

本地Smart3D常见问题

生成日期: 2025-10-25

之前的区块导入的表格关于影像组的基本信息都体现出来了：照片组的每一张影像都可以预览到其图像且可以打开其路径，空三还没开始前，每张影像的姿态是未知的，如下图所示□3Dview中，如下图，每张影像**一个点，可以看到它们都是按照一定规则排列的，没有飘离出去的，若有，可以直接删除。一切检查工作正常，点击空三按钮：输入空三名称：选择定位方式：设置默认当前参数：提交后，准备空三处理：开启Engine□空三处理开始：空三结束后查看精度报告，发现每张照片都被识别处理，如下图：影像组的照片全部被定位完毕□3Dview中照片摄取范围与区域模型之间的关系图：（四）重建生成模型点击提交重建按钮：在Spatialframework中调整模型生成区域的大小：这里重点说明下模型分块生成的方法。同样在Spatialframework中，默认是不分块的□Notiling□□上图第二个红框中的ExpectedmaximumRAMusageperjob**每项处理任务的比较大期望内存值，这就要求处理该任务的计算机可用内存必须保证大于这个内存值，集群处理中，每台计算机的可用内存必须有高于期望内存的容量。而当前的处理任务中□Smart3D□就选瞰景科技发展（上海）有限公司，有需求可以来电咨询！本地Smart3D常见问题

因为Smart3D的空三一遍过，加上刺点工具非常方便，而且基于控制点平差速度非常快，所以也尝试着利用Smart3D的完整空三流程后进CC出模型。通过几个项目的验证也证实了Smart3D的空三精度完全满足要求。前面这个流程也需要在2个软件中操作，数据的导入导出花费的时间有点多，况且Smart3D的点云密度大，导入CC的时间需要很久。重要的是也想验证一下Smart3D的建模质量究竟如何？所以拿着之前跑过的项目利用Smart3D全流程处理，包括从空三到建模。终通过两个软件的模型成果进行比对，发现Smart3D的建模质量比ContextCapture更好一些，体现在贴图质量和建模细节上，更重要的是模型底部没有悬浮物，这也就减少了人工修模的成本。本地Smart3D常见问题瞰景科技发展（上海）有限公司致力于提供Smart3D□有想法的可以来电咨询！

加载；2)在AutoCAD的命令提示符下输入“(load””)”也可加载；3)直接将文件””拖拽入AutoCAD绘图区也可加载；发动程序：在AutoCAD的命令提示符下输入“acad2kml”即可发动程序2. 打开AutoCad□加载示例数据3. 建立相对坐标系建立相对坐标系统，设置基准点为原点，要已知该点经纬度（举例：123，26，0）1)在命令行输入UCS□然后空格确认，就会出现如下图的提示2)根据提示我们输入N□选择新建坐标系，就会出现如下图的提示3)根据提示我们输入3，此步骤依据个人喜好输入，这里我们以3为例，然后会提示我们输入新建坐标系的原点坐标。4)在图上我们点击新建坐标系的原点（基准点），圆心坐标变（0,0）5)在图上根据提示我们点击新建坐标系的X轴6)在图上根据提示我们点击新建坐标系的Y轴4. 加载1)工具→加载应用程序。

hotos工作表的编辑结果如下图：控制点工作表中，由于无人机航拍的区域不是很大，且对于建模成果的精度没有设定范围，追求建成模型的速度，我们本次先不设控制点，很多朋友都是误把照片放到了这个工作表中，致使处理出现问题，需要注意一下。编辑结果如下□Options工作表中，是坐标系和照片路径的信息，设置如下：到这一步为止，区块导入的表格就算编辑完毕了。（二）创建工程打开Smart3D软件，输入工程名称和存储路径，这里注意不要勾选创建空区块，因为我们需要直接导入表格来导入区块，示意图如下：此时，导入上述的Excel表格：这里要提到前面的表格当中，各个工作表的英文名称务必要正确，这里我就是漏了一个字母，提示表格导入失败：返回修改，重新导入，结果如下图：可以看到，一个工作区块被顺利导入，接下来就可以

开始处理工作了。（三）空三处理区块导入之后，首先要对照片组做个检查。瞰景科技发展（上海）有限公司是一家专业提供Smart3D的公司，欢迎新老客户来电！

没有45° 夹角是什么原因只导入了pos没有导入姿态正常不要姿态也是可以的，建议不要姿态29. 有smart3d的详细教程吗。期间用了单反和飞行器（几种不同高度）。是把所有相片导入一起处理，还是分开处理后合再合并分块？一起处理31. 连接点是根据图片特征来计算的吗？高空航拍的图片和地面拍的照片会不会因为距离远了、分辨率低了、色差大而建立不起连接点？会出现这样的情况，建议分辨率差异不要太大，如果确实大，中间可以加一层。32. 请问我想把一个区域精细化三维建模，首先150米高空正视角拍摄，然后70米高度45° 视角拍摄，***地面用单反平行拍2米以下的部位。这样做出来的模型精度会不会好一点？能保证地面的照片重叠度和空中的照片重叠度能识别就好。能识别到一起，效果肯定好很多。地面拍照讲究比较多。33. 请问s3d建模，五镜头照片数据，编辑pos数据时，照片名称是以哪一组数据为准？比如下图，五组照片名称各不相同，每组都是134张照片，一共670张照片，而pos文档里，就是用简单的12345命名，且只有134行数据。我也是这么以为的，但数据是我从网上找的，照片有五组，但pos只有一组Smart3D就选瞰景科技发展（上海）有限公司，用户的信赖之选。本地Smart3D常见问题

Smart3D就选瞰景科技发展（上海）有限公司，让您满意，期待您的光临！本地Smart3D常见问题

航点飞行在地图上设定一系列航点即可自动生成航线建图航拍选定目标区域可自动生成航线倾斜摄影选定目标区域可自动规划出5组航线正射与三维重建1作业准备DJIP4RTK套装无人机+电池+遥控器+千寻账号笔记本电脑（中等配置CPUi7-6700HQ显卡GTX960M4GB内存16GB硬盘SSD固态硬盘操作系统win1064位台式电脑（中高配置CPUi7-6700K显卡GTX1070内存64GB硬盘SSD固态硬盘操作系统win764位像控点布设测区场景：工业园区房厂房，测区面积，天气晴朗检查点布设：为测试Terra软件无控制建图精度，测区周边布设9个地面检查点坐标系统P4R连接千寻8002端口，坐标系统WGS84实时差分定位RTK本地Smart3D常见问题

瞰景科技发展（上海）有限公司位于高光路215号北斗导航产业基地4栋3层，交通便利，环境优美，是一家生产型企业。瞰景科技是一家有限责任公司企业，一直“以人为本，服务于社会”的经营理念；“诚实守信，持续发展”的质量方针。公司拥有专业的技术团队，具有Smart3D实景三维建模软件，倾斜摄影，无人机航空摄影等多项业务。瞰景科技自成立以来，一直坚持走正规化、专业化路线，得到了广大客户及社会各界的普遍认可与大力支持。