

クラス、反射タイプ、強度によるポイントの選択

TNTmips Pro で標準 LAS ファイルフォーマットの LIDAR 点 群データを表示するには、LIDAR 専用の〈レイヤコントロール〉 ウィンドウを使います。このウィンドウを使えば、ポイント の標高や LIDAR 取得時の特性に基いてポイントを選択しスタ イルを付けることができます(概説として、テクニカルガイド 「LIDAR:LAS 点群データの表示オプション (LIDAR:LAS Point Cloud Display Options)」を参照)。[選択 (Select)] タブパネル

では、LIDAR ポイントのクラスや反 射タイプ、反射強度レンジ、スキャン 角度の範囲、これらの組み合わせに基 いて表示するポイントを選択できます。

〈LIDAR レイヤコントロール〉ウィンドウの[選択]パ ネルではクラス、反射タイプ、反射強度、スキャン角 度に基づいてポイントを選択できます。右図は全ポ イントを表示するように設定しています。

クラスによる選択

LIDAR

表示する LAS ポイントは自動または手動処理を使って分類 されたものです。LAS フォーマットは地面、植生 (低木、中木、 高木)、建造物等の標準的なクラスを提供します。TNTmips で初めて LAS ファイルを使用する時に、LAS 構造体で使用し

ていないクラスに名前を割り当てて独自の構成要 素クラスを追加定義することもできます。〈LIDAR レイヤコントロール〉ウィンドウの[選択]タブ パネルにリストされているクラスには標準 LAS ク ラスとユーザが追加定義したクラスが表示されて おり、それぞれにトグルボタンが付いています。 ポイントクラスを個別に選択したり、クラスを組 み合わせて表示することができます。[全クラス (All)] のトグルボックスをオンにして全てのポイン トを表示することもできます。



🗆 🖌 🦉 CityBlockX / CityBlo

Never Classifie Unclassified

Ground Low Vegetation

Medium Vegetati

Hedium Vegetati High Vegetation Building Hater Tower/Pole Cable/Hire Excluded



上図は都市部の LAS LIDAR 点群データ の一部です。領域の全ポイントが表示 されており、クラスでスタイル分けさ れています。



この画面では、未分類のものと、地面と建造物のクラスのポイントのみを表示していま す。ポイントはクラス別にスタイル付けされています。その凡例が〈凡例画面〉に自動 的に表示されます。

反射タイプによる選択

LIDAR レーザパルスは地表の有限な領域を照射します。そ の中には地表面にある様々な高さの物体が含まれ、各物体か



単一反射のポイント(クラスによるスタイル付 け)。ほとんどは、固い地表面(地面と建造物) からの反射か、樹木の深く茂った場所の表面か らのものです。



多重反射によるポイント(最初、最後、中間)。 クラスでスタイル付け。これらには樹木と建造 物の角からの多重反射が含まれます。

ら生じる反射パルスは異なる到達時間でセンサーに戻 ります。通常 LIDAR システムは射出されたパルス1 個につき3~5個の反射パルスを記録します。これ らの反射パルスは、点群の中で反射番号と反射数を属 性として持つ 3D ポイントを形成します。地面や建物

> の屋根等の比較的広くて固い表面は、通 常、単一反射を生み出します。多重反射 は通常植生によって発生します。LIDAR パルスの一部が樹冠の隙間を抜けて入 り込み、様々な高さの枝や葉で反射し、 あるものは地面から反射します。建物 の角で反射する LIDAR パルスも多重反 射を生成します。「反射タイプ (Return Type)] トグルボタンで全ての反射を表示 するか、単一反射だけを表示するか、多 重反射の中、最初のパルスのみを表示す るか、最後、中間のパルスを表示するか 選べます。

