

## Raster2PointCloud

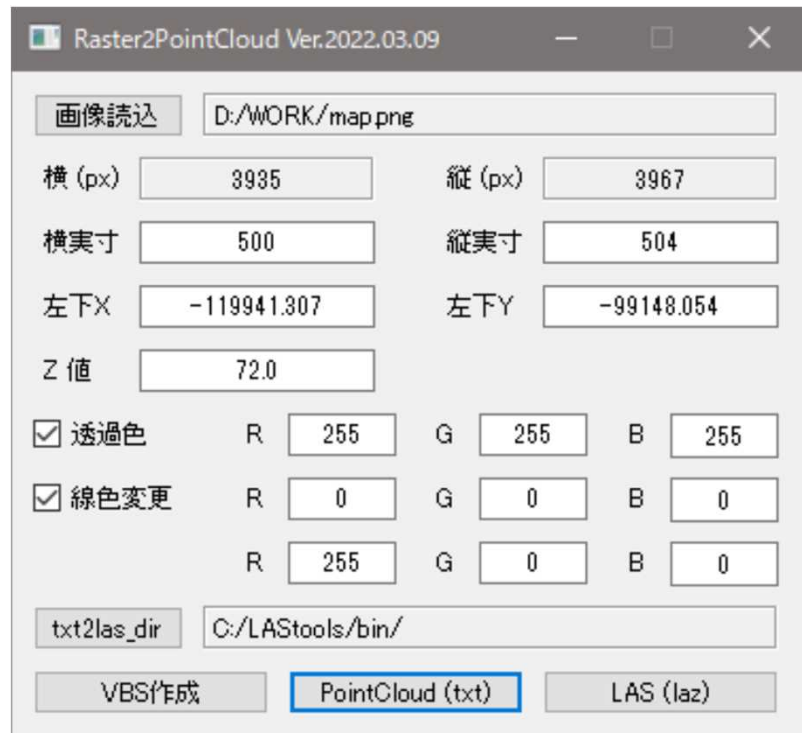
The screenshot shows the Raster2PointCloud application window with the following elements and annotations:

- ①: Image load button (画像読込)
- ②: File path input field (D:/WORK/map.png)
- ③: Width (px) input field (3935)
- ④: Height (px) input field (3967)
- ⑤: Width (m) input field (500)
- ⑥: Height (m) input field (504)
- ⑦: Bottom-left X input field (-119941.307)
- ⑧: Bottom-left Y input field (-99148.054)
- ⑨: Z value input field (72.0)
- ⑩: Checkboxes for color settings (透過色, 緑色変更) and RGB input fields (R, G, B for both current and original colors)
- ⑪: Output format selection buttons (VBS作成, PointCloud (txt), LAS (laz))

RasterデータをPointCloudデータに変換します。

- ① 変換元のRasterデータを読み込みます。  
ファイルを選択すると右側にファイルパスが表示され、②に画像の縦横のピクセル数が表示されます。  
ここに、表示されない場合は、対応できないフォーマットです。  
変換元のRaster がワールドファイルを持っている場合、③④を自動計算します。
- ③ 変換先の縦横の実寸を入力します。（単位はm）
- ④ 座標変換が必要な場合、左下の座標値を入力します。（測量座標）
- ⑤ Z値（高さ）を設定します。
- ⑥ チェックすると背景色を透過することができます。（設定の色は、PointCloudに出力しません。）
- ⑦ チェックすると線色（特定の1色）を変更することができます。  
上段に変換元のR・G・B、下段に変換先のR・G・Bを設定します。
- ⑧ Lastools がインストールされていれば、txt2las.exeのあるフォルダを選択して、PointCloud 作成後 Las形式に変換することができます。
- ⑨ Windowsの場合、本スクリプト起動用のVBSファイルを作成することができます。
- ⑩ ①～⑦までの設定が完了したら、変換ボタンをクリックします。  
Python Script と同じフォルダに、変換元Rasterデータのファイル名 + .txtという名前で保存されます。
- ⑪ ⑩の作業後、作成した PointCloud を Las (.laz) 形式に変換します。

