



# MATCH-3DX

## MATCH-3DX MATCH-3DX MESHING-ADD-ON

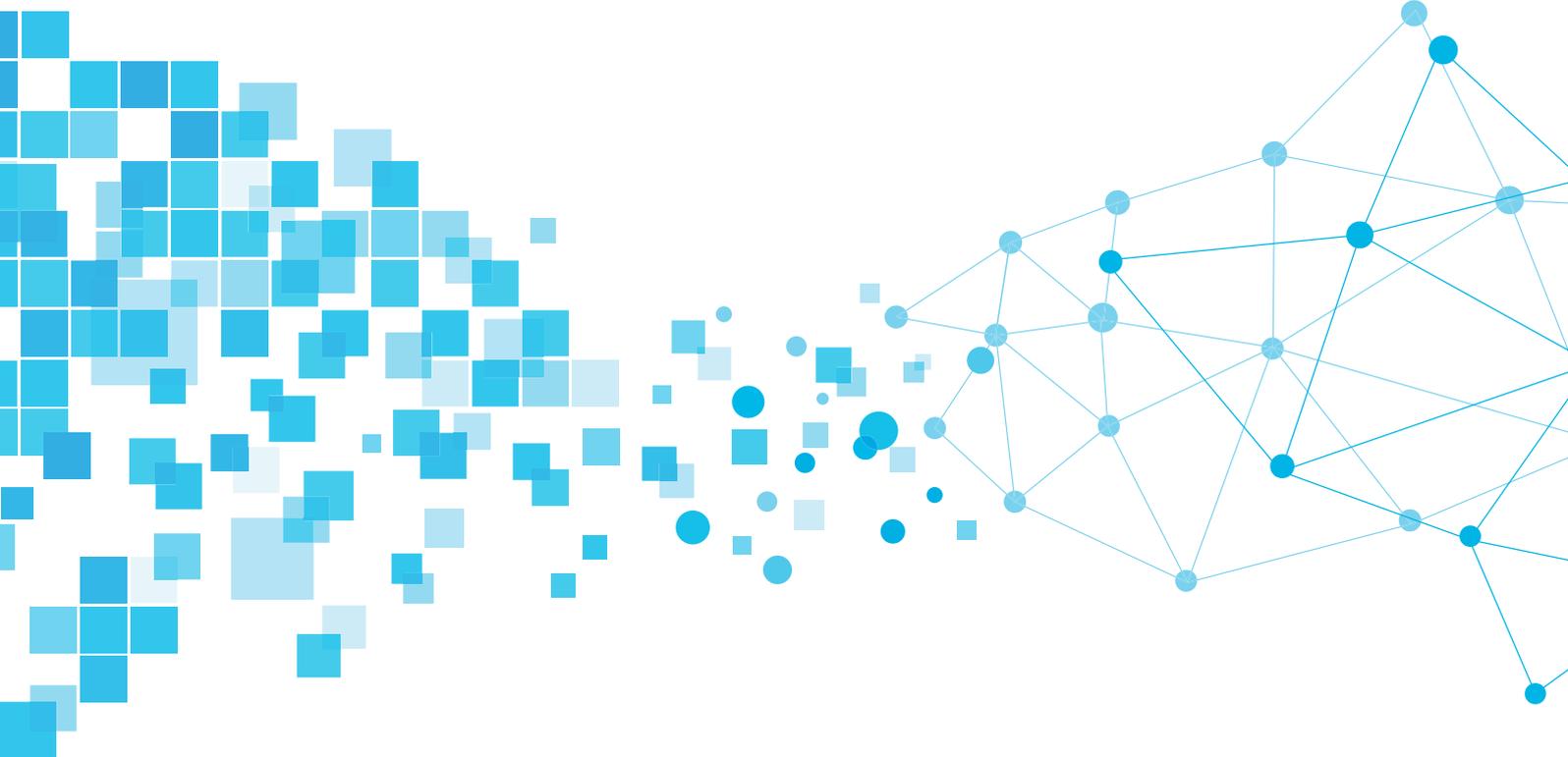
MATCH-3DX es un módulo de la línea de software Inpho para la generación automática de tres productos fotogramétricos de alta calidad: nubes densas de puntos basadas en el algoritmo Semi-Global Matching, ortofotos verdaderas y mallas 3D usando Meshing-Add-On.

