



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 112041892 A

(43) 申请公布日 2020.12.04

(21) 申请号 201980000493.X

(51) Int.Cl.

(22) 申请日 2019.04.03

G06T 15/00 (2011.01)

(85) PCT国际申请进入国家阶段日
2019.05.09

(86) PCT国际申请的申请数据
PCT/CN2019/081225 2019.04.03

(87) PCT国际申请的公布数据
W02020/199153 ZH 2020.10.08

(71) 申请人 南京泊路吉科技有限公司
地址 210008 江苏省南京市玄武区珠江路
342号

(72) 发明人 周良辰 阎征远 阎国年

(74) 专利代理机构 江苏致邦律师事务所 32230
代理人 樊文红

(54) 发明名称

基于全景影像的正射影像生成方法

(57) 摘要

本发明公开了基于全景影像的正射影像生成方法,将全景影像及此全景影像拍摄时的全景景深数据进行叠加融合,使全景影像的每一像素都有对应的景深值;获取基准像素相对拍摄设备俯仰角和方位角,结合全景360度特点,可计算出每一像素所代表事物相对相机的方位角与俯仰角;结合前述计算结果及全景影像拍摄时定位设备确定的相机地理坐标,推算出每个像素代表事物对应的地理位置,形成点云数据。将相邻全景生成的点云数据按一定规则进行剔除、融合,并将结果投影到平面上得到正射影像。基于该方法得到的正射影像具有高精度、高分辨率等优点,且相较于传统的卫星、航拍所获的正射影像,基于该方法获取的正射影像可不受树木冠层等障碍物的影响。

