

无人机在城市三维建模的应用案例

(无人机+五镜头+PPK+伯镭智飞规划软件+PIX4D 软件)

1. 概述

2017年5月18日,上海伯镭智能科技有限公司携带大疆 M600 pro 无人机 平台搭载红鹏 AP5600 五镜头相机+高精度 PPK 接收机模块+自主研发的无人机航 线规划软件(伯镭智飞),用于拍摄数据并后期制作三维模型,大体流程为:

- (1) 现场勘查:了解现场情况,并确定无人机飞行区域和路线;
- (2) **采集数据:** 设置航线飞行路线,主要拍摄绿地缤纷广场和科海大厦办公楼 两幢大楼的数据照片;
- (3) 三维建模: 把拍摄的数据导入 PIX4D 软件做三维建模处理;
- (4) 测量精度:通过三维模型与实地的尺寸和地理位置偏差做量测。

2. 场地概况

本次场地位于上海浦东新区张江高科技园区金科路-中科路-纳贤路-荣科路





3. 拍摄设备

巡检采用的设备是 DJI M600 pro 无人机+红鹏 AP5600 五镜头相机+PPK。



M600 pro





红鹏 AP5600 五镜头相机

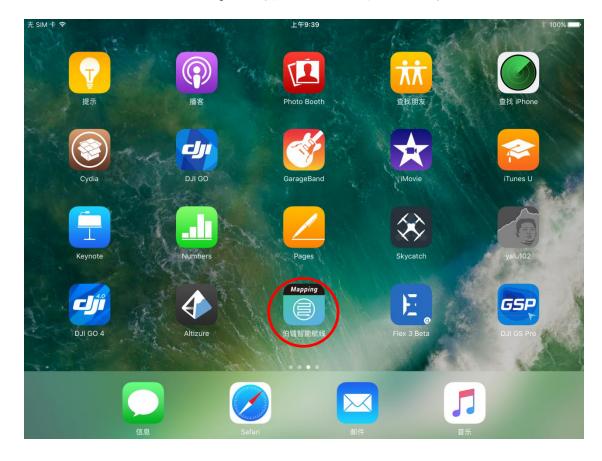
高精度 PPK 接收机模块

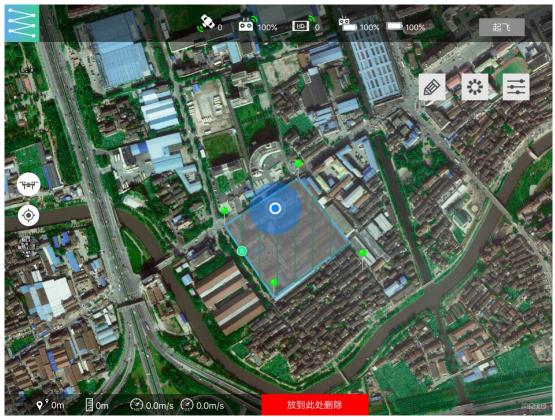
设备参数

设备	M600 pro
对称电机轴距	1133mm
飞机重量	10kg(含电池、桨、不含相机)
最大起飞重量	15. 5kg
最大飞行时间	约 25min
设备	AP5600
外形尺寸	230mm x 260mm x 260mm
传感器数量	5pcs
总像素	大于 1X 10⁸ (px)
重量	2. 5kg



Boonray 伯镭航线规划软件介绍







4. 外业数据采集







设置飞行路线



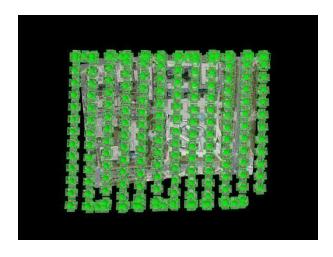
自动起飞

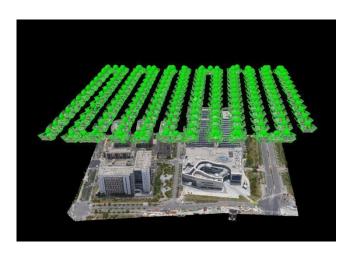


空中拍摄, 采集数据



5. 内业数据处理













6. 数据结果

6.1.1 空间直角坐标系距离偏差(部分)





WGS84 X	-2862042.37605
WGS84 Y	4651812.12703
WGS84 Z	3282918.12328

輸出目标坐标 X= -2862042.401930 Y= 4651812.221380 Z= 3282918.083232

GPS 外业打点坐标

三维模型上刺点坐标

距离偏差 D=0.105714 米



6.1.2 空间直角坐标系距离偏差(部分)





WGS84 X	-2861916.35114
WGS84 Y	4651919.77661
WGS84 Z	3282875.41089

輸出目标坐标 X= -2861916.410264 Y= 4651919.787418 Z= 3282875.384963

GPS 外业打点坐标

三维模型上刺点坐标

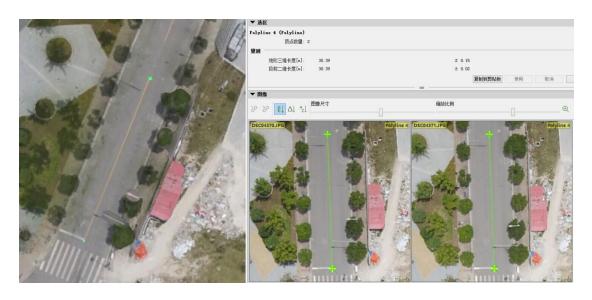
距离偏差 D=0.065457 米



6.2.1 尺寸大小偏差(部分)



实际测量尺寸 30.37 米



模型测量尺寸 30.39 米

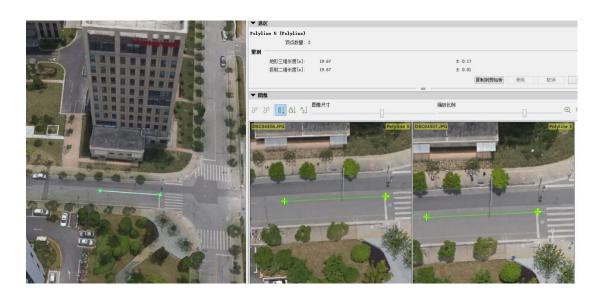
距离偏差 D=0.02 米



6.2.2 尺寸大小偏差(部分)



实际测量尺寸 19.70 米



模型测量尺寸 19.67 米

距离偏差 D=0.03 米



了解更多产品信息、业务介绍、招商合作等,欢迎关注伯镭公司微信公众号: Boonray



或浏览 Boonray 官网获取更多资讯。

上海伯镭智能科技有限公司

官方网址: www.boonray.com

地 址: 上海市浦东新区张江纳贤路 800 号 1 号楼 4 楼 401-01

电 话: +86-21-60781423

邮 编: 201203