

学术论文

知识引导下的城区LiDAR点云高精度三角网渐进滤波方法

左志权

中国测绘科学研究院航测所

收稿日期 2010-12-7 修回日期 2011-10-27 网络版发布日期 2012-5-28 接受日期 2012-5-28

**摘要** 针对城区LiDAR点云特点,提出一种基于知识的三角网渐进滤波方法:①对格网内插后的栅格数据进行面向对象分割;②采用迭代Otsu聚类手段对地面对象与非地面对象自动分离;③针对分类结果构建初始三角网,并自适应调整地面点判据参数,达到提高滤波质量目的。选用ALS50系统真实数据进行滤波实验,并与传统方法滤波结果进行精度评价,评价结果表明:基于知识的滤波方法能进一步提高点云滤波质量。

**关键词** [LiDAR](#) [滤波](#) [知识引导](#) [不规则三角网](#) [两类误差](#)

分类号

**DOI:**

对应的英文版文章: [20100629](#)

通讯作者:

左志权 [zqzuo@casm.ac.cn](mailto:zqzuo@casm.ac.cn)

作者个人主页: 左志权

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF](#)(4296KB)
- ▶ [\[HTML全文\]](#)(0KB)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“LiDAR”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
  - [左志权](#)