

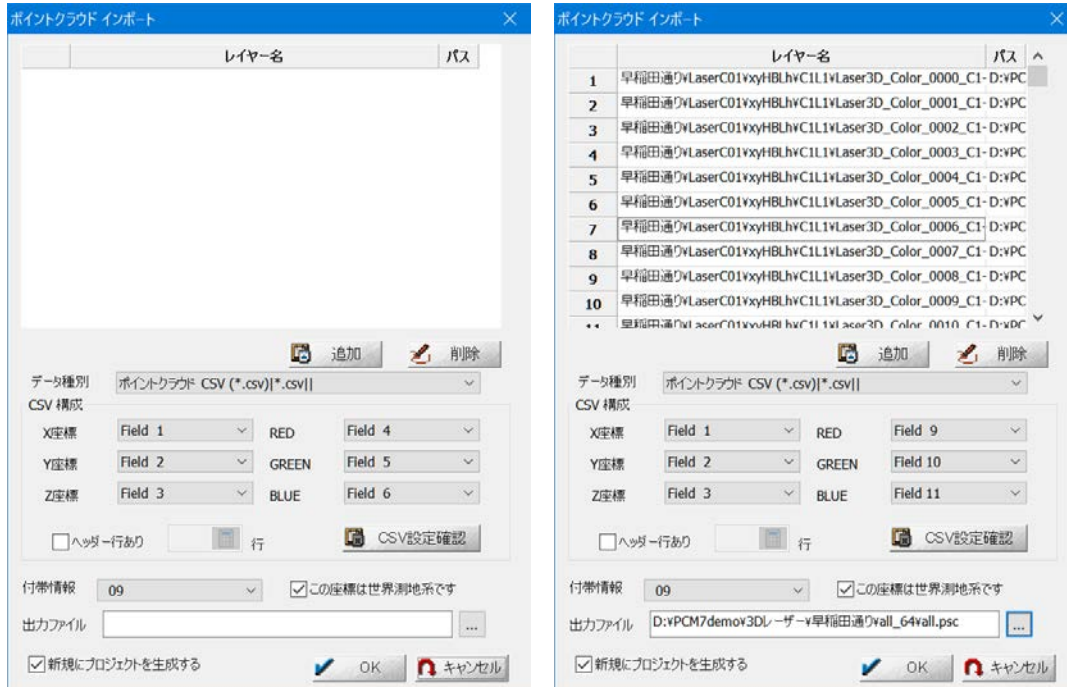
## 3DスキャナーCSV インポート手順

### 概要

CSV ファイルから、PCM 内部ファイル xxx.psc (プロジェクトファイル)、xxx.psl (レイヤーファイル) を作成します。

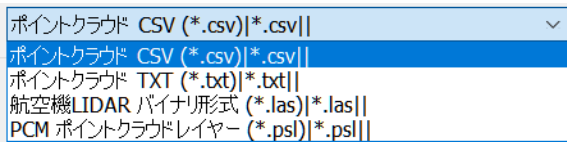
### 起動

[ファイル]-[インポート]-[ポイントクラウド(3D 点群)]で、[ポイントクラウドインポート]ダイアログボックスを起動します。



### データ種別

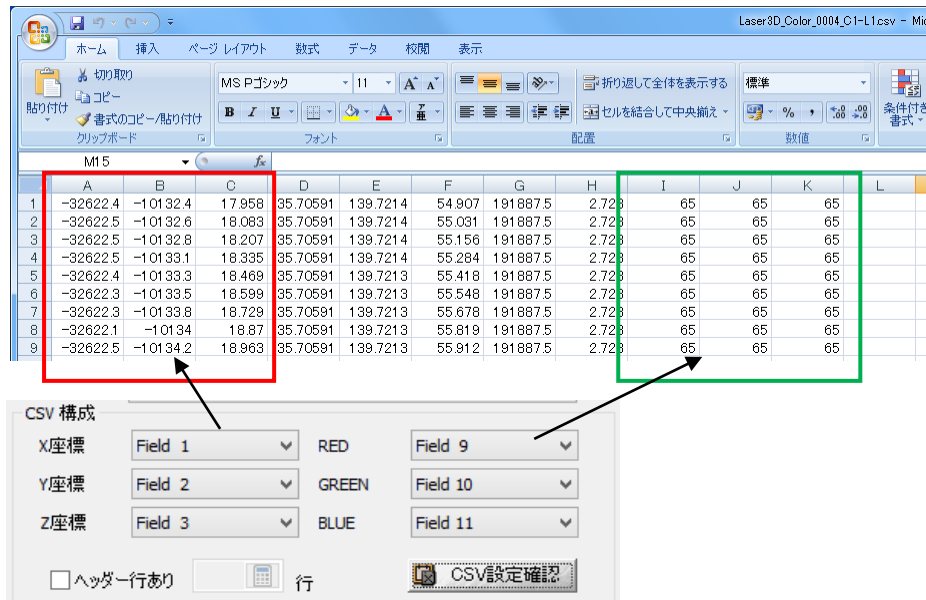
インポートするデータの種別をドロップダウンリストから選択します。



### CSV 構成

X 座標、Y 座標、Z 座標、RED、GREEN、BLUE が何番目のフィールドに書かれているかを指定します。サンプルでは以下のように指定します。

#### ▼CSV データ



ヘッダー行あり

ヘッダー行がある場合、その行数を指定します(変換時、指定行分スキップしてデータ部分のみをインポートします)

### CSV 設定確認

【CSV 設定確認】 ボタンをクリックすると、CSV 構成の設定とデータを確認することができます。



### 付帯情報

CSV データの系および測地系の種類を設定します。

### 出力ファイル

PSC ファイルの名称を入力します (xxx.psl も同じフォルダーに作成されます)。

### 新規にプロジェクトを生成する

チェックが On の場合、作成した PSC ファイルを背景に登録した新規プロジェクトを生成します。

登録した PSC ファイルの設定は[プロジェクトエキスパート]-[3D ポイントクラウド]パネルで確認できます。



### ★PSC (インデックスファイル) と PSL (分割ファイル<実体)

<内部処理> 「出力ファイル」で指定したフォルダーに一時フォルダー「TMP1」ができて、まずファイル単位に PSL を作成、それが完了するとメッシュ分割したファイルが「TMP2」フォルダーに生成される。

