

# DocumentationBDD

Amaryllis Vignaud, Melodia Moha, Axelle Gaige, Thomas De Beaumont

March 2022

# 1 Table cliches

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_cliches	serial	id du cliché	NOT NULL	UNIQUE
t0, t1	timestamp	intervalle de temps durant lequel a été pris le cliché	-	-
url	char	lien vers l'image	NOT NULL	UNIQUE
image	char	nom de l'image	NOT NULL	UNIQUE
nb_canaux	integer	nombre de canaux avec lequel le cliché a été pris	-	-
modhs_type	char	?	-	-
zi	integer	elevation de la caméra au moment de la prise ?	NOT NULL	-
qualite	integer	qualite du cliché pris	NOT NULL	-
note	char	note sur l'image	-	-
sun_height	double	élévation solaire au moment de la prise du cliché	-	-
pose	double	temps de pose de l'appareil	-	-
tdi	double	?	-	-
section	integer	section du cliché ?	-	-
nav_interpol	booléen	?	-	-
style	integer	?	-	-
resolution_moy	double	résolution moyenne de l'image	-	-
resolution_min	double	résolution minimale de l'image (pixel ?)	-	-
resolution_max	double	résolution maximale de l'image (pixel ?)	-	-
overlap	double	recouvrement, compris entre 0 et 1	NOT NULL	-
overlap_min	double	recouvrement minimal	-	-
overlap_max	double	recouvrement maximal	-	-
footprint	MULTIPOLYGON	emprise au sol de l'image	-	-
point	POINT 3D	désigne le centre de la caméra, donc sa position	NOT NULL	-
quaternion	POINT 3D	aide à la matrice de rotation	NOT NULL	-
systbde	integer	?	-	-
systbde_a	?	-	-	-
systbde_b	?	-	-	-
lock	booléen	caméra fixe ou non	NOT NULL	-
nadir	POINT 3D	?	NOT NULL	-
trajecto	POINT 3D	?	-	-
indicator	double	?	NOT NULL	-
indicator_type	char	?	NOT NULL	-
platf_b	double	?	NOT NULL	-
platf_e	double	?	NOT NULL	-
platf_d	double	?	NOT NULL	-

## 2 Table sensor

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_sensor	serial	id du cliché	NOT NULL	UNIQUE
footprint	POLYGON	emprise au sol de la caméra	-	-
actif	booléen	capteur passif ou actif	NOT NULL	-
avion	char	avion dans lequel le cliché a été pris	-	-
omega	double	?	NOT NULL	-
phi	double	?	NOT NULL	-
kappa	double	?	NOT NULL	-
refraction	double	diffusion de la lumière entre la cible et le capteur	NOT NULL	-
trappe	bigint	hublot de la prise de vue	NOT NULL	-
antenne	POINT 3D	?	NOT NULL	-
name	char	nom du capteur	NOT NULL	-
objectif	char	?	-	-
origine	char	type d'appareil (argentique ou autre)	NOT NULL	-
argentique	booléen	appareil argentique ou non	NOT NULL	-
calibration_date	timestamp	date de la dernière calibration du capteur	-	-
serial_number	char	numéro de série du capteur	-	-
usefull_frame	box	bruit de mesure du capteur dans une zone précise	-	-
dark_frame	box	bruit de mesure du capteur dans une zone précise	-	-
dark_frame_zone	char	zone d'application du darkframe	-	-
focal	POINT 3D	focal de la caméra	NOT NULL	-
disto_radial	disto_radial_type	distorsion radiale du capteur	-	-
disto_grid_fwd	disto_grid_type	?	-	-
disto_grid_bwd	disto_grid_type	?	-	-
pixel_size	double	taille du pixel	-	-
orientation	integer	?	-	-
scan_width	double	largeur de la zone de scan du capteur	-	-
wb_channel	double	canal de la balance des blancs	-	-
wb_coeff	double	coefficient de la balance des blancs	-	-
wb_ref	double	référence de l'origine de la balance des blancs	-	-
file_origin	char	origine du fichier	-	-

A noter :

- trappe prend pour valeur 0 si la prise de vue n'a pas été effectuée au travers d'un hublot. Sinon trappe peut prendre la valeur 1 ou 2 pour les avions qui sont composés de trappe
- disto\_radial est un nouveau type, composé de x, y , c3, c5, c7
- disto\_grid\_fwd est la valeur de la grille dans le sens direct, tandis que disto\_grid\_bwd est dans le sens inverse.
- disto\_grid\_type : origine (point 2D), step (point 2D), step\_is\_adapted (integer), x/y (varchar), size (point 2D)

### 3 Table georefs

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_georefs	serial	id du géoréférencement	NOT NULL	UNIQUE
uri	char	uri de l'image	-	UNIQUE
point_principal	POINT 3D	centre de la position de la caméra	-	-
q	list	aide à la matrice de rotation	NOT NULL	-
f	list	longueur de la focale (x, y) en pixel	-	-
sk	double	deviation	NOT NULL	-
size	double	taille de l'image (hauteur, largeur) en pixel	NOT NULL	-
distortion	list	distortion radiale de l'image*	-	-
affine_image_transform	list	coordonnées de la matrice de transformation*	-	-
SRID	integer	projection des géométries	NOT NULL	-

A noter :

- distortion est une liste constituée comme suit : le premier attribut correspond à la longitude (x) du centre de la distortion tandis que le second correspond à la latitude (y) de la distortion radiale. Ensuite, le troisième, quatrième et cinquième attribut correspondent respectivement à la distortion radiale avec les coefficients  $r^3$ ,  $r^5$  et  $r^7$ .
- affine\_image\_transform est une liste de coordonnées constituant la matrice de transformation de l'image dans l'ordre qui suit : top left, top right, translation x, bottom left, bottom right, translation y.

### 4 Table defect

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_defect	serial	id de l'anomalie	NOT NULL	UNIQUE
type	type	type de l'anomalie	-	-
box	box	zone où les anomalies sont présentes	-	-
value	double	?	-	-

### 5 Table masks

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_masks	serial	id du masque	NOT NULL	UNIQUE
url	char	url du masque de l'image	NOT NULL	UNIQUE

### 6 Table resolution

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_resolution	serial	id de la résolution	NOT NULL	UNIQUE
resolution_scan	double	résolution de scannage du cliché	-	-

### 7 Table points appuis

Attribut	Type	Description	NULL	UNIQUE
id_points	serial	id des points d'appuis	NOT NULL	UNIQUE
point_2D	POINT 2D	point d'appuis de l'image importée	-	-
point_3D	POINT 3D	point d'appuis sur la carte géoréférencée	-	-