



PRAKTISKA TIPS
FÖR
TERRÄNGMODELL
OCH PUNKTMOLN

Jakob Samani

FRÅN MÄTNING TILL REDOVISNING

Fördjupningsblock: dataflödet genom Topocad







Your Name
 Your Title
 Company Name
 Company Website

Refinement Report
Orangeriet
 Friday, 13 September 2024



 1 Reg. Set
 8 Stations

Project Summary

Reg. Sets

1

Stations

8

Average Error

2.3 mm

Average Overlap



Average Consistency



Refinement Summary

Reg. Set 1 8 Stations 2.3 mm Avg. Error 38 % Avg. Overlap 98 % Avg. Consistency Reference Station: 1				
Station Name	Links	Avg. Error (mm)	Avg. Overlap (%)	Avg. Consistency (%)
1	3	3.8 mm	27 %	91 %
2	2	2.0 mm	39 %	100 %
3	3	2.9 mm	33 %	91 %
4	2	1.1 mm	40 %	100 %
5	2	1.9 mm	40 %	100 %
6	2	1.9 mm	45 %	100 %
7	2	1.7 mm	47 %	100 %
8	2	3.1 mm	30 %	100 %

DATA

- 21 uppställningar, en E57 per uppställning
- Över 600 miljoner punkter
- 17 GB punktmoln

VISUALISERING

- Dynamisk punktstorlek
- Färgalternativ
- Snabbare rendering av punktmoln

PROCESSKEDJOR - FILTRERING

Brusig data

- Snabbfilter
- Klusterfilter
- Rutnätsfilter
- Klusterfilter

Ren data (medium)

- Rutnätsfilter
- Bollfilter
- Klusterfilter

Ren data (stort)

- Snabbfilter
- Selektera toppar
- Rutnätsfilter
- Bollfilter

- Klusterfilter
- Klusterfilter
- Klusterfilter

KOMBINERA DATA FRÅN GNSS OCH SKANNING

- Generera modeller
- Prioritera behållen data

SKAPA SLÄNTER

Linjer eller Terrängmodell

Skapa differansmodell

VAD ÄR EN DIFFERANSMODELL?

- Höjdskillnader mellan modeller
- Visualisera enkelt!

SAMMANFATTNING

- Filtrera fram mark
- Generera modeller
- Skapa gemensam modell
- Kontrollera yta
- Lägg till slänter