

RAPPORT DE CAMPAGNE LIDAR ET PHOTO

VOL REALISE (détails en pages 2):

Date de vol:	18/04/2011	LIDAR:	oui
Aéronef:	hélicoptère	PHOTO:	non

CALCUL DE LA TRAJECTOIRE:

La trajectoire a été calculée avec les logiciels GrafNav (Novatel) et DelphINS (IXSEA).

Stations GPS au sol (coordonées WGS84):

Longitude	Latitude	Hauteur	Site
6°35'33.97402	44°57'04.39754	2006.978	Briançon
6°06'22.45385	44°34'01.00286	814.651	Gap
5°33'06.60409	45°04'21.06448	1076.703	Villard

Estimation de la précision de la position du système:

Précision en angles:	Roll, Pitch	<0.005°
	Heading	<0.01°
Précision en position:	x,y,z	< 5 cm

CALCUL ET TRAITEMENT DU SEMIS DE POINT:

Le calcul et le traitement sont effectués avec les suites logiciels de Riegl et Terrasolid. Des surfaces de contrôle permettent de contrôler et de valider la précision du nuage de point, notamment en altimétrie (Détails en Annexe de rapport détaillé).

Nombres de surfaces de contrôle:	10
Ecart moyen altimétrique du semis de point par rapport aux surfaces:	0.000 m
Ecart type	0.011 m

Une classification sol/sursol a été réalisée. La classification de toute la zone a été contrôlée manuellement.

Couverture de la zone à lever:	totale
Densité moyenne:	12 pts/m ²
Densité moyenne des points sol:	4 pts/m ²

LIVRABLES:

Système de coordonnées: RGF93 - Lambert 93, altitude IGN69.

Type	Format	Nombre
Semis de points bruts	xyz	359
MNT grille 1m	asc	133
MNT "Eau" grille 1m	asc	81
MNE grille 1m	asc	133
Image intensité	tif+tfw	359 + 359
Point clé de terrain	xyz	359 + 3
Tableau d'assemblage	dwg, dxf	2 + 2

COMPTE RENDU DU VOL DU 18/04/2011

Date: 18/04/2011
Aéronef: Hélicoptère AS350 B2
Météo: Ciel clair, thermiques importants, vent faible
Capteurs embarquées: LIDAR LMS-Q560
IMU IXSEA (100Hz)
GPS L1/L2 (1Hz)

PARAMETRE DU VOL LIDAR:

Hauteur de vol:	500 m
Vitesse de vol:	80 kts
Fauchée d'une bande:	587 m
Recouvrement latéral:	40 %
Angle de scan:	60 °
Précision altimétrique (écart-type):	10 cm
Précision planimétrique (écart-type):	25 cm
Densité sur une bande:	6 pts/m ²