全ての結果は「PSL+[\* .psc 名]」フォルダーにファイル生成され、「TMP1」「TMP2」は処理終了後自動削除される。

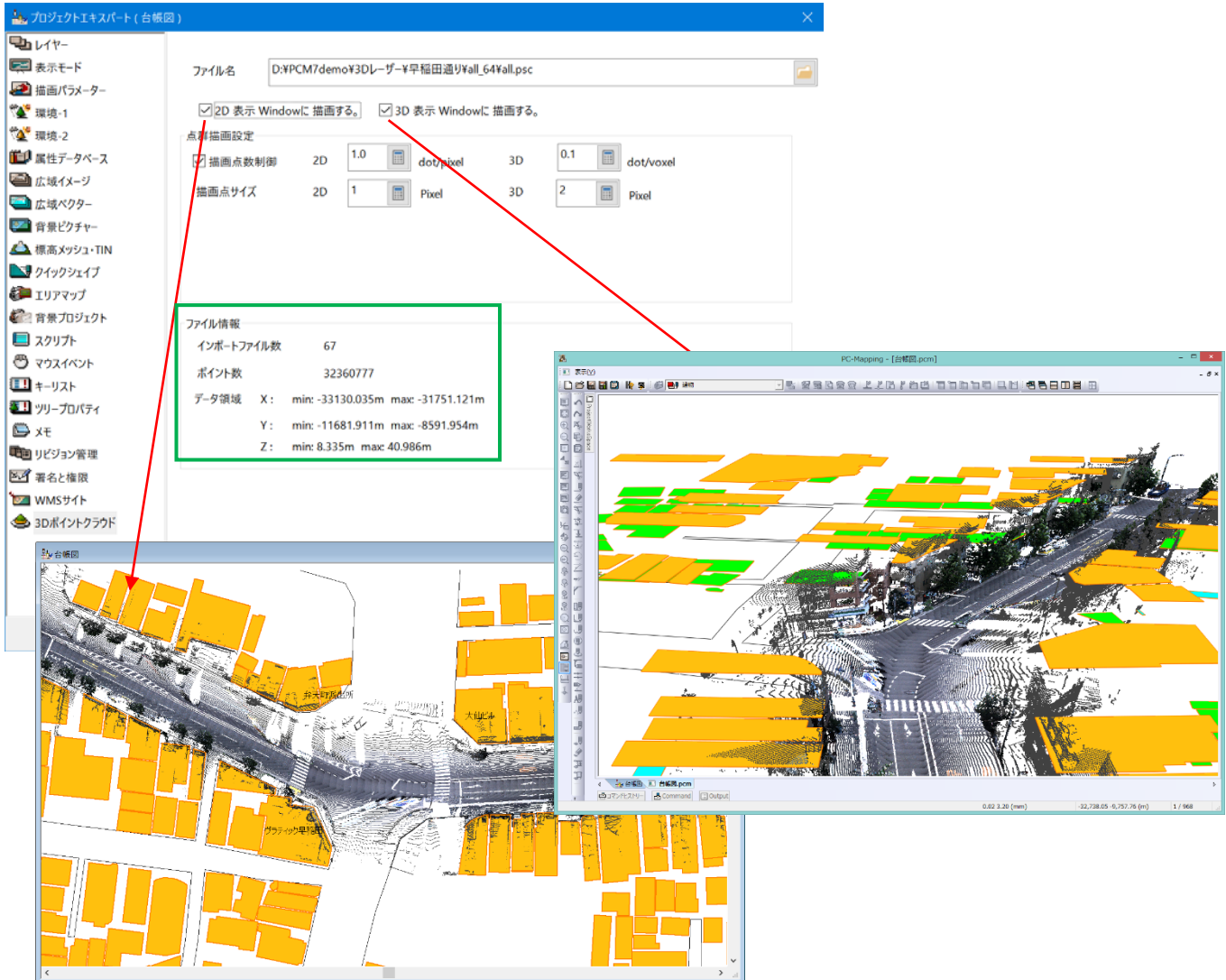
### ★メッシュ単位での分割

おおよそ 100 万点単位で、密度の高いところは細かく、密度の低いところは大きく、PSL ファイル (レイヤーファイル) を分割します。(広域ベクターとか広域イメージと同じような機構)

- 長所: 表示時間が早い。
- 短所: 変換処理に時間がかかる。
- \*.psl のファイル名: 「xxxxxx.psl」(「xxxxxx」メッシュコード拡張)

## プロジェクトデータへの読み込み

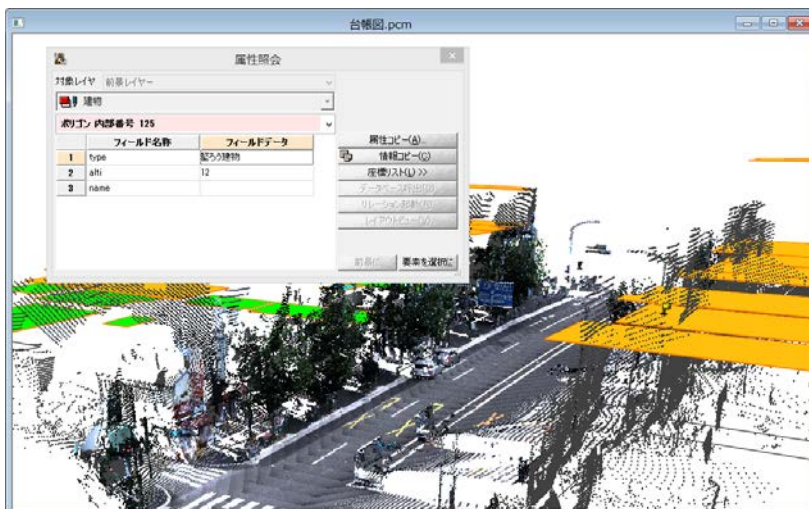
[プロジェクトエキスパート]-[3D ポイントクラウド]パネルで、前述で作成したPSC ファイルを指定します。



