

**Zeitschrift:** Geomatik Schweiz : Geoinformation und Landmanagement =  
Géomatique Suisse : géoinformation et gestion du territoire =  
Geomatica Svizzera : geoinformazione e gestione del territorio

**Herausgeber:** geosuisse : Schweizerischer Verband für Geomatik und  
Landmanagement

**Band:** 114 (2016)

**Heft:** 9

**Artikel:** 3D-Geo-Bilddatendienste : eine intuitive Nutzungsform für 3D-  
Punktwolken?

**Autor:** Novak, David / Eugster, Hannes

**DOI:** <https://doi.org/10.5169/seals-630654>

### Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

### Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

### Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

**Download PDF:** 06.02.2026

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

## 3D-Geo-Bilddatendienste – eine intuitive Nutzungsform für 3D-Punktwolken?

Die Digitalisierung unseres Lebensraums ist heute in aller Munde. Häufig kommen Laserscanner oder bildbasierte Aufnahmesysteme zum Einsatz, um mobil, luftgestützt oder statisch digitale Abbildungen in Form einer hochauflösten 3D-Punktwolke zu generieren. Für eine Vielzahl von Anwendungen von digitalisierten Welten eignet sich aber die direkte Nutzung der 3D-Punktwolken nur eingeschränkt und bleibt meist Fachanwenderinnen und -anwendern vorbehalten. Dieser Beitrag zeigt Ansätze auf, wie 3D-Punktwolken intuitiv und einfach einem breiten Publikum für eine vielseitige Nutzung zur Verfügung gestellt werden können.

*Tout le monde parle de la numérisation de notre espace de vie. Souvent on emploie des scanners laser ou des systèmes de saisie sur la base d'images afin de générer, de façon mobile, depuis l'air ou à partir de statistiques des reproductions digitales sous forme d'un nuage de points 3D à haute définition. Pour une grande partie d'applications de domaines digitalisés l'utilisation directe de nuages de points 3D ne se prête cependant pas très bien et n'est souvent réservée qu'à des utilisateurs spécialisés. Cet article illustre comment, de diverses manières, des nuages de points 3D peuvent être mis à disposition d'un large public de façon intuitive et simple pour diverses utilisations.*

La digitalizzazione del nostro spazio vitale è oggi sulla bocca di tutti. Spesso si ricorre a laser scanner o sistemi di rilevamento basati sulle immagini per generare riprese digitali mobili, aeree o statiche, sotto forma di nuvole di punti 3D ad alta risoluzione. Ma per tutta una serie di applicazioni nel mondo digitale, l'utilizzo diretto delle nuvole di punti 3D è limitato e rimane solitamente riservato agli specialisti. Quest'articolo presenta degli spunti su come mettere a disposizione le nuvole di punti 3D a un ampio numero di utenti.

D. Novak, H. Eugster

und wird nicht direkt bei der Aufnahme generiert. Das Navigieren und die Hand-

Punktwolken lassen sich heutzutage mit einer Vielzahl an Sensoren generieren, sei es mit aktiven Verfahren wie Laserscannern, passiv mittels Photogrammetrie oder mit hybriden Verfahren, wie zum Beispiel Streifenprojektionssystemen. Gemein ist allen Systemen, dass die resultierende, rohe Punktwolke nur wenig Informationen über die gemessenen Objekte liefert. Für jeden gemessenen Punkt wird neben der Koordinate auch meist ein Farb- oder Intensitätswert mitgeliefert. Eine Klassifizierung oder Interpretation der aufgenommenen Objekte bedingt immer eine Nachprozessierung der Daten

habung stellen den Anwender öfter vor Herausforderungen. Meist ist die Selektion eines gewünschten Punktes mühsam, vor allem, wenn sich hinter dem gewünschten Punkt in einer gewissen Entfernung noch weitere Punkte befinden und so die Selektion erschweren. Zudem sind gewisse Objekteigenschaften wie Kanten oder Mittelpunkte teilweise nicht eindeutig genug definiert, was das Messen dieser Objekte zusätzlich erschwert. Schliesslich ist auch das Laden und Editieren der Punktwolken zeitaufwändig, vor allem wenn die Punktwolken mit einer hohen Auflösung aufgenommen wurden und der Rechner durch die hohe Punktanzahl in die Knie gezwungen wird.

