



Tovos LiDAR Suite 激光雷达点云数据处理平台

Tovos Lidar Suite[®]是用于地面激光雷达点云数据管理、显示、分析、表达与处理的软件平台。Tovos Lidar Suite[®]基于Windows平台，集数据组织与管理、大场景数据浏览展示、智能化激光点云数据拼接、数据分类操作以及自动化点云与影像配准于一身，为快速三维场景重建、漫游、虚拟现实和视景仿真提供了全面的解决方案。

获益于Tovos LiDAR Suite

获取激光雷达扫描仪硬件和工作参数信息

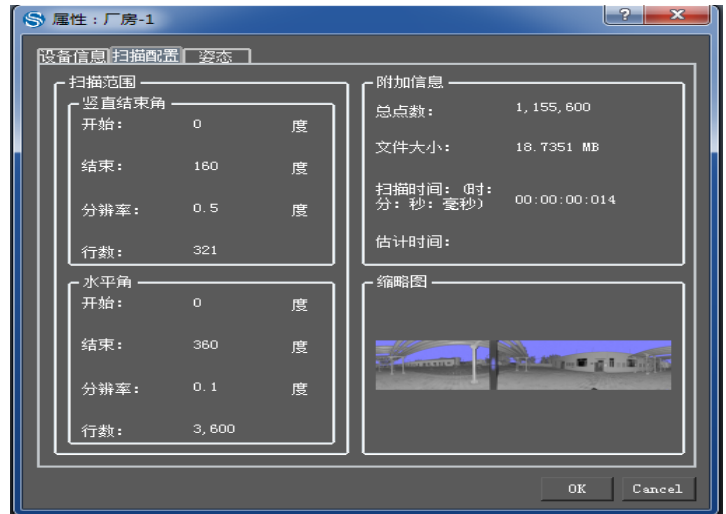
- 获取和展示激光扫描仪硬件参数信息，例如，仪器名称、仪器型号、接口IP、设备运行时间等
- 支持从扫描仪导入扫描工作参数，并保存扫描站点的设备属性（如扫描时间、温度、电压、GPS坐标等）和扫描配置属性（如扫描范围、分辨率和点云个数等）

灵活的数据组织与管理

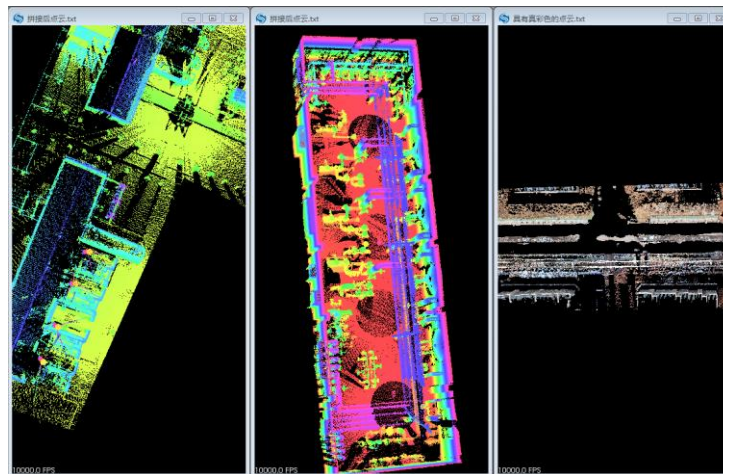
- 快速的导入加载不同格式的点云数据
- 支持多种点云数据格式的导出
- 支持海量点云数据加载
- 可制定特有的点云格式
- 统一管理点云、影像、DEM和三维模型数据

真正的点云三维可视化

- 以三维视图的方式浏览点云数据，支持三维视角的自由变换（旋转、缩放、平移）
- 高质量多窗口点云浏览
- 用户可以根据需要选择设置多种不同视角的显示模式
- 自动优化三维视图中显示的点云数据量，减轻系统运行负载
- 多个站点点云数据叠加显示，并按照不同站点着色
- 多任务窗口显示点云工程，支持点云的不同着色方法，例如，按照高程、反射强度、自有颜色、固定色、不同站点等对显示着色
- 支持保存显示场景



