

Le système d'information du territoire neuchâtelois (SITN)

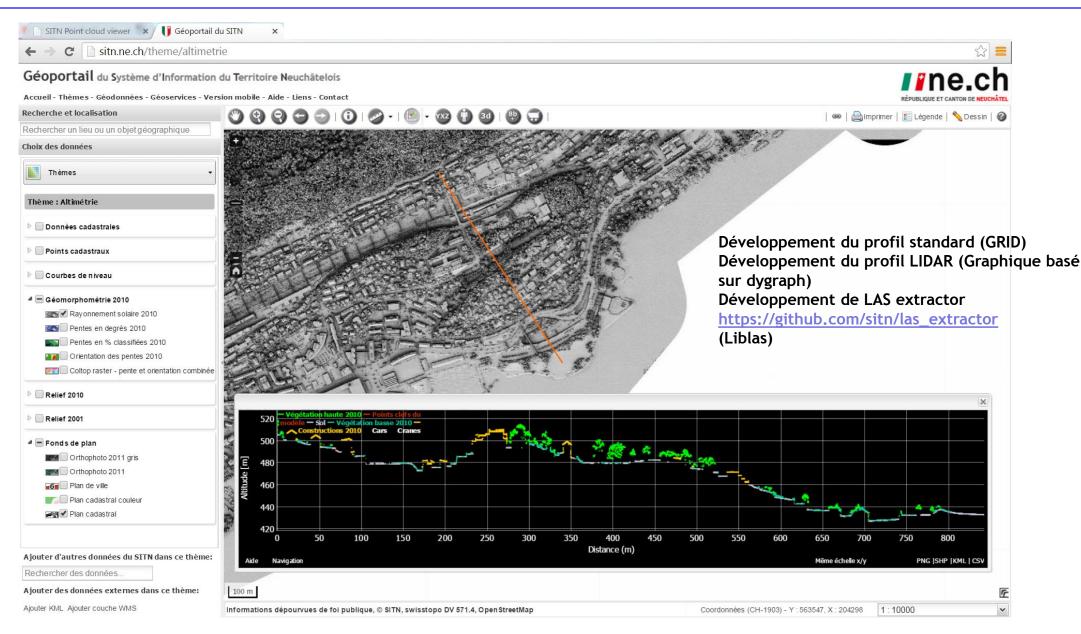
Publication des données 3D-LIDAR sur le web

Service de la géomatique et du registre foncier



Publication des données LIDAR avec GeoMapfish v1

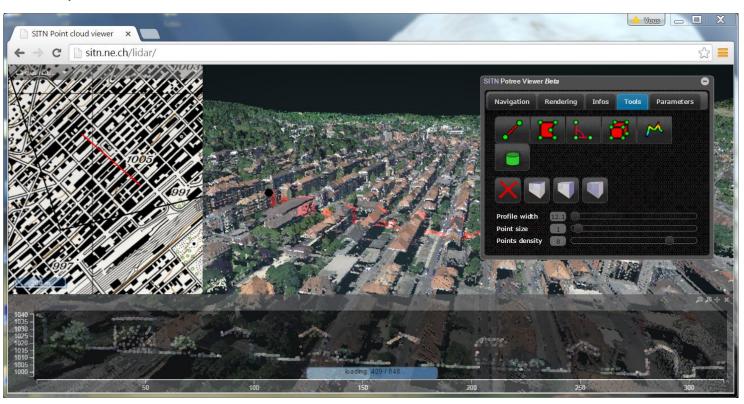




Publication des nuages de points 3D avec Potree

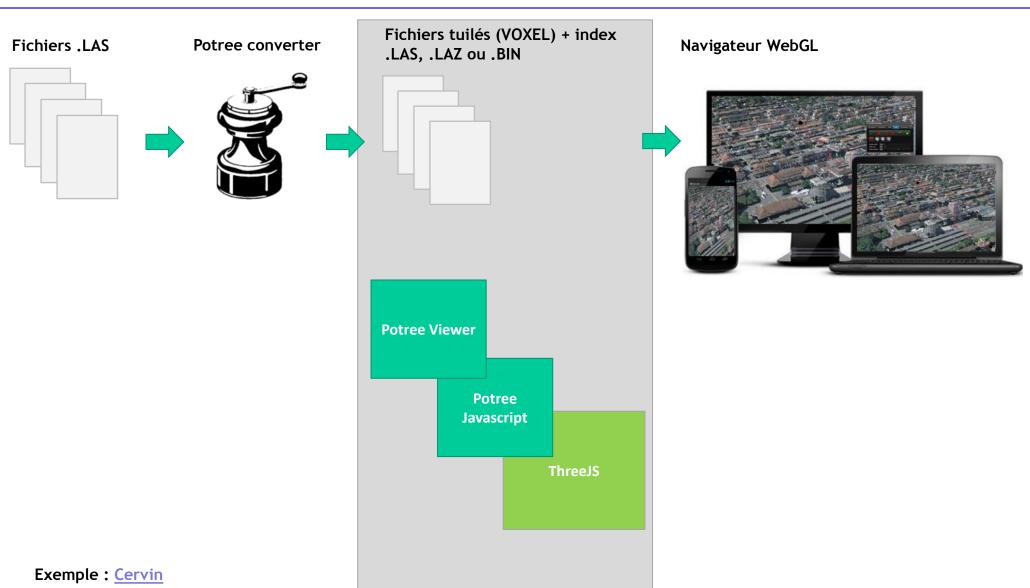


- Développement réalisé par Markus Schütz dans le cadre du projet SCANOPY de la Technische Universität de Vienne en Autriche
- Le SITN (Olivier Monod) a contribué à la solution Potree
 - Création d'une interface utilisateur PotreeViewer (jQuery)
 - Création dynamique d'un MNT pour améliorer la navigation (analyse collision)
 - Le profil dynamique (basé sur D3)
 - Interaction 2D 3D
 - Interaction 2D profil



Architecture et fonctionnement de Potree





Démonstration

