

e2_CesiumScene 基于 Cesium 全球大场景的构建

本文件夹中的实验目前提供倾斜摄影转换场景导入 RflySim3D 的例程

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	基于 Cesium 的全球大场景构建	熟悉将航拍摄影数据转化得到的 OSGB 模型，在 CesiumLab 中转换为 RflySim3D 能识别的 3D Tiles 格式，并导入 RflySim3D 的流程	1.ObliModelMap\Readme.pdf	个人集合版
2	基于 Cesium 的全球大场景构建	熟悉将航拍摄影数据转化得到的 OSGB 模型，在 CesiumLab 中转换为 RflySim3D 能识别的 3D Tiles 格式，并导入 RflySim3D 的流程	1.ObliModelMap\Readme.pdf	个人集合版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	基于 Cesium 全球大场景的构建	本文件夹中的实验目前提供倾斜摄影转换场景导入 RflySim3D 的例程	nan	集合版
2	基于 Cesium 的全球大场景构建	熟悉将航拍摄影数据转化得到的 OSGB 模型，在 CesiumLab 中转换为 RflySim3D 能识别的 3D Tiles 格式，并导入 RflySim3D 的流程	1.ObliModelMap\Readme.pdf	个人集合版
3	基于 Cesium 的全球大场景构建	熟悉将航拍摄影数据转化得到的 OSGB 模型，在 CesiumLab 中转换为 RflySim3D 能识别的 3D Tiles 格式，并导入 RflySim3D 的流程	1.ObliModelMap\Readme.pdf	个人集合版

备注

注 1：各版本区别说明详见：<http://rflysim.com/doc/RflySimVersions.xlsx>。更高版本获取请见：<https://rflysim.com/download.html>，或咨询 service@rflysim.com。