反射強度による選択

反射強度は LIDAR センサーによって計測される反射パルスの相対的な強さ です。反射強度に影響を与える物体の特性には、LIDAR の波長での材質の反

射率、表面の滑らかさや荒さ、センサーに対 する反射面の向きなどがあります。最も反射 強度が高くなるのは、建物の明るい屋根のよ うな滑らかで反射性能が高い表面がセンサー に向き合っている(レーザービームの方向に 対して垂直)場合です。暗い表面では多くの レーザーエネルギーを吸収し、荒いデコボコ した表面はエネルギーを散乱するので、どち



らも反射強度が下がります。滑らかな反射表面でも入射パルスに対して斜め になっていればレーザーエネルギーの大半をセンサーとは別の向きに反射し てしまうので、反射強度が低下することがあります。

反射強度として記録される数値はデータ収集システムによって変わるので、 相対的な値であることに注意して下さい。反射強度を使って表示するポイン トを選択するには、「強度 (Intensity)] チェックボックスをオンにして、その 隣の数値入力フィールドに最小値と最大値を設定します。このフィールドに は初期値として LAS ファイルの実際の強度値の範囲が示されています。



反射強度が 250 以上の LIDAR ポイントを、 クラスで スタイル付けしました。領域右側の赤いポイント群 は滑らかな明るい色の建物の屋根で、効率的にレー ザーエネルギーをセンサーに反射しています。地面 と低木に分類されているまばらなポイント群も、同 じ強度範囲です。

スキャン角度による選択

航空機搭載の LIDAR システムでは航空機の飛行経路に対 して垂直方向に、左右放射状に、レーザーパルスをスキャン (走査)しています。スキャン角度とは、直下の方向(天底 角0度)から測った、航空機の回転も含めたレーザービーム の放射角です。スキャン角度は理論的には航空機の左90度 から右 90 度までの範囲ですが、実際には直下ラインの両側 約 30 度の範囲で記録されます。スキャン角度が大きいと、 レーザービームの "足跡"(地表面の照射範囲)の形が大きく 歪み、精度が減少します。

スキャン角度によってポイントを選択するには、[スキャン 角度 (Scan Angle)] チェックボックスをオンにし、その隣の 数値入力フィールドにスキャン角度の最小値と最大値を設定 します。

選択基準の組み合わせ

[選択]タブパネルにある複数の グループは排他的ではありません。 右図に示すように複数のカテゴ リーに対して同時に設定できます。

追加フィルタ

以上の選択方法により、標準の LIDAR 属性を基にして LAS ポイン

トを簡単に選択できます。[選択]タブパネルの最下部にあ る [追加フィルタ (Additional Filter)] メニュー (右図) には図 形オブジェクト (シェイプ、ベクタ、CAD) の要素の選択オ プション:[全て]、[属性による選択]、[地図縮尺による選 択]、[クエリによる選択]があります。これらのオプション は、ポイントにユーザ独自の属性を割り当てた場合に便利で す。標準の LIDAR 選択コントロールを使って設定した基準 にあなた自身の選択基準が追加設定されます。

Object Select Style	DataTip Terrain		
Classes All [] Never Classified [] Unclassified [] Ground [] Low Versetation []] High Yegetation] Building] Hater] Tower/Pole] Cable/Wice	Return Type All Single First of Multiple Last of Multiple Totemandiate	
Medium Vegetation Excluded			
🕅 Intensity 150 to 63338 💷 Scan Angle -90 to 90			
Additional Filter All Specify J Show Deleted Point			

複数の基準を基に表示選択した LIDAR ポイント。 クラス " 地面 "、反射タイプ " 単一反射 "、反射 強度≧ 150。



🕅 Intensity 150 to 63338 💷 Scan Angle -90 to 90

al Filter All 💌	Specify I Show Deleted Points
All Bu State (host o	
By Map Scale	エラーと用しきポイント
By Query	

Additional Filter All

[追加フィルタ]メニュー には図形オブジェクトと 同様の選択オプションが あります。

エラーと思しきポイントであっても LAS ファイルから削除されることは ありません。" 削除 (deleted)" マーク が付けられ、処理の際無視されます。 [削除ポイントを表示 (Show Deleted Points)] トグルボタンをオンにするこ とによってそれらのポイントを表示 できます。