

機能説明



Copyright (c) by 2021 IWANE LABORATORIES, Ltd.



上カメラ/下カメラの切り替えを行う。

● 計測/タグ



a. オート計測 ・・・映像をクリックすると自動的に 3 次元座標が決定します。

b. キューブ計測・・・3次元空間に置かれた直方体の面上にプロットします。

c. 水平計測 ・・・地表グリッド上の任意の1点から垂直方向に向かって高さを決定しま

す。

d. エピポーラ計測・・・2 点入力によるマニュアル計測で 3 次元座標が決定します。

※計測の方法を変更して、計測/タグの登録を行うことができます。

入力物等の特色を理解の上計測方法を変更して下さい。



ポイント計測

全周映像から位置を計測することが出来ます。



ライン計測

全周映像から距離を計測することが出来ます。



高さ計測

全周映像から高さを計測することが出来ます。



面積計測

全周映像から面積を計測することが出来ます。



アイコンタグ

タグがアイコンとして表示されます。



ポイントタグ

ポイントタグが表示されます。



ラインタグ

ラインタグが表示されます。



ポリゴンタグ

ポリゴンタグが表示されます。



OK,キャンセルボタン

ラインタグ、ポリゴンタグ入力時に表示されます。

方向アイコン

🔇 現在の方向を表示する

クリックすることで、前方表示を行う。

● タグ登録方法(アイコンタグ、ポイントタグ)

タグがアイコン、ポイントの登録方法。



図 10 アイコンタグ



f. 全周映像上でタグを配置した位置を指定して下さい。

(計測の方法によりオペレーションが違います)

g. タグの情報を入力して下さい。

Register tag		X
Title:	クラック事例	~
		\sim
Layer:	WebALP3.0 Tag Service	
image URI:	ercury/webalp3.0/demo/images/icons/car.pr	ng
Comment:	2015/01/01 道路上クラック発見	
		\sim
		\sim
	Submit Car	ncel

図 11 タグ登録ダイアログ

Title(タイトル),Image URI(アイコンイメージ),Comment (コメント) 情報を入力。

※Title(タイトル)は必須入力です。

h. 入力が完了したら Submit ボタンをクリックして下さい。

● タグ登録方法(ラインタグ、ポリゴンタグ)

ラインタグ、ポリゴンタグの登録方法



図 12 ラインタグとポリゴンタグ

- a.
- b. 全周映像上でタグを配置した位置を指定して下さい。ライン、ポリゴンは複数点入力と

なります。作成する時は OK ボタン、キャンセルするときはキャンセルボタンをクリックして下 さい。

OK ボタンをクリックした時、タグの情報入力画面が表示されます。



図 13 確定/キャンセルボタン

c. タグの情報を入力して下さい。

Register tag		×
Title:	ライン入力	~
		\sim
Layer:	WebALP3.0 Tag Service	
image URI:		
Comment:	ラインの入力	_
		\sim
	Submit Ca	ncel

図 14 タグ登録ダイアログ

Title(タイトル),Image URI(アイコンイメージ),Comment (コメント) 情報を入力。

※Title(タイトル)は必須入力です。

d. 入力が完了したら Submit ボタンをクリックして下さい。

地図ウィンドウの説明



図 16 地図ウィンドウ

- ズームイン/ズームアウトボタンをクリックして、地図は拡大/縮小をします。
- 動画軌跡をクリックすると、その地点に移動します。