



## 新しいステレオマッチングによる Ensenso SDK Update 3.0

Ensenso 3D カメラのソフトウェア環境のバージョン 3.0 には、アプリケーション向けの極めて詳細な点群をすばやく手間いらずで作成するための細かい改良が含まれています。Ensenso SDK 3.0 がダウンロードできるようになりました。

重要なコンポーネントは、新しいステレオマッチングアルゴリズム「PatchMatch」です。これにより、容積が大きく高速性が必要な用途など、3D カメラは被写体との異なる長距離で非常に効果的に機能でき、アルゴリズムの実行速度に大きな影響を与えません。

パラメーターセットが事前定義されているので、ユーザー設定が最小限で済み、あらゆる状況で高品質のデータが即座に生成されます。「PatchMatch」は新基準のマッチング手法として、初期セットアップですでに完全な点群を提供しています。

新しいテクスチャオーバーレイは 3D ビューの第一印象を高め、シーンでのナビゲーションが容易になります。点群とともに、シーンの立体感が作成され、結果の視覚化と利便性が向上します。

→ [Ensenso SDK の概要とダウンロード](#)

