

## Plugins disponibles

en\_US.png [...english version of this page](#)

### Les plugins disponibles sont :

- [[plugin-base:Fr\_wiki|Plugin Base]] : étapes de chargements de nuages de points T-Lidar
- Plugin ONF - ENSAM : détection du sol, détection des arbres, estimation du diamètre à 1,30 m
- [[plugin-onf-lsis:Fr\_wiki|Plugin ONF - LSIS]] (*dépendance - PCL*) : filtrage des clusters par circularité d'arcs
- [[plugin-generate:Fr\_wiki|Plugin Generate]] : génération de données
- [[plugin-toolkit:Fr\_wiki|Plugin ToolKit]] : plugin utilitaire
- [[plugin-meshlab:Fr\_wiki|Plugin MeshLab]] : plugin permettant d'utiliser des plugins MeshLab en tant qu'étapes
- [[plugin-lvox:Fr\_wiki|Plugin LVOX]] (*Non Open-Source pour le moment*) : Voxélisation, compensation des occlusions

### Les plugins en cours de mise en place :

- [[plugin-onf-ign:Fr\_wiki|Plugin ONF - IGN]]
- [[plugin-geometree:Fr\_wiki|Plugin Geometree]] : Thèse de Sébastien Bauwens (Université de Liège - CIRAD)

—

[Page précédente \(Interface graphique standard\)](#)

[Retour au sommaire](#)

[Page suivante \(Mode batch\)](#)