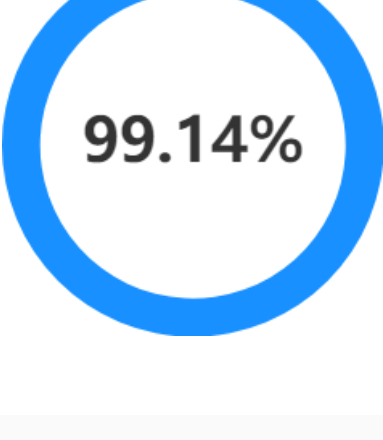


## Informe de calidad de DJI Terra

V.5.1.1 | 2020-03-20 09:13 | Misión: misionera DJI Matrice 4T

### Descripción general

#### Proporción de imágenes calibradas



**99.14%**


Número de imágenes: **1052**

Imágenes con posición e inclinación de cámara: **1052**

Imágenes calibradas: **1043**

Restringir con datos POS de la imagen: **Si**

#### Tiempo de consumo total



**4h  
42min 54s**

11min 48s  
9min 47s  
4h 21min 19s

### Parámetros de la misión

#### Parámetros de vuelo

|                               |               |
|-------------------------------|---------------|
| Altura media de vuelo         | 6.62 m        |
| GSD                           | 0.498 cm/px   |
| Cobertura de cartografía TDOM | 0.023651 km²  |
| Color                         | 3 bands, sin8 |

#### Vista general de la información del hardware

|                 |  |
|-----------------|--|
| CPU             | Intel 12th Gen Intel(R) Core(TM) i9-13900HX 32 cores |
| Cantidad de CPU | 1  |
| GPU 0           | VIDIA GeForce RTX 4090 Laptop GPU                    |
| RAM             | 65174 M  |

### Aerotriangulación

#### Exactitud de reconstrucción

|   |          |
|---|----------|
| Componentes conectados                          | 1        |
| Mix. cantidad de imágenes de componentes        | 1043     |
| Proyecciones                                    | 2326304  |
| Punto de anamre                                 | 288048   |
| Error de reproyección RMS                       | 1.476 px |
| Error cualitativo medio de la georeferenciación | 0.506 m  |

#### Parámetros de reconstrucción

|                                |                  |
|--------------------------------|------------------|
| Modo de cálculo                | Cálculo autónomo |
| Densidad de puntos distintivos | Alto             |
| Generar archivo XML            | Si               |