MATCH-3DX incluye la capacidad completa de MATCH-T DSM.

Usando la herramienta de exportación de mosaicos, MATCH-3DX puede exportar las ortofotos verdaderas de acuerdo con la definición de área y la definición de teselas y tamaño de píxel deseado.

## Las Ventajas Clave

- ▶ El flujo de trabajo completamente automático para la generación de ortofoto verdadera directamente a partir de la nube densa de puntos sin necesidad de ortorectificar las imágenes aéreas
- ▶ La interacción mínima por parte del usuario en comparación con el flujo de trabajo tradicional. Se reducen los costes y el tiempo de producción.
- ▶ No hay necesidad de considerar los datos morfológicos (líneas de ruptura etc.)
- ▶ Incluye el flujo de trabajo para la generación de ortofoto clásica (MATCH-T DSM)
- ▶ Extracción de nubes de puntos coloreadas a partir de las imágenes aéreas
- ▶ Creación de mallas 3D texturizadas a partir de nubes de puntos (generadas a partir de las imágenes) para representar la geometría de la superficie y proporcionar una percepción visual realista de los objetos.
- ▶ Una buena integración en el flujo de trabajo para la edición de nubes de puntos por ejemplo en DTMaster Stereo



## REQUERIMIENTOS DE HARDWARE

- ▶ una máquina moderna con al menos 64 GB de memoria RAM
- ▶ Tarjeta gráfica NVIDIA (muy recomendable)
- ▶ Windows®

## RECOMENDACIONES PARA LAS IMÁGENES

- ▶ Sensor digital
- ▶ imágenes nadirales, oblicuas y de sistemas Multi-Head
- ▶ Recubrimiento longitudinal 80% y recubrimiento lateral 60%
- ▶ Sensor pancromático o sensor multicanal

## EL PAQUETE DEL SOFTWARE

- ▶ MATCH-3DX Software
- ▶ MATCH-3DX Meshing add-on
- ▶ MATCH-3DX True-Orthophoto Tile Management Tool
- ▶ MATCH-3DX incluye la capacidad completa de MATCH-T DSM. Ambos flujos de trabajo son posibles.
- ▶ **Un año del mantenimiento de software** incluido (los usuarios tienen que extender el mantenimiento anualmente)

## MÓDULOS RELACIONADOS

- ▶ MATCH-AT
- ▶ DTMaster
- ▶ DTMToolkit
- ▶ DPMaster

## APLICACIONES

- ▶ Modelos de ciudades en 3D
- ▶ Bienes raíces
- ▶ Forense
- ▶ Minería
- ▶ La gestión forestal
- ▶ Construcción
- ▶ Monitorio
- ▶ Patrimonio y arqueología
- ▶ Simulaciones

## CONSIDERACIONES TÉCNICAS DE PROYECTO

- ▶ Nubes densas de puntos obtenidas a partir de las imágenes nadirales (SGM 2.5D) e imágenes oblicuas (SGM 3D)
- ▶ Ortofoto verdadera (SGM 2.5D), especialmente para el solape alto entre las imágenes (i.e. 80x80)
- ▶ Malla texturizada (SGM 3D o SGM 2.5D) en varios formatos

### Los datos de entrada/ Formatos

El archivo de proyecto	desde MATCH-AT
Imágenes	TIFF

### Los datos de salida/Formatos

Nube de puntos	*.las, *.laz
LoD 3D-mesh	*.osgb, *.obj, *.i3s (SLPK), *.ply, *.cesium, *.dae, *.ive
Ortofoto verdadera	TIFF (GeoTIFF y TiffWorld)

Contacte a su distribuidor local autorizado de Trimble para obtener más información

AMÉRICA DEL NORTE  
Trimble Inc.  
10368 Westmoor Dr  
Westminster CO 80021  
EE.UU.

EUROPA  
Trimble Germany GmbH  
Am Prime Parc 11  
65479 Raunheim  
ALEMANIA

ASIA-PACÍFICO  
Trimble Navigation  
Singapore PTE Limited  
3 HarbourFront Place  
#13-02 HarbourFront Tower Two  
Singapore 099254  
SINGAPUR