

特許紹介

特許名称

3次元点群解析方法

特許番号

特許第 6080641 号

発明の目的

3次元点群の2次元的な位置を地球座標系に精度良く適合させる技術は十分に検討されてはいなかった。特許文献1は、建物ごとに3次元点群を分離するために2次元地図を利用しているものの、2次元地図を利用して3次元点群の2次元的な位置を特定する技術は開示していない。本発明は、かかる課題に基づき、3次元点群を解析して、3次元点群を2次元地図に適合させる技術を提供することを目的とする。

特許請求の範囲

(請求項 5)

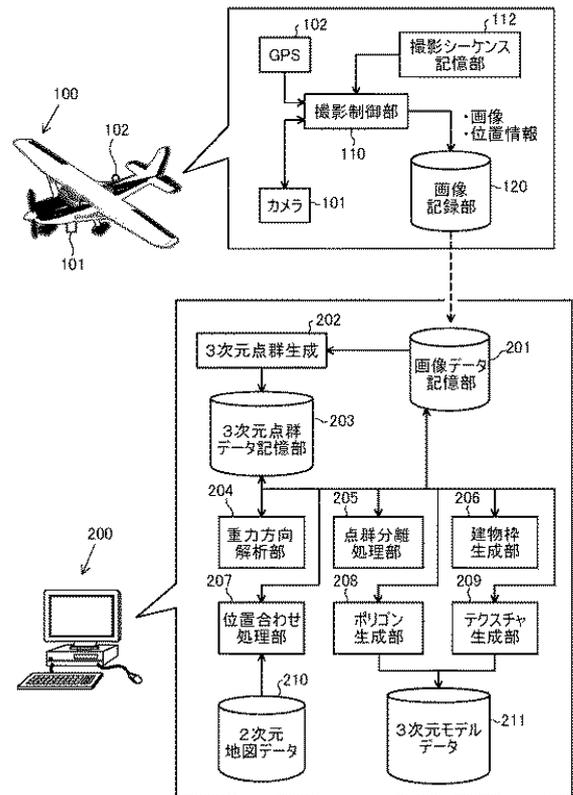
【請求項1】

複数の地物の外形を表す複数の点からなる3次元点群をコンピュータによって解析する3次元点群解析方法であって、前記コンピュータには、前記地物の外形を表し前記3次元点群を構成する複数の点に対し、点ごとに解析用に設定された3次元座標空間における位置座標を格納した3次元点群データと、前記地物の2次元的な形状を表す建物枠を記憶した2次元地図データとを記憶しており、前記3次元点群解析方法は、前記コンピュータが実行するステップとして、

- (a) 前記3次元点群データおよび2次元地図データを読み込むステップと、
- (b) 前記3次元点群データに基づいて得られる地物と、前記2次元地図データの建物枠との対応関係を求めるステップと、
- (c) 前記対応関係に基づいて、前記地物が前記建物枠に一致するよう前記3次元点群データの座標変換を行うステップとを備える

3次元点群解析方法。

【図1】



【図2】

