ne.ch Service de la géomatique et du registre foncier Système d'Information du Territoire Neuchâtelois NGEO/GMF Extended profile OM/06.2017

La publication web des données altimétriques au SITN



Avant 2013

• Profil raster mnt/mns classique. Fonctionnalités limitées

Dès 2013

• Profil de nuages de points avec las_extractor. Fonctionnel mais lent

2015

• Potree: publication du vol 2010 avec 5 milliards de points. Excellentes performances de l'indexation octree

2017

 Solution serveur d'extraction des données octree et développement du nouveau profile LiDAR NGEO Extended profile. Publication du vol 2016, avec 35 milliards de points

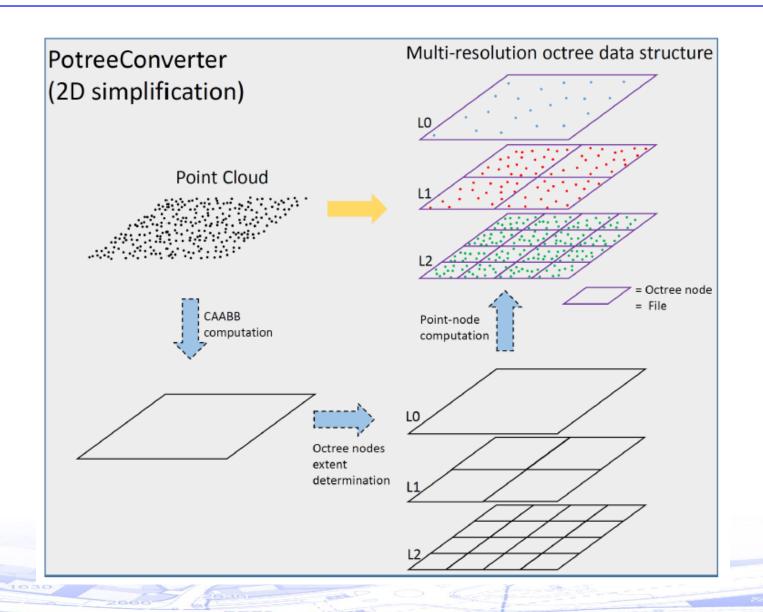
Optimisation performance - rendu



- La solution repose sur le concept de niveau de détail. Pour un rendu optimal:
 - Déterminer le niveau de détail initial à l'échelle du plus grand profil autorisé (ici, ~50km)
 - Définir l'étendue du niveau de zoom auquel le LOD maximum doit être chargé. Par exemple à l'échelle du bâtiment
 - Optimiser la relation niveau de zoom LOD
 - Choix des classes à afficher en fonction du niveau de zoom

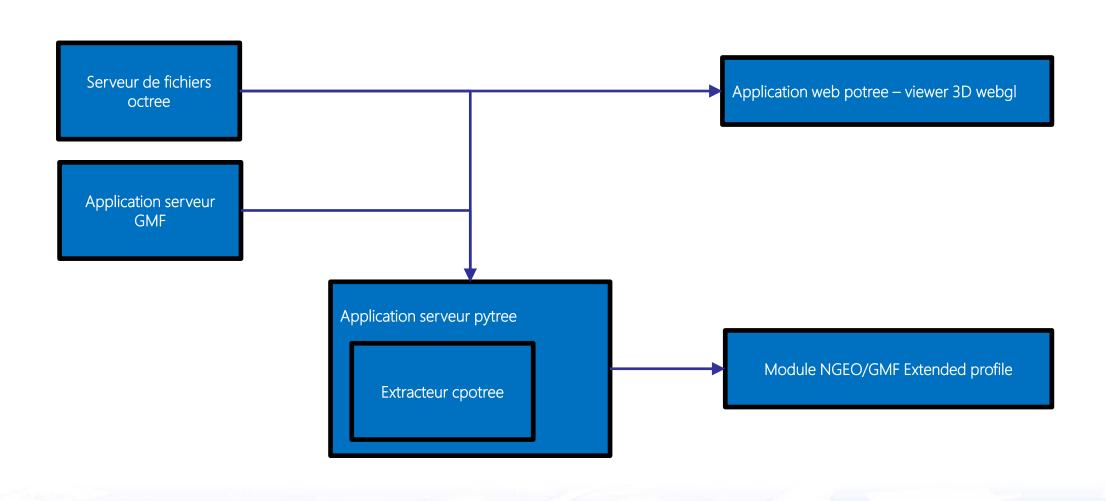
PotreeConverter et les niveaux de détail





