



	CARACTERÍSTICAS	VENTAJAS
<b>INTERFAZ</b>	Interfaz Python 3.6 para una fácil integración	Diseñe sus líneas de producción, escenarios y validaciones utilizando un sencillo lenguaje de scripting estándar del sector
	Imágenes aéreas -nadir y oblicuas- y terrestres	Procese imágenes tomadas desde cualquier plataforma aérea, terrestre, tripulada o no tripulada
<b>ENTRADAS</b>	Imágenes aéreas y terrestres en formato .jpg	Utilice imágenes adquiridas con una gran variedad de cámaras, desde las de consumo hasta las altamente especializadas
	Imágenes de gran tamaño	Procesar imágenes con resolución >100Mpx
	Imágenes sin IMU	Procesar conjuntos de datos de imágenes sin IMU
	Imágenes sin geolocalización	Procesar conjuntos de datos de imágenes sin geolocalización
	Soporte de múltiples cámaras en el mismo proyecto	Crear un proyecto con imágenes de diferentes cámaras y procesarlas conjuntamente
	Soporte de datos RTK + IMU	Obtenga una calibración más rápida y robusta al utilizar el conducto de geolocalización precisa
	Soporte para cámaras	Procesar imágenes usando parientes conocidos del aparejo de múltiples cámaras sincronizadas
	Puntos de control terrestre (GCP)	Importar GCPs para mejorar la precisión absoluta de un proyecto
	Interfaz de parámetros de cámara expuesta	Gestionar los parámetros de la cámara
	Sistema de coordenadas de referencia conocido o personalizado	Seleccione el código EPSG de sistemas de coordenadas conocidos o defina su propio sistema local
<b>PROCESAMIENTO</b>	Plantillas de procesamiento	Elija entre plantillas preestablecidas para las mejores opciones de procesamiento (nadir, oblicuo) o realice modificaciones de opciones personalizadas. Actualmente se limita a la calibración y la densificación.
	Comprobación rápida de la calidad	Clasifique automáticamente la nube de puntos densa RGB en cuatro grupos: superficies de carreteras, vegetación alta, edificios y objetos hechos por el hombre
	Autocalibración de la cámara	Optimizar los parámetros internos de la cámara, como la distancia focal, el punto principal de autocalibración y las distorsiones del objetivo
	Corrección del efecto de obturación rotativa	Corregir la deformación de las imágenes tomadas con cámaras rolling shutter (como GoPro, DJI Phantoms, etc.) para mantener la precisión incluso cuando se vuela rápido y bajo
	Densificación automática de la nube de puntos	Producir una nube de puntos 3D densa y detallada, que puede utilizarse como base para el MDS y la malla 3D
	Filtrado y suavizado automático de nubes de puntos	Utiliza preajustes para las opciones de filtrado y suavizado de la nube de puntos
	Clasificación de nubes de puntos mediante aprendizaje automático	Clasificar automáticamente la nube de puntos densa RGB en cuatro grupos: superficies de carreteras de tierra, vegetación alta, edificios y objetos hechos por el hombre
	Extracción automática de MDT/DEM	Elimine los objetos sobre el suelo del MDS y cree un modelo de tierra desnuda
	Corrección automática de brillo y color	Compensar automáticamente el cambio de brillo, la luminosidad y el equilibrio de color de las imágenes
	Definición del área de procesamiento	Dibujar el área para generar resultados dentro de límites específicos
	Número personalizado de puntos clave	Establezca el número de puntos clave para filtrar el ruido o acelerar el procesamiento
	CPU multiprocesador	Aumente la velocidad de procesamiento aprovechando la potencia de los núcleos e hilos de la CPU
	Procesamiento y calibración radiométrica	Calibrar y corregir la reflectancia de la imagen, teniendo en cuenta la iluminación y la influencia del sensor
	AutoGCPs	Permita que el motor encuentre y marque sus GCP en las imágenes sin necesidad de intervención humana
	Informe estándar de control de calidad	Utilice nuestro formato de informe predefinido y evalúe la precisión y la calidad de los proyectos

<b>RADIOMETRÍA</b>	<b>Interfaz de ajuste radiométrico</b>	Haga que los índices de vegetación sean más fiables y precisos aplicando correcciones radiométricas
	<b>Mapa de reflectancia</b>	Genere un mapa de reflectancia preciso y la resolución preferida como base de los mapas de índices
	<b>Mapa NDVI</b>	Generar mapas de banda única y NDVI basados en fórmulas predefinidas sin intervención del usuario
	<b>Definición de la fórmula del índice</b>	Crear y guardar sus propias fórmulas eligiendo entre cada banda de entrada y generar mapas de índice personalizados
<b>RESULTADOS DE SALIDA</b>	<b>Resultados de salida en 2D</b>	Exportación de tiles de Google en formatos de salida .kml y .html
		Mapas índice (térmicos, DVI, NDVI, SAVI, etc.) en GeoTIFF
		Mapas de prescripción en formato .shp
		Ortomosaicos de nadir en formato de salida GeoTIFF
		Ortomosaicos de ortoplanos definidos por el usuario en formato de salida GeoTIFF
	<b>Resultados en 2,5D</b>	MDS de Nadir en formato GeoTIFF
		MDT de Nadir en formato GeoTIFF
	<b>Resultados en 3D</b>	Malla con textura 3D completa en formato .ply, .dxf y .fbx
		Malla con textura 3D completa en formato .obj
		Malla de nivel de detalle (LoD) en mosaico en formato SLPK
		Malla de nivel de detalle (LoD) en mosaico en formato OSGB
		Nube de puntos en formato de salida .las, .laz
		Nube de puntos en formato de salida .ply .xyz
Curvas de nivel en formato .shp, .dxf, .pdf		
Nube de puntos clasificada en formato .las y .csv		
Objetos vectoriales definidos por el usuario en formato .dxf, .shp, .dgn y 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)