

实景建模 武汉大势智慧 三维实景建模

产品名称	实景建模 武汉大势智慧 三维实景建模
公司名称	武汉大势智慧科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	湖北省武汉市江夏区光谷大道77号金融港B2栋4层
联系电话	15071485358 15071485358

产品详情

飞行时间法(Time of Flight , ToF)指的是在光速及声速一定的前提下，实景建模，通过测量发射信号与接收信号的飞行时间间隔来获得距离的方法。这种信号可以是超声波，也可以是红外线等。飞行时间法相较于立体视觉法而言，三维实景建模，具有不受基线长度限制、与纹理无关、成像速度快等特点。但是其也有一定的缺点。首先，ToF相机的分辨率非常低。其次，ToF相机容易受到环境因素的影响，实景建模技术，如混合像素、外界光源等，导致景物深度不准确；系统误差与随机误差对测量结果的影响很大，需要进行后期数据处理，主要体现在场景像素点的位置重会上。

大势智慧是一家专注于真实世界三维数字化重建及三维数据服务的高新技术企业，实景建模软件，公司在城市高精度三维建模、模型应用及语义化理解和文化遗产数字化保护领域具有先进的技术优势和丰富实践经验。

在计算机视觉中，三维重建是指根据单视图或者多视图的图像重建三维信息的过程。

由于单视频的信息不完全，因此三维重建需要利用经验知识。

而多视图的三维重建(类似人的双目定位)相对比较容易，其方法是先对摄像机进行标定，即计算出摄像机的图象坐标系与世界坐标系的关系.然后利用多个二维图象中的信息重建出三维信息。

三维深度信息的配准按不同的图像输入条件与重建输出需求被分为：粗糙配准、精细配准和全局配准等三类方法。粗糙配准研究的是多帧从不同角度采集的深度图像。首先提取两帧图像之间的特征点，这种特征点可以是直线、拐点、曲线曲率等显式特征，也可以是自定义的符号、旋转图形、轴心等类型的特征。随后根据特征方程实现初步的配准。粗糙配准后的点云和目标点云将处于同一尺度(像素采样间隔)与参考坐标系内，通过自动记录坐标，得到粗匹配初始值。

实景建模-武汉大势智慧-三维实景建模由武汉大势智慧科技有限公司提供。武汉大势智慧科技有限公司拥有很好的服务与产品，不断地受到新老用户及业内人士的肯定和信任。我们公司是商盟认证会员，点击页面的商盟客服图标，可以直接与我们客服人员对话，愿我们今后的合作愉快！