Riprese fotogrammetriche con l'uso di droni

Relatori:

Mario Pizzolon – UNINGEO s.n.c.

Daniele Olivotto – Zeta Esse s.c.

VIII Workshop di Geofisica Rovereto 2 dicembre 2011

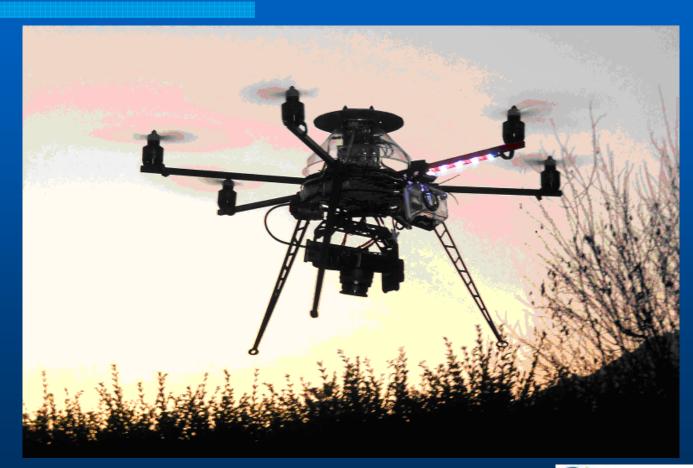
Micro

Elicottero

per i

Rilievi

Topografici



Realizzato con la collaborazione del dott. Geol Mario Pizzolon







CARATTERIZZAZIONE DEL MULTIROTORE

(PIATTAF. LEGGERA DI RIPRESA GENERAL. A BASSA QUOTA CON POSSIBILITà DI HOVERING SENZA PILOTA A BORDO)

SITUAZIONE ATTUALE (SVILUPPI 2007 – 2011)

UNO. **DIMENSIONAMENTO: motivo**

Dimensione e geometria del Frame – alimentazione (mAh/g) – regolatori – motori – eliche

 $(2.3 \text{ A/h} / 15 \text{ min}) \times 60 \text{ min} = 9.2 \text{ A} \Rightarrow \text{P=IxV} \quad 9.2 \text{ A} \times 12 \text{ V} = 110 \text{ Watt}$

=> Energie in gioco (uG [Watt/kg]) (2.3 A/h / 15 min) x 60 min = 9.2 A => P=lxV 9.2 A x 12 V = 110 Watt Precisione del Volo (mantenimento dell'assetto, dell'altimetria, raggiungimento preciso della traiettoria o del punto di hovering)

DUE. **ASSETTO DI VOLO: la realizzazione**

Fly Ctrl e sensoristica di controllo (linguaggio con segnali ad altissima v, tipo I2c)

TRE. **RADIOFREQUENZA: il discorso antico**

Radiocomando

Trasmissioni video, volo in prima persona, camere alternative

Telemetria e Gps

QUATTRO. TECNICHE DI VOLO: gestione

Volo a Vista, metodo Fpv, semiautonomo, autonomo, gestione della camera

SITUAZIONE ATTUALE PROSPETTIVE FUTURE

UNO. DIMENSIONAMENTO: motivo			
Dimensione e geometria del Frame – alimentazione – regolatori – motori – eliche => Energie in gioco Payload – Distanze Precisione del Volo (mantenimento dell'assetto, dell'altimetria, raggiungimento preciso della traiettoria o del punto di hovering)	Accumulatori a maggiore velocità di scarica e leggeri (mAh/g) Motori elettrici a maggiore potenza e motori a scoppio, eliche maggiori dx + sx Payload e distanze maggiori: fotocamere e sensori (radioattività sorveglianza laserscaner)		
DUE. ASSETTO DI VOLO: la realizzazione Fly Ctrl e sonsoristica di controllo (linguaggio con segnali ad altissima v, tipo I2c)	Fly Ctrl alternative		
TRE. antico Radiocomando Trasmissioni video, volo in prima persona Telemetria e Gps	Antenne Camere con frequenze alternative Sistemi senza GPS tipo radiofari		
QUATTRO. TECNICHE DI VOLO: gestione Volo a Vista, metodo Fpv, semiautonomo, autonomo, gestione della camera	Volo autonomo, specializzazioni sia in termini di pilotaggo che di ripresa		

M.E.Ri.To. Micro Elicottero per i Rilievi Topografici







INTERVENTO REALIZZATO AVVALENDOSI DEL FINANZIAMENTO POR OBIETTIVO COMPETITIVITA' REGIONALE E OCCUPAZIONE
PARTE FESR "FONDO EUROPEO DI SVILUPPO REGIONALE" 2007-2013

