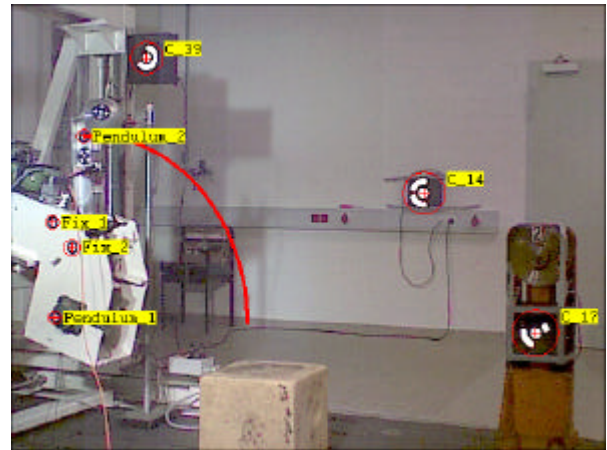
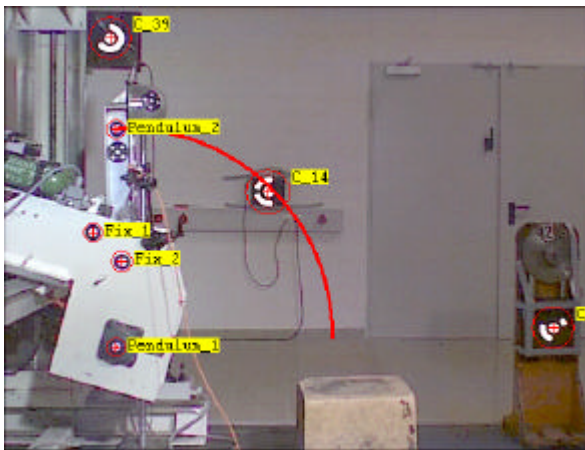


FalCon eXtra Mov3D

Die 3D-Bildanalyse-Software



Leistungsumfang:

Die Bildanalyse-Software **Mov3D** ermöglicht die 3D-Auswertung dynamischer Vorgänge: Hierzu werten Sie mehrere stereoskopische Ansichten der gleichen Szene mit den Werkzeugen des 2D-Moduls MovXact aus. Die Bildmessdaten verknüpfen Sie anschließend mittels photogrammetrischer Methoden zu 3D-Bahnkurven.

- Übersichtliche Verwaltung mehrerer Ansichten innerhalb einer Auswertung
- Schnittstelle für 3D-Passpunkte
- Markentyp CODE (= codierte Ringmarken, Fa. AICON) und CODE-I, virtuelle Marken
- Berechnung von Kamerapositionen anhand von Passpunktdaten
- Kalibrierung der Kameras mit umfangreicher Verzeichnungs-Messung (Datentransfer vom Modul CamFolder via Drag-and-Drop)
- 3D-Kalibrierung und Ausgabe von x-y-z Weg/Zeit-Diagrammen (mit a-v-Differentiation etc. analog zu MovXact)
- 3D-Prädiktion von Marken mit wählbaren Koordinaten-System der Passpunkte
- 3D-Ortskurven mit Ausgleich der 2D-Projektionsebene
- Stabilisierung zum Ausgleich kleiner Kamera-Schwankungen
- Erweiterungen für 3D: CamSplitter (Spiegelvorsatz)
- **Neu:** Relative Kamera-Position im Kamera-Paar

Verlassen Sie die Ebene: 3D ist viel mehr als nur 2D

Für die erfolgreiche 3D-Analyse verarbeiten Sie folgende Daten:

Passpunkt-Daten



ControlPoints.apr

Bildmessungen: Passpunkte und Neupunkte

Bildsequenz
(je Ansicht)



View-A.avi



Kalibriermessungen

Bildsequenz von Testfeld-Szene +
Kamera-Objektiv-Daten
(je Kamera) +
Passpunktdatei in ASCII-Datei



ISO-Target-A.avi

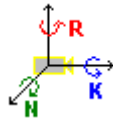


ISO-Target.apr



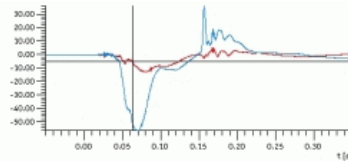
? Positionsmessungen

3D-Passpunkte mit Bildmessdaten +
Kalibriermessungen
(je Ansicht + je Bild)



? 3D - Messungen

Neupunkt-Messdaten +
Kalibriermessungen +
Positionsmessungen
(n * 2D ? 3D)



3D-Data.iso

Voraussetzungen für 3D-Messungen:

- Mindestens zwei Ansichten unterschiedlicher Standpunkte sind angelegt.
- In den Ansichten sind (gleiche) Passpunkte und Marken mit gleichen Namen aufgesetzt und vermessen.
- Alle Kameras laufen (möglichst zeilen-) synchron.
- Die Frequenzen der Bildsequenzen sind gleich oder ganzzahlige Teile der maximal vorkommenden Bildfrequenz = max. Frequenz / n.
- Die T0-Zeitwerte der 3D-Ansichten sollten alle im Raster der maximalen Bildfrequenz liegen: $T0(n) - T0\text{-min.} = 1 / \text{max. Frequenz}$.
- Die Kamerapositionen sind im Auswertintervall berechnet; hierzu werden pro Bild mindestens Messdaten von vier Passpunkten benötigt. Alternativ können die Positionen auch als „statisch“ definiert werden.
- Die Bildmessdaten aus den unterschiedlichen Ansichten müssen eine Berechnung der 3D-Rückprojektion erlauben („Vorwärtsschnitt“).
Eigene Maßstäbe zur Kalibrierung werden nicht benötigt.
Die Maßstabskalibrierung erfolgt direkt über die Passpunkte.

Technischer Rahmen:

- Programmsystem für PC-Plattformen unter WINDOWS 2000 / XP / 2003 / Vista
- MS-Windows konforme Bedienoberfläche.
- **Technische und inhaltliche Änderungen vorbehalten.**