## PC-MAPPING 新機能のお知らせ

## 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類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。

•	VCS	SVデー	- タ														
		) 🖬 🤊 -	(°″ ≁ ) ≑			Laser3D_Color_0004_C1-								1-L1	csv - Mic		
		ホーム	挿入	ページ レイア	ንኮ	选成	データ オ	交開	表示								
	脂的作	↓ 切り取 □ コピー が <b>少</b> 書式の りリップボー	り )コピー/貼りた - ド	ttt B.	ゴシック 7 <u>ロ</u>	・) 💷 ・) フォント	• 11 • A	xî ∧ĭ ≝ ⊸	= ;	<b>=</b> = ≫·· = = i≠ :	雪折     通わ 配置	)返して全体を剥 いを結合して中身	示する    揃え ▼   	標準 到 -	% <b>, 〔</b> **** 数値	.00 .00 €	▲ 条件付き 書式 ~
		M1 5	-	. (0	f.x											_	
		A	В	С		D	E	F		G	Н	I	J		К	+	L
	1	-32622.4	-10132.4	4 17.9	58 35	.70591	139.7214	54.	907	191887.5	2.72	8 65	;	65	65	÷	
	2	-32622.5	-10132.0	5 18.0	33 35	.70591	139.7214	55. EE	156	191887.5	2.72		) :	65 65	65 65	÷	
	- 3	-32622.5	-10132.0	18.3	35 35	70591	139.7214	55	284	191887.5	2.12	p 00 8 65	5	65	65	÷	
	5	-32622.4	-10133.	10.3 18.4	i9 35	.70591	139.7213	55	418	191887.5	2.72	8 65	;	65	65	t	
	6	-32622.3	-10133.5	5 18.5	9 35	.70591	139.7213	55.	548	191887.5	2.72	8 65	;	65	65	Т	
	7	-32622.3	-1 01 33.8	3 18.7:	29 35	.70591	139.7213	55.	678	191887.5	2.72	8 65	i	65	65		
	8	-32622.1	-1 01 34	4 183	37 35	.70591	139.7213	55.	819	191887.5	2.72	8 65	5	65	65	1	
	9	-32622.5	-10134.2	2 18.9	63 35	.70591	139.7213	55.	912	191887.5	2.72	65	5	65	65	+	
	L		R										,			ь.	
	CSV	構成		$\backslash$							/						
		11700		<u>\</u>		-					$\leq$						
	X座標 Y座標		Field 1		¥	RE	D	Field	9	•	¥						
			Field 2		~	✓ GREEN		Field 10			~						
	Z座標		Field 3		¥	✓ BLUE		Field 11			~						
	[	_ ৲৬ৡ-	-行あり			行			SSV	設定確認	2						

#### 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。

	1行目	設定
1	-32733.864	×座標
2	-9371.050	Y座標
3	12.959	Z座標
4	35.70491004	
5	139.72977364	
6	49.869	
7	191648.4857	
8	0.018	
9	65	RED
10	65	GREEN
11	65	BLUE

#### 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。

🎪 プロジェクトエキスパート ( 台	• · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
<b>し</b> レイヤー		
📰 表示モード	ファイル名 D:¥PCM7demo¥3Dレーザー¥早稲田通り¥all_64¥all.psc	r
🎒 描画パラメーター		
ど 環境-1	✓ 2D 表示 Windowに 描画する。 ✓ 3D 表示 Windowに 描画する。	
▓境-2	点群描画設定	
■ 属性データベース	✓ 描画点数制御 2D 1.0 回 dot/pixel 3D 0.1 回 dot/voxel	
■ 広域イメージ		
🗋 広域ベクター	抽画魚リイス 2D 「 IIII Pixel 3D 2 III Pixel	
▋ 背景ピクチャー		
標高メッシュ・TIN		
クイックシェイブ		
<b>エリアマップ</b>		
言背景プロジェクト	ファイル情報	
スクリプト	インボートファイル数 67	
マウスイベント	ポイルト 31320777	
キーリスト	/h1/Fbx 32300///	
ツリープロパティ	データ領域 X: min:-33130.035m max:-31751.121m	
XE	Y: min: -11681.911m max: -8591.954m	
リビジョン管理	Z : min: 8.335m max: 40.986m	
署名と権限		
WMSサイト		
20ポイントクラウド		

★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。

🏭 プロジェクトエキスパート ( 台梯	
<ul> <li>レイヤー</li> <li>読み示モード</li> <li>描面パラメーター</li> <li>環境・1</li> <li>環境・2</li> <li>二 減点・2</li> <li>二 減点・3</li> <li>二 減点・3</li> <li>二 減点・70</li> <li>ご 前景ビグチャー</li> <li>読高メッジュ・TIN</li> <li>クイックシュイブ</li> </ul>	ファイル名       D:#PCM7demo¥3DL-ザ-Y早稲田通り¥all_64¥all.psc         ✓ 2D 表示 Windowに 描画する。       ✓ 3D 表示 Windowに 描画する。         点本描画設定       ●         伊 描画点数制御       2D       10       回       0.1       回       dot/voxel         描画点サイズ       2D       1       Pixel       3D       2       Pixel
<ul> <li>○ 育景プロジェクト</li> <li>○ スクリプト</li> <li>② マクスイベント</li> <li>○ キーリスト</li> <li>○ サリープロパティ</li> <li>○ メモ</li> <li>○ リビジョン管理</li> <li>○ 署名と権限</li> <li>○ WMSサイト</li> <li>◆ 3D」ポイントクラウド</li> </ul>	ファイル情報         インボートファイル数       67         ボイント数       32360777         デーダ領域       X: min: -33130.035m max: -31751.121m         Y: min: -11681.911m max: -8591.954m         Z: min: 8.335m max: 40.986m

点群のデータ領域範囲と同じ座標系のベクターデータに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。



