

	第1天 (12/14)		第2天 (12/15)		第3天 (12/16)	
9:00—10:00	开幕式, DJI & 嘉宾 报告					
10:00—12:00	TerraScan 介绍 - 基于向导的无人机激光雷达数据处理。 - Spatix CAD 环境、TerraScan 查看工具和手动分类工具简介。	多架次无人机数据匹配 - 多架次无人机 Lidar 数据匹配步骤。 - 第一阶段: 各架次独立匹配。 - 第二阶段: 合并数据并求解全局架次间偏差	变化检测 利用两年的机载激光雷达数据对城市环境变化进行可视化检查。	手持和无人机激光雷达融合 - 手持式 Lidar 数据集的处理步骤; - 将手持式 Lidar 点云的位置与参考机载点云进行匹配。对合并后的点云进行分类的步骤。	利用手持式激光雷达测量树干体积 - 高密度森林点云处理工作流程; - 测量不同高度的树干直径并算出树干体积。	三角架固定式 (TLS) 扫描点云配准 通过点云相互对准或利用扫描中的靶标物体, 来求解三脚架固定式扫描数据的配准。
	讲师: Toby 难度: 初级	讲师: Arttu 难度: 高级	讲师: Toby 难度: 初级	讲师: Arttu 难度: 高级	讲师: Toby 难度: 高级	讲师: Arttu 难度: 高级
12:00—13:30	午餐&午休		午餐&午休		午餐&午休	
13:30—15:30	堆体积计算 利用机载激光雷达计算物料堆体积	3D 高斯泼溅 - 高斯泼溅与生成软件概述; - 在 CAD 环境中查看点片 (Splats) 的 TerraSplat 实操培; - 将 splat 和 lidar 数据合并成一个组合点云的工作流程。	正射影像分割与地表覆盖分类 运行正射影像分割以及地表覆盖图斑 (segments) 的机器学习分类。		机器学习分类 基于机器学习的地上特征分类。	
15:30—16:30	使用 TerraDispatcher 和 TerraBatch 提高处理速度 - 使用 TerraDispatcher 和 TerraBatch 实现多个运行实例并行化, 以加快批处理步骤。 - 使用 TerraBatch 处理所选文件、将数据导入工程并处理工程分块					
	讲师: Toby 难度: 初级	讲师: Arttu 难度: 高级	讲师: Arttu 难度: 高级		讲师: Toby 难度: 高级	