点群のデータ領域範囲と同じ座標系のベクターデータを重ねて表示することができます。

2D で表示範囲を確認してから、[表示]-[3D ビュー]メニューで 3D ビューウィンドウを開くと、点群が表示されます。

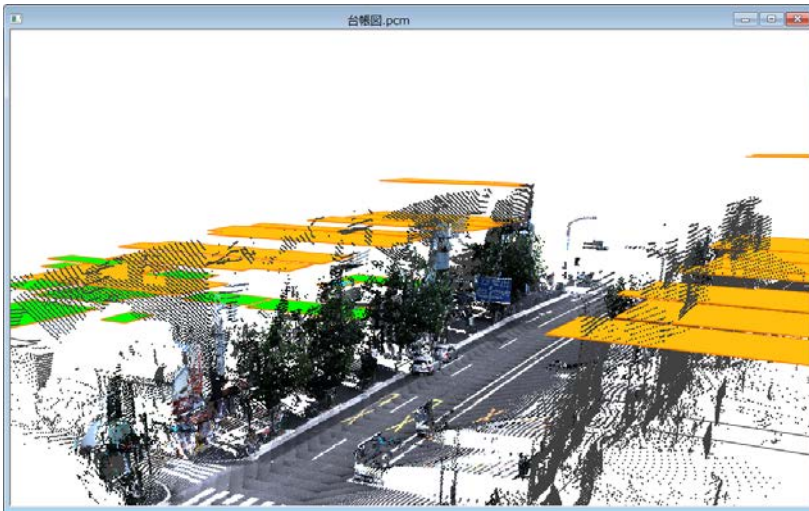
3D ビューウィンドウで Shift キー+左クリックでベクターを指定すると、属性照会することができます。





<描画点数制御による違い>

①制御なし



②制御あり (描画点サイズは①と同じ)

点群描画設定

描画点数制御

2D

1.0



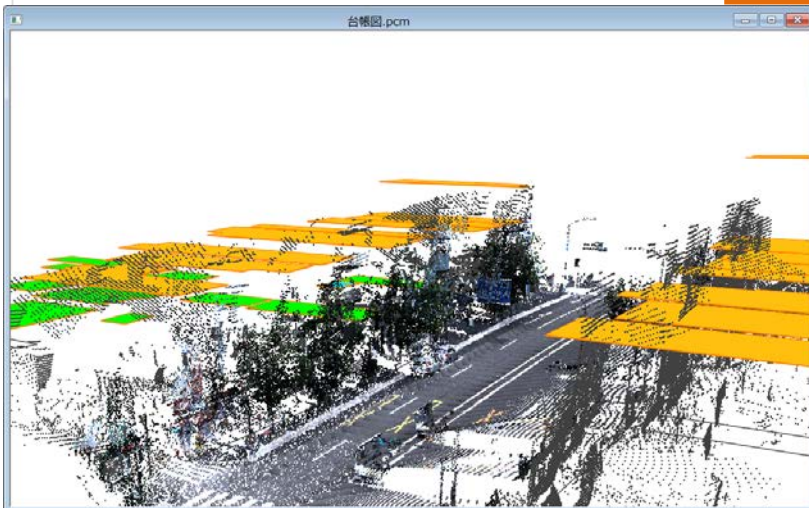
dot/pixel

3D

0.2



dot/voxel



点群描画設定

描画点数制御

2D

1.0



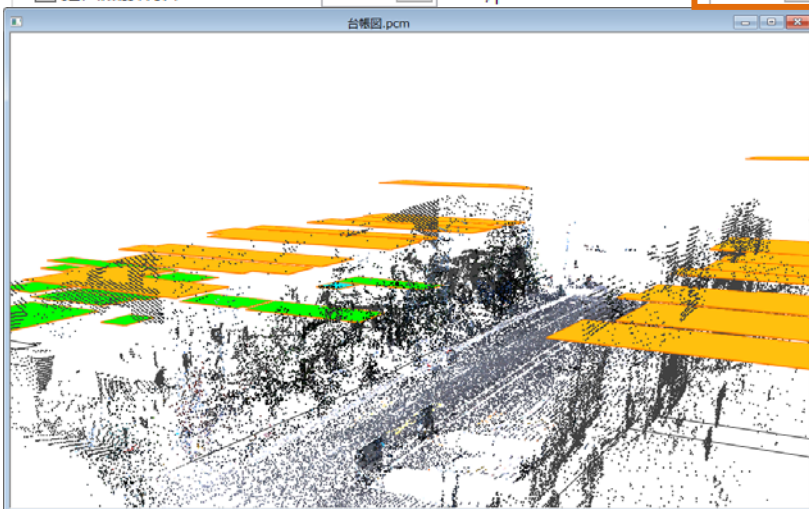
dot/pixel

3D

0.1



dot/voxel



※値が小さいほど、ボクセル内に描画される点数が少なくなります (=たくさん間引かれます)