## Raster2PointCloud



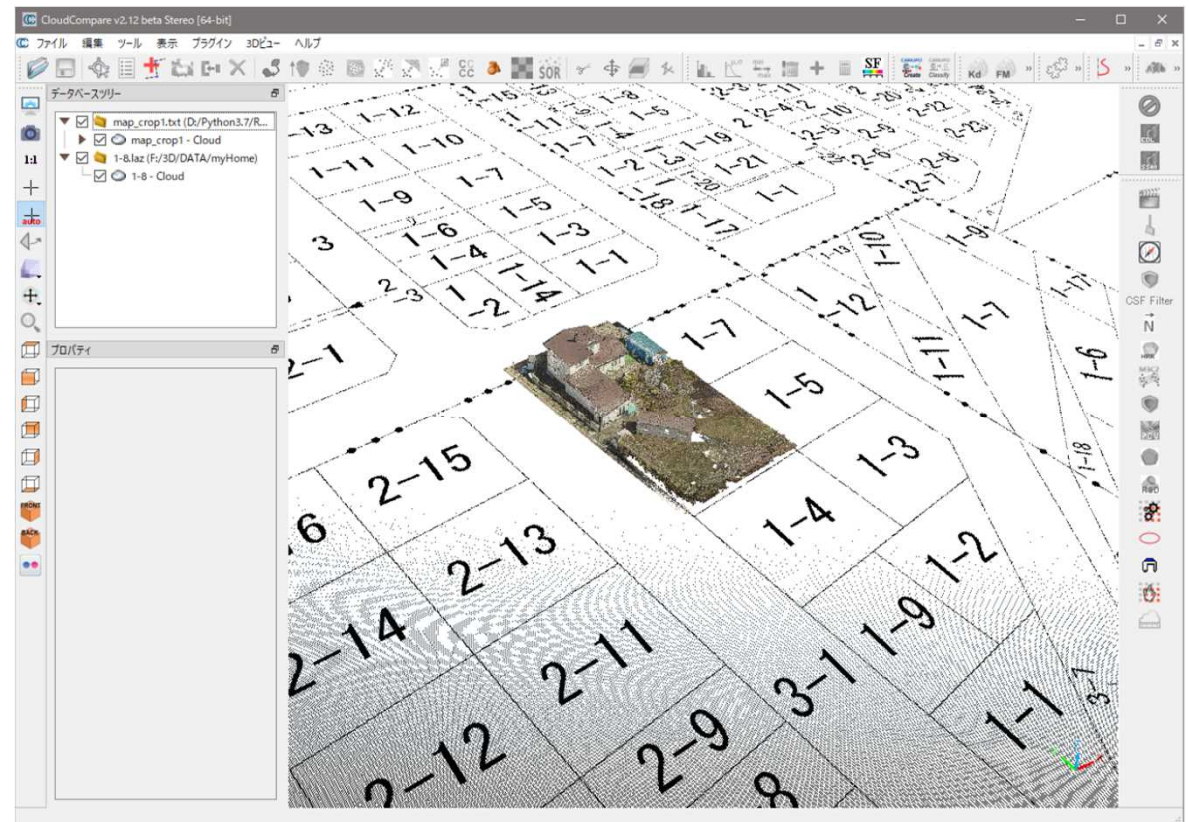
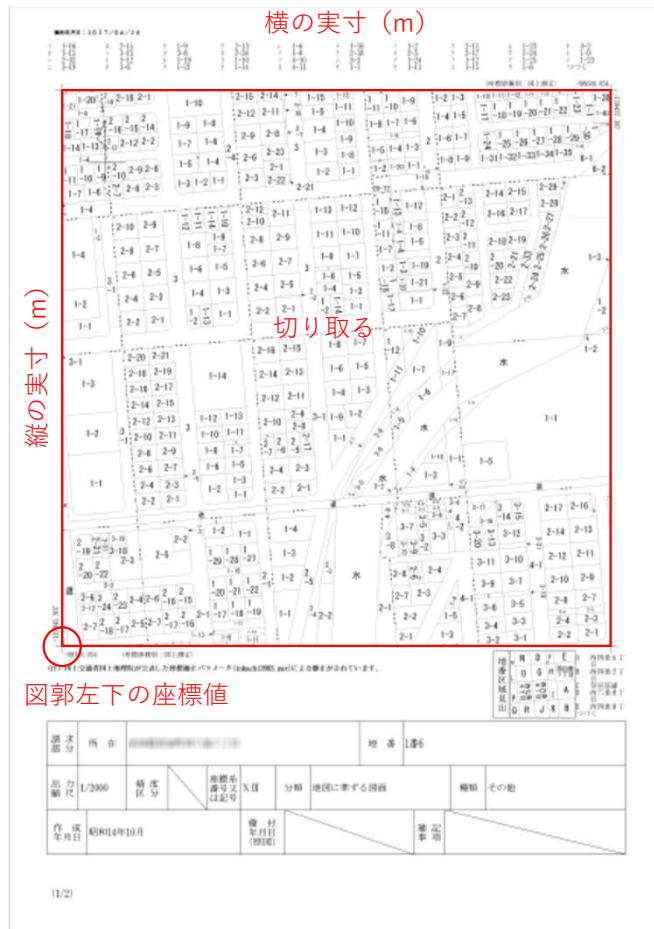
実行するには、PyQt5 と PIL が必要です。コマンドプロンプトで  
py -m pip install pyqt5  
py -m pip install pillow

初回起動は、  
py convert.py

convert.pyのあるフォルダに入ってコマンドプロントを起動するか、フルパスで指定してください。

Python3.7、3.9、3.10 で動作します。

## Raster2PointCloud



CloudCompare で BLK360 で作成したPointCloud と合成