Der Einsatz eines 3D-Geo-Bilddatendienstes hierfür kann Abhilfe schaffen. Unter 3D-Geo-Bilddatendiensten verstehen wir die digitale Bereitstellung unserer realen Welt in Form von hochauflösten, geo-referenzierten Bildern mit hinterlegter 3D-Geometrieinformation (3D-Bild). Die infra3D Cloud Infrastrukturplattform ermöglicht die Bereitstellung eines 3D-Geo-Bilddatendienstes und damit die Web-basierte Nutzung von hochauflösten Punktwolken in Form von 3D-Bildern. Insbesondere die für den Menschen einfach interpretierbaren 3D-Bilder finden eine breite Anwenderakzeptanz und ermöglichen die Interpretation und Nutzung der Daten nicht nur für spezialisierte Fachanwendungen. Nachfolgende Anwendungsfälle illustrieren die formulierte These.

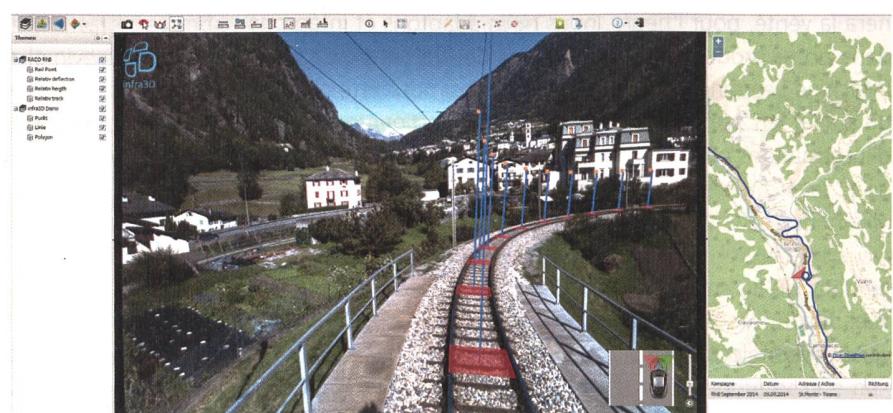


Abb. 1: Ein Ausschnitt aus dem Infra3D Web-Service mit dargestellten Fahrdrahtmessungen.

Der Infra3D Web-Service bietet dem Anwender die Möglichkeit, Koordinaten direkt in den Bildern abzugreifen. Im Normalfall werden die Punktfolgen für die Nutzung über infra3D photogrammetrisch generiert. Die 3D-Punktinformationen werden als zusätzliche Informationsebene hinter das Bild gelegt und erlauben es dem Benutzer, für praktisch jeden Pixel im Bild eine 3D-Koordinate abzugreifen. Die Punktfolgen werden hierbei jeweils nur für die Position des Bildes abgefragt, wodurch es nur möglich ist, Objekte zu messen, die im Bild sichtbar sind. Ein Messen hinter Objekten aus der aktuell dargestellten Bildperspektive ist so nicht möglich. Zudem wird die darzustellende Datenmenge massiv reduziert, was ein deutlich effizienteres Arbeiten erlaubt. Schliesslich vereinfacht das überlagerte Bild das Messen von Objektkanten und Schatdeckeln, da diese, im Vergleich zu einer Punktfolge, einfacher in einem Bild zu finden und eindeutiger definiert sind.

Neben der Web-basierten Messung in Bildern ermöglicht die infra3D Cloud Infrastrukturplattform Punktfolgen auch automatisiert zu verarbeiten. Ein Beispiel hierfür ist die automatisierte Generierung von Lichtraumprofilen entlang

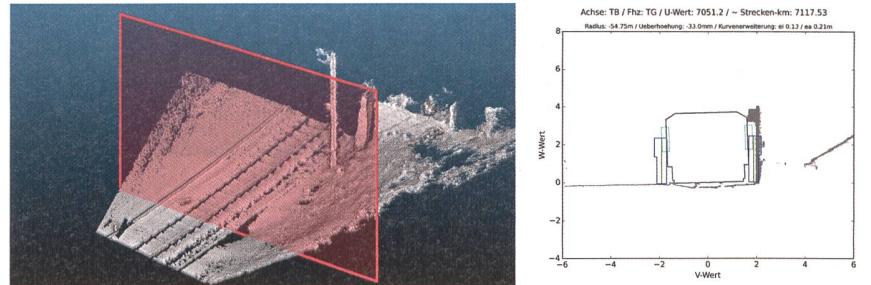


Abb. 3: Links: Ein automatisch generierter Ebenenschnitt durch eine Punktfolge. Rechts: Der Punktfolgenschnitt überlagert mit dem Modell eines Eisenbahnwagens.