Asse 1.1 - Innovazione ed economia della conoscenza Azione 1.1.2 - Contributi a favore dei processi di trasferimento tecnologico e dello sviluppo di strutture di ricerca interne alle aziende



IL VENETO UNA REGIONE DELL'EUROPA



PARTNER UFFICIALI DEL PROGETTO













Caratteristiche a confronto

Caratteristiche a confronto	Rilievo topograf. tradizionale	Aero fotogrammetria	Laserscan o ortofoto da punto fisso	Laserscan o ortofoto da veicolo	MERITO
Errore min. cm/km	<1	8÷10	<1	2÷3	2÷3
Estensione ripresa	Limitata dall'accessibilità	Illimitata	Limitata dalla skyline	Limitata dalla fascia stradale e dalla skyline	Illimitata
Quantità di dettagli rilevabili	scarsa	alta	altissima	alta	alta
Dimensione dei dettagli rilevabili	piccola	Medio-grande	piccolissima	piccola	piccola
Momento del rilievo dei dettagli	Contemporaneo alla ripresa	Successivo alla ripresa	Successivo alla ripresa	Successivo alla ripresa	Successivo alla ripresa









Un esempio pratico:

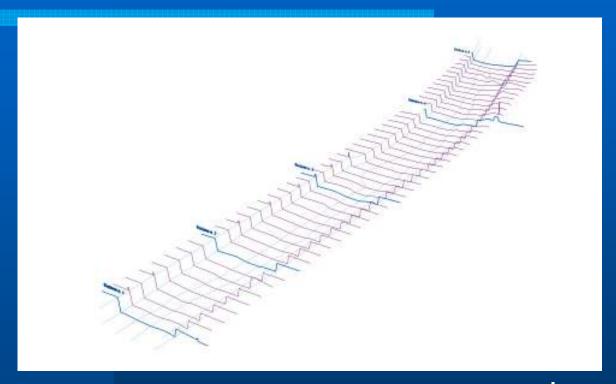
Il rilievo di un corso d'acqua







Sezioni e profilo ...



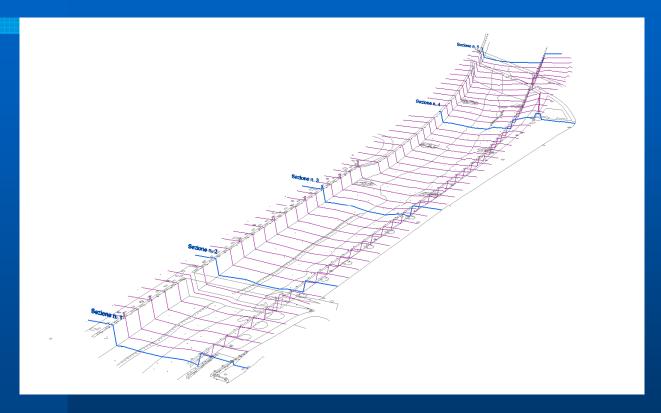
... un lavoro da topografi







Restituzione...



...ai cartografi riesce meglio







...anche la fotointerpretazione...

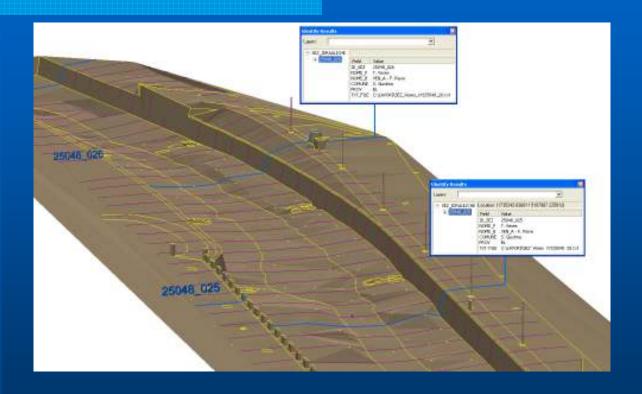








... e il DB Topografico









E se il committente vuole controllare con i suoi occhi...



