



GlobalMapper

LiDAR Module

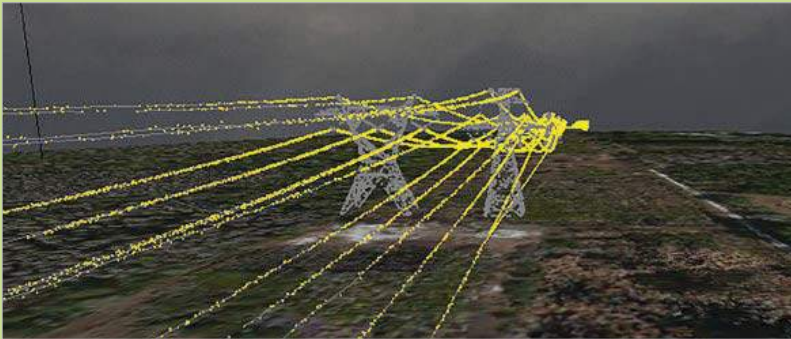
NOW WITH PIXELS-TO-POINTS™

点云生成, 分类, 和要素提取

高级点云处理

Global Mapper是一款强大并且性价比很高的GIS应用，集成了一系列全面的点云处理工具和无可比拟的数据访问接口。

可选的LiDAR Module模块在标准版软件的基础上增加了一系列强大的点云处理工具，包括摄影测量点云生成，自动分类和要素提取。



自动分类出来的电力线点云

LiDAR Module嵌入在当前版本的Global Mapper发布中，可以通过“模块/许可扩展管理”来激活。软件可以免费试用。

学习资源

- 每月免费的 webinars
- 多形式培训班：
公开, 在线和 定制
- 入门指南
- 学术课程
- 社交用户群

LIDAR MODULE软件特色

Pixels-to-Points™ 工具

基于摄影测量原理从重叠影像生成点云

自动地面点分类

自动识别和分类地面点，创建DTM

非地面点分类

自动探测和分类建筑物、树木和电力线

矢量要素提取

从建筑物、树木和电力线点创建3D矢量要素

自定义要素提取

使用垂直断面分析功能创建3D线和面要素

横断面可视化

利用路径断面工具从垂直视角可视化和编辑点

点云滤波

去除不必要的点，包括噪声点

DEM 生成和水域压平

从点云生成DTM 或DSM，包括对河流和湖泊等水体进行压平。

点云可视化

多种可视化选项如根据分类、回波强度，或者根据下面的影像层颜色



ECarto

北京易凯图科技有限公司

北京易凯图科技有限公司

地址：北京市石景山路甲18号F座909 电话：13581809091

邮箱：chen_chh@ecarto-bj.com

软件对比



Global Mapper



LiDAR Module

	Global Mapper	LiDAR Module
利用Pixels-to-Points 功能从重叠影像中生成3D点云		●
LAS/LAZ文件读写支持	●	●
Leica PTS格式支持		●
支持10亿以上的点云处理[限64-bit]	●	●
根据高程色彩来渲染点云	●	●
根据点云的RGB值来渲染点云	●	●
根据强度值来渲染点云	●	●
根据分类来渲染点云	●	●
根据回波次数来渲染点云	●	●
根据点索引来渲染点云	●	●
根据点来源ID值 (point source ID) 来渲染点云	●	●
根据第一次和最后一次回波的高程差异来渲染点云	●	●
根据计算的NDVI 或NDWI 值 (需要有近红外波段) 来渲染点云	●	●
根据离地面的高度来渲染点云		●
根据点密度来渲染点云		●
支持从工具条里随意切换渲染方式		●
一键式用影像给点云着色功能		●
使用脚本计算点云数据的统计信息功能		●
对LiDAR点云进行重投影	●	●
对点云进行坐标转换 (包括纠正)		●
对点云数据进行裁剪	●	●
手工编辑或删除点	●	●
简便的过滤功能以对点云进行分类		●
对所选LiDAR点根据高程/颜色范围进行过滤		●
手工对全部点云进行高程调整		●
LiDAR 质检 (QC) 以利用地面控制点对LIDAR高程进行垂直改正		●
以线状路径的部面视图显示和编辑LiDAR点		●
一键式对点进行重新分类的工具		●
自动地面点分类		●
自动识别噪声点		●
自动对建筑物、树木和电力线点进行重分类		●
可以为重分类功能设置自定义的快捷键		●
从分类后的点中提取建筑物、树木和电力线		●
从垂直路径断面视图进行自定义3D数字化和要素提取		●
使用不规则 三角网 (TIN) 方法进行高程格网生成	●	●
使用数字地面模型 (当地最小高程, DTM)生成高程网格		●
使用数字表面模型 (当地最大高程, DSM)生成高程网格		●
使用当地平均高程生成高程网格		●
对点云进行网格化过程中应用过滤选项。		●
从点云相对地面的高度 (比高, 而非高程) 生成网格		●
根据强度而非高程生成网格		●
根据颜色值 来生成网格从而得到一个影像图层		●
可以输出某一高程值 范围的LiDAR点		●
使用离地面的高程值 (比高) 而非海拔高程值输出LAS文件		●