェクト作成	 	DSMを基にアノテーションを行い、体積を計測
	ボリュームオブジェクト管理	 	体積計測の対象のベース面.shpファイルをインポート・エクスポートし、現場でストックパイルのモニタリングを簡略化
	ベース面を調整	 	異なる地形で正確な計測が行えるようリファレンスとなるベース面を調整
モザイクエディター	領域編集		オルソモザイク上で領域を作成・修正。基となる写真から最適な内容・投影タイプを選択し、動きのあるオブジェクトなどを除去
	ローカル合成		オルソモザイクから必要な部分だけ修正し、リアルタイムで合成し、改善されたオルソモザイクを数分で取得
	平面投影が正射投影を設定		作成した領域で正射投影または平面投影を選択し、不必要なオブジェクトを除去
指数計算機	ラジOMETリック補正インタフェース		ラジOMETリック補正を行い、植生指数をより正確で信頼性を高くする
	反射率マップ		植生指数の基となる正確な反射率マップ作成し、解像度を選択
	複数領域管理		領域ごとに指数値を閲覧し、管理することによってより良い分析を行う
	NDVIマップ		ユーザー介入なしで事前定義された式を基にシングルバンドおよびNDVIマップを生成
	指数計算式エディター		それぞれのインプットバンドで独自の計算式を作成・保存し、カスタム指数マップを生成
	クラスマネジメント		統計アルゴリズムを用いて、データをクラスに分類し、アノテーションベクトルマップの基盤を作成
	処方アノテーション		現場調査の結果を基にアノテーションを記入
	処方マップエクスポート		処方マップを.shpフォーマットでエクスポートし、データを活用
アウトプット:	2Dアウトプット:	 	平面オルソモザイク (GeoTIFF)
			ユーザー指定オルソ面からのオルソモザイク (GeoTIFF)
			Google tilesファイル (.kmlおよび.html)
			指数マップ (Thermal, DVI, NDVI, SAVI, etc.) (GeoTIFFおよびGeoJPG)
			処方マップ (.shp)
	2.5Dアウトプット:	 	・水平DSMおよびDTM (GeoTIFF)
			・ユーザー指定のオルソ面からのDSM (GeoTIFF)
	3Dアウトプット:		<ul style="list-style-type: none"> ・3Dメッシュを簡単に共有するための3DPDF ・フル3Dテキストチャメッシュ (.obj, .ply, .dxfおよび.fbx) ・タイル式詳細レベル (LOD) メッシュ (osgbおよびslpk (Esri)) ・点群 (.las, .laz, .xyzおよび.ply)、コンター線 (.shp, .dxf, .pdf) ・分類された点群 (.lasおよび.csv) ・コンター線 (.shp, .pdfおよび.dxf) ・ユーザー指定のベクトルオブジェクト (.dxf, .shp, .dgnおよびkml)
			<ul style="list-style-type: none"> ・フル3Dテキストチャメッシュ (.objおよび.fbx) ・点群 (.las) ・位置情報付きのアノテーション (.csv, GeoJSONおよび.shp)
			アニメーションを.mp4およびaviで、飛行ウェイポイントおよび軌道を.csvでエクスポート
飛行ビデオアニメーションおよび飛行軌道		最適化されたカメラの位置、傾きおよび内部パラメータ	
歪みのない画像		オリジナル画像が遠近法レンズによって取得された場合、歪みのない補正された画像が生成される	
コラボレーション	ウェブ上でシェア、点検、可視化		メッシュおよび点群閲覧オプション-いかなるウェブブラウザでも2Dマップや3Dモデルを閲覧
			距離、面積および標高断面を計測
			オリジナル画像および3D情報を同時に利用し、検査とアノテーションを実施
			リンクを送ってアノテーション付きのプロジェクトを共有
			ウェブサイトにプロジェクトの結果をエンベッド
			数値表層モデル (DSM) 閲覧のためのリアルタイムシェーディング
複数言語の対応	言語オプション		英語、スペイン語、中国語 (zh-CH、zh-TW)、ロシア語、ドイツ語、フランス語、日本語、イタリア語、韓国語、ポルトガル語

ハードウェアスペック



CPU: Quad-coreまたはHexa-core Intel i7/Xeon推奨

HD: SSD推奨
RAM: 16GB - 60GB

GPU: OpenGL 3.2 2GB RAMと互換性のあるものを推奨



OS: Windows 10, 11 (64 bit)

最新のハードウェアスペック情報は[こちらをクリック](#)