

1. Google 3D Map vs 中国实景三维地图

Google 可视化美学呈现、欣赏，中国实景三维 可用、可看，从测绘实际出发。

2. 点云位置的改正与配准的区别？

位置改正：点的测量位置与真实位置存在偏差，GPS或者设备抖动等原因导致的，通过一定的手段，将其移动到真实的位置。两者有共性的处理手段。

3. 冠层点云存在扭曲拉花，如何确保语义信息提取的可靠性？

山地场景，地形崎岖起伏，提取冠层本身的local特征，传统的特征匹配是难以发挥作用的。在山地区域，大尺度全局的信息，与激光点云空间一致化。我们没有匹配每一个单木冠层的local信息，利用的是大尺度全局信息，与地形信息拟合。

4. 如何评级贫困专题图的精度？

估算结果与地面调查数据相比较， R^2 、MSE与实际调查数据之间的相关程度。2020年的结果与已有的相关数据进行耦合，从而进行其他的预测。

5. 冠层提取，如何提取DBH？是圆柱体拟合吗？

目标：直接对点云进行建模、测量。

实际中，获取到的森林点云完整度达不到条件，将空地数据进行融合后。可以试图用建模拟合树冠树枝等等。通常使用统计回归或者机器学习的方法，间接估算，需要一些训练数据。

6. 指标？很多指标，如何通过RS数据实现社区级别的指标实现？

贫困指数

7. 与BIM的对接、融合

LiDAR进行了完整的采集，实例化得到每个部件的空间位置关系，与实际应用相结合。

可以定义准确的尺寸，与BIM结合的创新的应用。

必须与行业和领域的任务相结合。了解精准需求，找到切入点。

鼓励LiDAR与其他行业进行交融，了解其他行业的痛点。

8. 目前树冠的提取？针阔？树种？

纬度越高，激光建模应用的可能性更高，准确越高。

针叶林树种，形状特定，树与树之间的生长模式比较感觉。

南方地区，树种复杂，交错无法描述。

(亚)热带地区使用LiDAR进行单木提取建模的难度更大。

9. 深度学习方法、模型，DL本身挺好，但是基本的应用逻辑的架构如何理解？

深度学习基本的逻辑流程：

很多多源遥感数据、调查数据，样本小、空间分布不平衡，传统的机器学习方法效果不是很好。但是DL的使用效果更好。

输入数据是多源异构的，DL使用不好的话，精度可能会更低。

需要考虑数据集的特点，针对小样本，考虑深度较浅的DL模型。

DL的选择要根据输入数据和结果数据的特点来建模。

从结构进行模型解释较难，从数据的角度进行解释，可以尝试！

10. 点云数据全局制图优化策略

局部不一致的地方，改正；全局使用控制点精度进行改正。