... c'è l'ortofoto: immagine metricamente corretta quindi misurabile e interpretabile facilmente







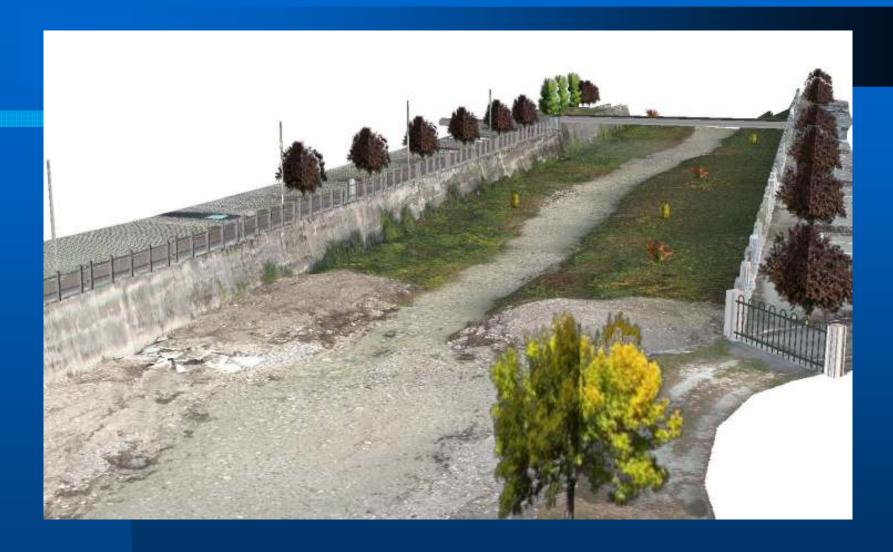
Da diverse viste prospettiche

















I pixel a terra sono piccoli





Tanto piccoli che...







...è possibile discernere le singole pietre del muro faccia a vista anche se è quasi verticale

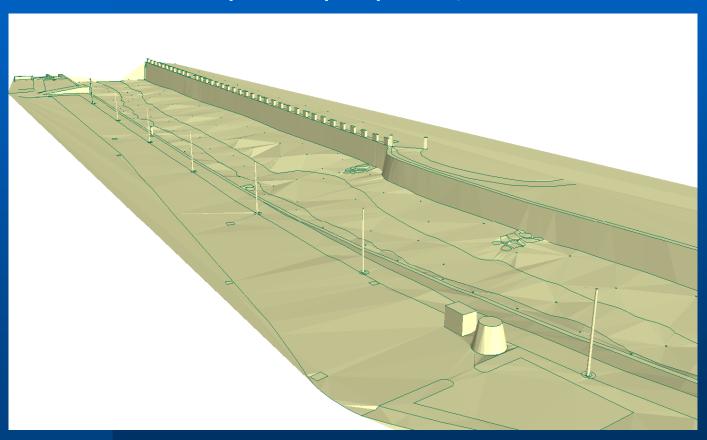








Il DTM per via fotogrammetrica è più laborioso da ottenere Rispetto al laserscanner, ma con merito si possono ottenere Rilievi nadirali in qualunque punto, eliminando le zone d'ombra

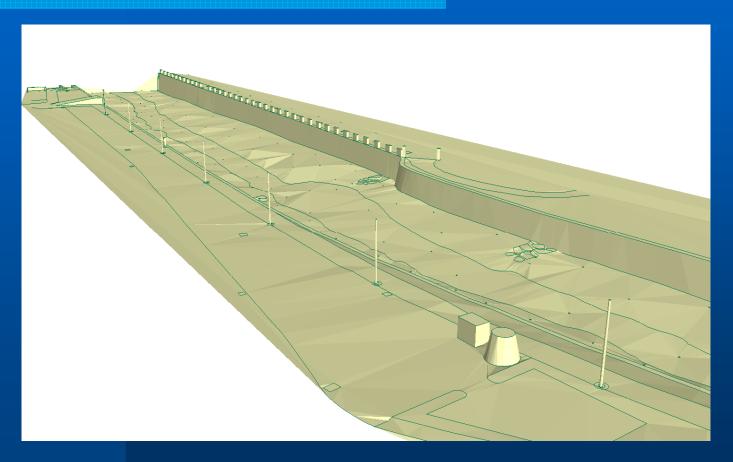








Il volo può essere ripetuto ciclicamente sempre con le stesse coordinate e quindi si possono valutare i volumi spostati, utile per le cave e per lo stato di avanzamento lavori













Camera orientabile

Culla neutralizzante

Strisciate orizzontali e verticali







Solo strisciate regolari e precise garantiscono



Prodotti di buona qualità

E di elevata precisione









Non sempre è necessaria la fotogrammetria....

... a volte basta solo dare un occhiata.....



... da dove nessun altro può farlo!