扫描参数配置



多窗口点云浏览

强大的数据处理工具，提高数据生产效率

提供多种自动化、半自动化智能分析编辑功能，令用户随心所欲将激光点云数据加工成为需要的数字产品。各类自动算法消除了数据拼接、分类、矢量化等费时的工作，大幅降低数据处理周期。

查询与量测

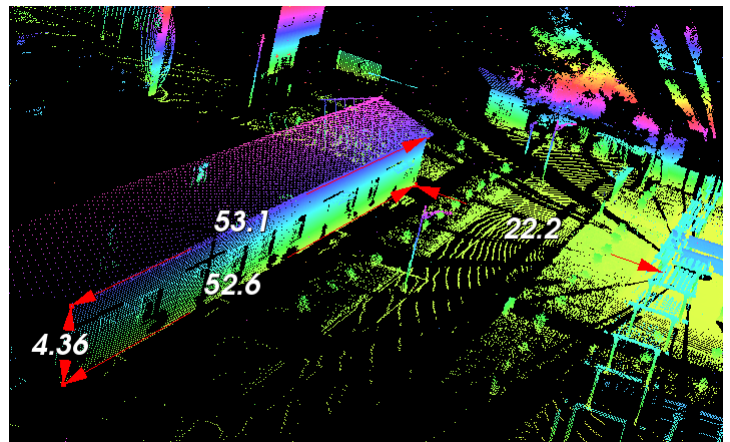
- 查询显示激光点空间坐标和自有属性信息
- 支持区域选点，并对点云进行编辑
- 测量任意两点间的三维距离，支持单次量测、多次量测

拼接

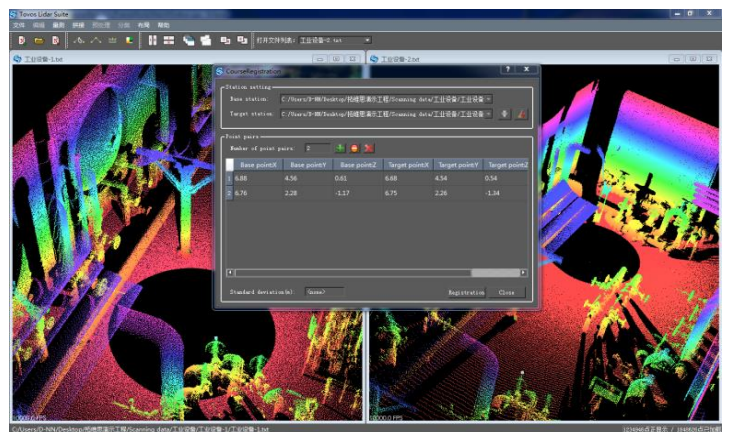
- 将多站的地面激光扫描点云无缝拼接到同一地理坐标系中；
- 支持单独采集影像与点云的匹配，可以灵活的将点云与现场影像进行高精度配准，生成RGB点云

分类

- 去除点云粗差点，支持检测孤立点、空中飞点、地面地点等异常点
- 支持多种方法自动分离地面点与非地面点
- 支持按照绝对高程和相对高程分类
- 支持类转移
- 支持点云半自动分类，手动设置点云类型



扫描配置参数



多窗口浏览点云

拓维思科技有限公司是一家专门从事三维空间信息数据分析、模型制作与行业应用的高科技公司。拓维思科技掌握国际尖端的激光雷达数据处理与应用技术，企业汇集激光雷达数据处理、三维数字城市、林业、交通、电力、石油化工建模等多方面技术优势，具有完全自主知识产权的软件平台，是行业内最具潜力的企业之一。拓维思科技现为中关村高新技术企业，北京市“金种子工程”企业，并与北京理工大学合作建立虚拟现实联合实验室。

获得更多信息，敬请访问站点

www.tovos.cn

北京市海淀区海淀大街3号鼎好大厦B座1602室

010 - 8842 3580