Architecture





Cahier des charges

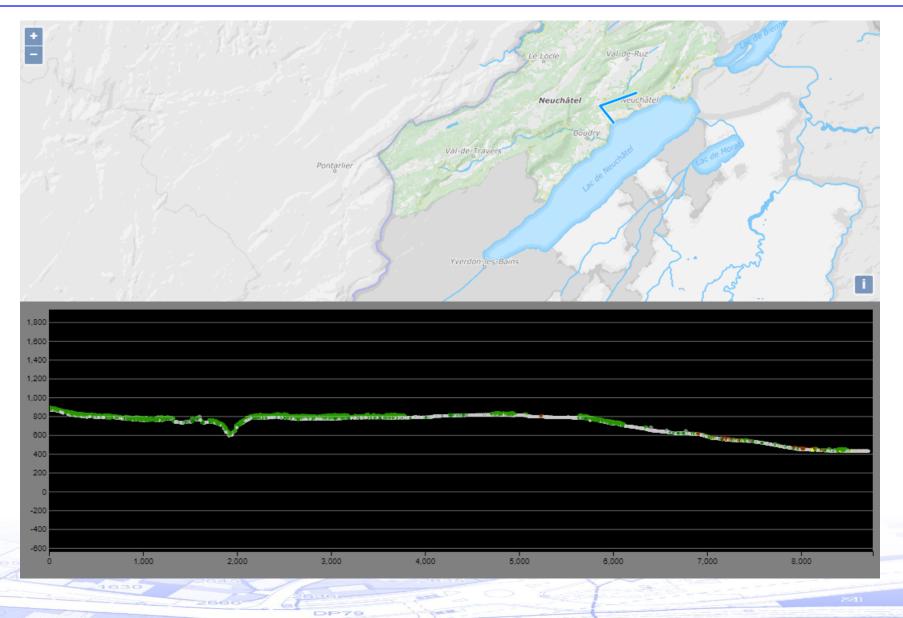


Fonctionnalité	Réalisation
Application serveur pour l'extraction des points à grande vitesse	Terminé
Support de la configuration fine de pytree	60%
Représentation et filtre selon la classe	80%
Echelle réelle, zoom, pan, représentation du zoom dans la carte	50%
Mesure dans le profil	90%
Export CSV, PNG	80%
Édition du profile dans la carte, translation perpendiculaire du profil	50%
Intégration NGEO-GMF	10%

DP79

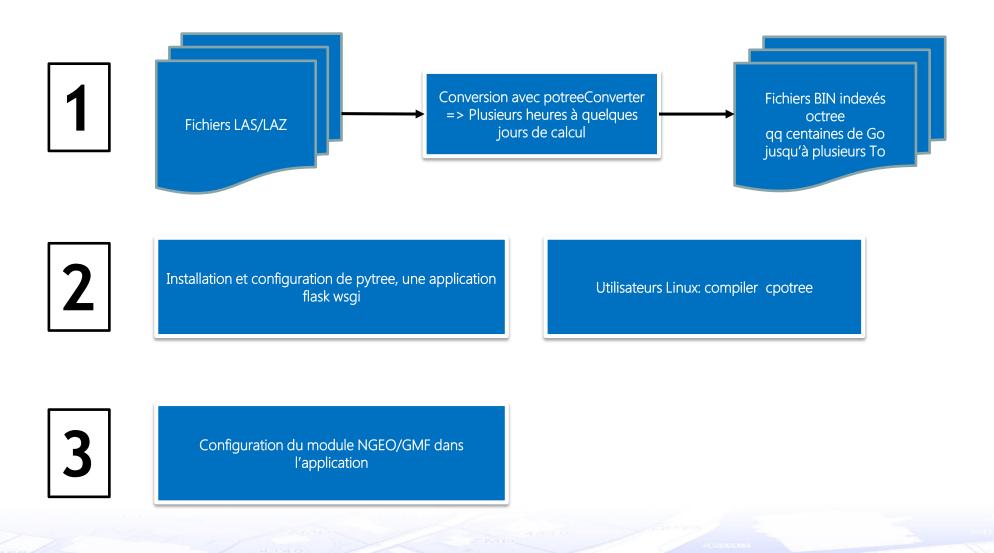
Démonstration





Mise en place de la solution chez un partenaire GMF





Références



- PotreeConverter, C++, Markus Schütz: https://github.com/potree/PotreeConverter
- Cpotree, C++, Markus Schütz, demander l'accès : https://github.com/potree/CPotree
- Pytree , Python, Olivier Monod, Markus Schütz, demander l'accès : https://github.com/potree/pytree
- Potree, ThreeJS webgl: http://www.potree.org, https://github.com/potree/potree
- LiDAR sitn: http://sitn.ne.ch/lidar/
- Publication Potree, *Taming the beast: Free and open-source massive point cloud web visualization*: https://repository.tudelft.nl/islandora/object/uuid:0472e0d1-ec75-465a-840e-fd53d427c177