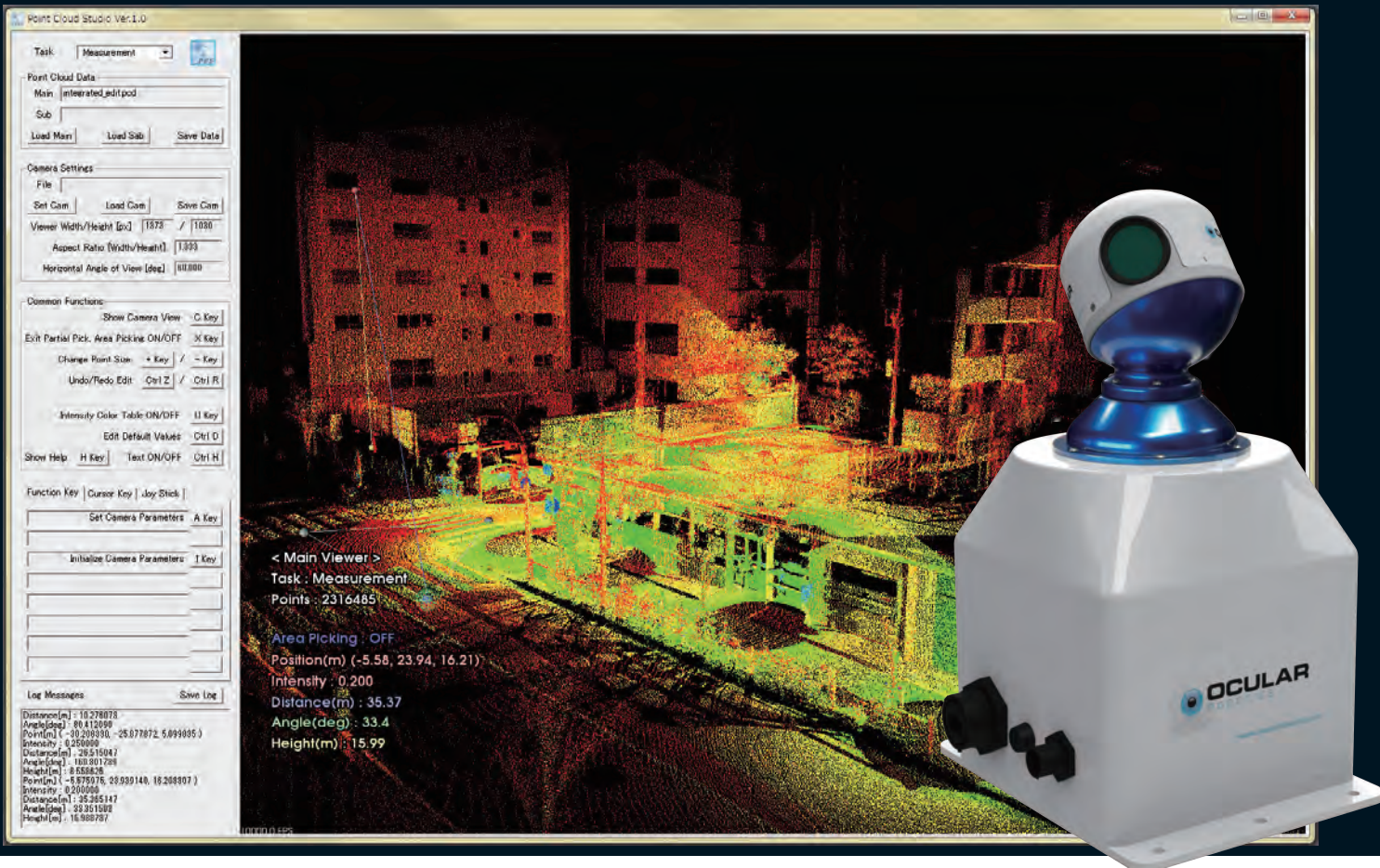


Point Cloud Studio

Point Cloud データ編集ソフトウェア



Point Cloud Studio は RobotEye RE05 など取得した点群データを編集するソフトウェアです。点群データのフィルタリング、点群の追加や削除、複数データの統合、点群データ上での計測などを行うことができます。

Point Cloud Studio の特徴

- 3D表示・マウスで視点変更
- 表示におけるカメラパラメータの詳細設定
- 点群データ上での距離等の計測
- 点群データ向けの各種フィルター
- 指定範囲への点群データの追加・削除
- 複数データをひとつの座標系へ統合
- 点群データの座標系の再設定

■点群データの読み込み・表示

PCD・PLY フォーマットの点群データを読み込み、視点を自由に変えて表示することができます。GUI を用いた操作になっておりますので、簡単にデータを扱うことができます。

■各種フィルター

レーザー反射強度でのフィルタリング、データの平均化、ノイズ除去、ダウンサイジングなどの多彩なフィルタを使用することで、よりよいクオリティのデータに洗練することができます。

■複数データの統合

複数地点で計測された点群データをひとつの座標系を基準として統合し、ひとつのデータとして扱うことができます。数種類の統合手法を用意しており、様々な環境の計測データについて統合することができます。

Point Cloud Studio の仕様

型式：VP-PCS-01

表示機能	3D 表示・マウスで視点変更・カメラパラメータの詳細設定
対応データ形式	PCD(テキスト形式・バイナリ形式・バイナリ圧縮)・PLY
フィルター	Intensity Filter・Distance Filter・Averaging Filter・Median Filter・Noise Reduction Filter・Down Sizing Filter
データ編集機能	指定範囲の点群データの除去・線状や平面上に点群データの追加
データ統合機能	複数の点群データの対応点(1~3点)を指定して統合・点群の相関を解析して自動位置調整・指定した軸を基準とした手動位置調整
計測機能	表示した点群データ上での2点間の距離計測・2線分の角度計測・1平面と1点の距離計測
座標変換機能	表示した点群データ上の水平面や鉛直線を基準に座標系を再設定
構成	Point Cloud Studio ソフトウェア、取扱説明書、機能紹介動画
推奨動作環境	OS : Windows7 64bit メモリー : 8GB 以上 CPU : Intel Core i5 以上 グラフィック : NVIDIA Quadro K620 以上 ディスプレイ解像度 : 1280x1080pixel 以上

■ 本製品の仕様は改良のため予告なく変更することがあります。

■関連商品

超高速 3D レーザースキャナシステム

RobotEye RE05-3D



下方にはレーザー距離計、上方にはミラー等を配置して、上方のみを駆動して周囲を三次元計測するシステムです。ユニークな構造によりカメラに加えて電装系もすべて固定です。軽量の光学系のみを駆動するため、

耐久性や信頼性を確保しつつ超高速で駆動することができ、かつ無限回転も可能です。また、防塵防水性能については IP65 を実現しているため、さまざまな環境で使用することができます。



寸法：W 154mm x H 302mm x D 200mm

ViewPLUS

株式会社ビュープラス

〒102-0083 東京都千代田区麹町1-8-1 半蔵門MKビル4F
Telephone:03-3514-2772 Facsimile:03-3514-2773
E-mail:vpcontact@viewplus.co.jp
www.viewplus.co.jp

株式会社ビュープラスはOcular Robotics社国内総販売代理店です。