einer Eisenbahntrasse. Hierfür werden Bezugspunkte entlang der Schienenachse genutzt. Mit einer räumlichen Abfrage werden nun alle Punktfolgen herbeigezogen, die den jeweiligen Bezugspunkt einsehen. Anschliessend wird durch diese Punktfolgen ein Ebenenschnitt vollzogen und sämtliche Punkte beibehalten, die maximal 10 cm von der Ebene entfernt sind. Diese Punkte werden auf eine Ebene projiziert, die durch den jeweiligen Bezugspunkt verläuft und senkrecht zur Achse steht, und mit einem vordefinierten Modell eines Eisenbahnwagens überlagert. So kann für jede Position kontrolliert werden, ob der Eisenbahnwagon mit dem Gelände, Infrastruktur oder Vegetation kollidiert. Da jede Position im Landeskoor-

dinatensystem wie auch im linearen System des Bahnbetreibers verortet ist, lässt sich somit sehr einfach die Stelle kartieren, um allenfalls nötige Baumassnahmen einzuleiten.

Eine weitere Einsatzmöglichkeit bietet sich auch für das Einblenden von vorhandenen Punktfolgen aus Laserscans an. Die Punktfolgen können entweder mit Bildern, die während der Fahrt aufgenommen wurden, zu 3D-Bildern verarbeitet werden oder aber als Pseudo(virtuelle)-Bilder aufbereitet und dargestellt werden.

Punktfolgen ermöglichen eine Vielzahl an verarbeiteten Produkten, was aufgrund der simplen Information, die sie in ihrem Ursprungszustand beinhalten, erstaunlich ist. Allerdings bedarf es hierzu einerseits einer intelligenten Datenhandhabung und Präsentationsform, um dem Benutzer eine effiziente Erfassung der gewünschten Messwerte oder geforderten Analysen zu ermöglichen. Andererseits sind für automatisierte Auswertungen immer zusätzliche Informationen wie Bezugspunkte oder Achsen von Vorteil, um das resultierende Produkt optimal auf die Kundenwünsche anzupassen.

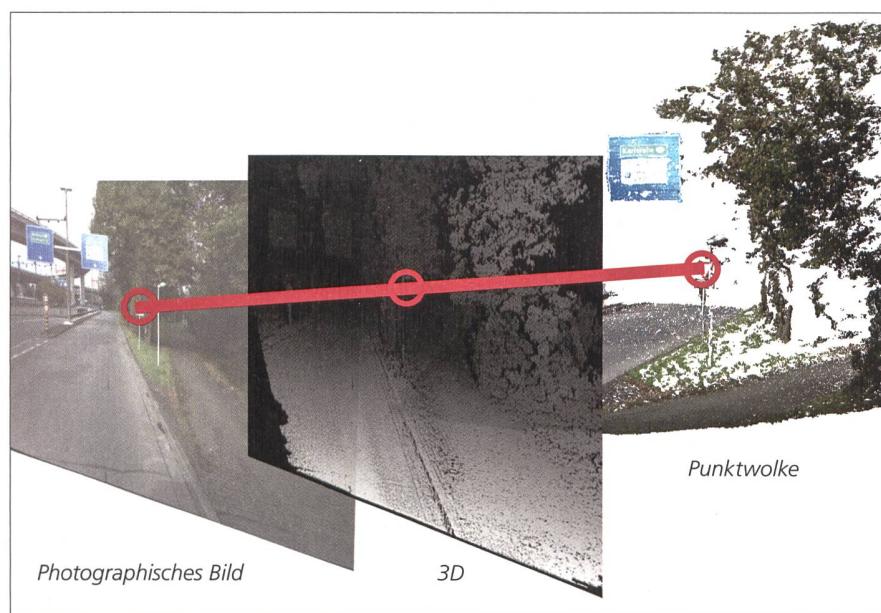


Abb. 2: Das Prinzip der Bilder, die mit Punktfolgeninformationen hinterlegt sind.

Dr. David Novak  
Dr. Hannes Eugster  
iNovitas AG  
Oberrohrdorferstrasse 1c  
CH-5405 Baden-Dättwil  
david.novak@inovitas.ch