### Estado de RTK

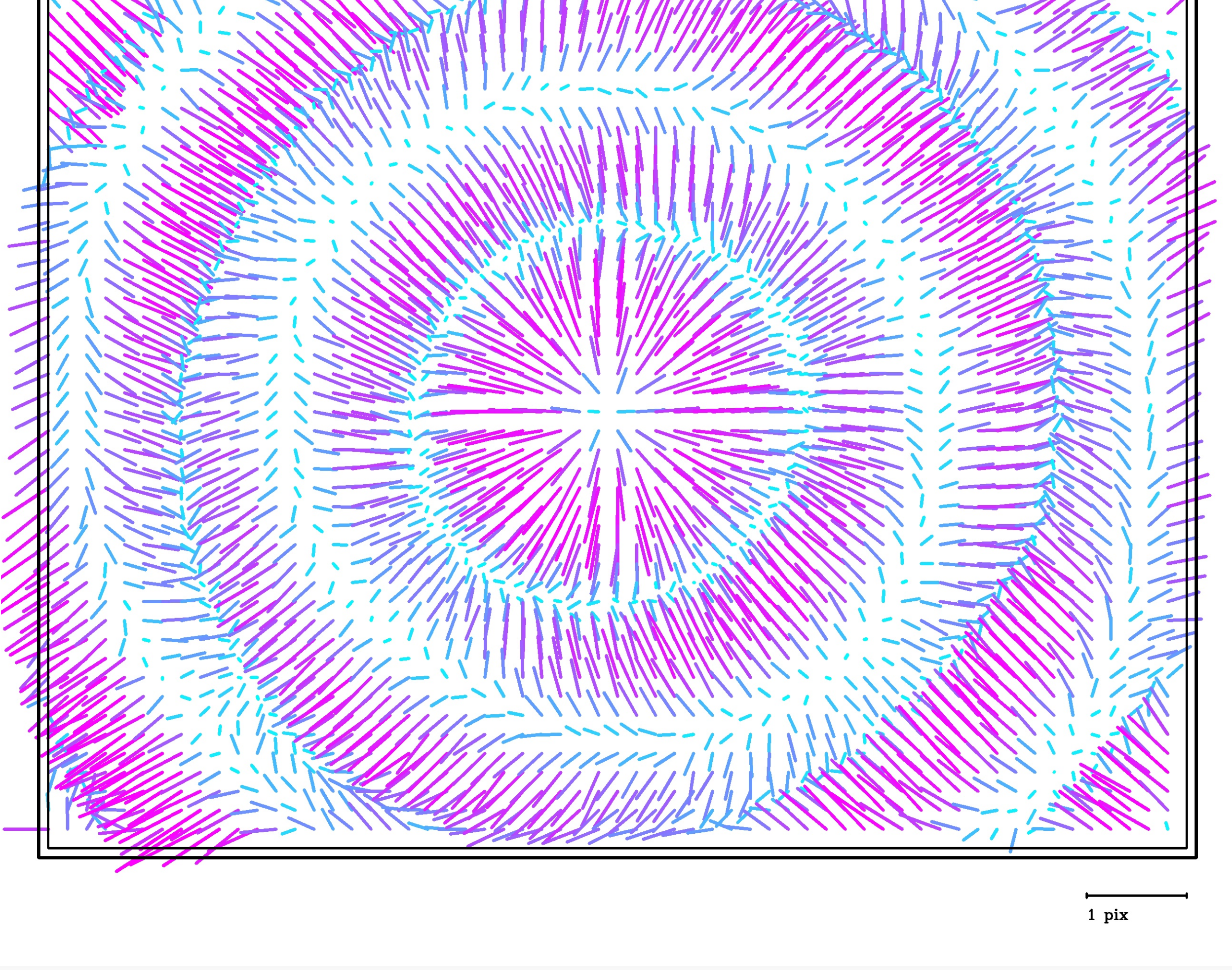
| Estado     | Cantidad de imágenes |
|------------|----------------------|
| Fijo       | 0                    |
| Fluctuante | 0                    |
| Único      | 0                    |
| Otros      | 1052                 |

### Precisión de posicionamiento RTK

| Precisión de posicionamiento RTK | Desviación estándar horizontal | Desviación estándar de elevación |
|----------------------------------|--------------------------------|----------------------------------|
| Máximo                           | 0 cm                           | 0 cm                             |
| Valor medio                      | 0 cm                           | 0 cm                             |
| Mínimo                           | 0 cm                           | 0 cm                             |

### Información de calibración de la cámara

Residuos de imagen para la cámara



### Información de la cámara

|                                     |                      |
|-------------------------------------|----------------------|
| Modelo de cámara                    | M4T_WideCamera       |
| NS de la cámara                     | 1581F7K3C252N00D96C5 |
| Tipo de cámara                      | Estándar             |
| Corregir configuración de la cámara | No corregir          |
| Resolución de la foto               | 4032*3024            |
| Precalibración                      | No                   |
| Número de fotos                     | 1043                 |

### Configuración de la cámara (bloque 0)

| Parámetros          | Distancia focal | Cx      | Cy       | K1          | K2           | K3           | P1           | P2           |
|---------------------|-----------------|---------|----------|-------------|--------------|--------------|--------------|--------------|
| Inicial             | 3849.296        | 2016    | 1512     | 0.092649264 | -0.168504154 | 0.126455254  | -0.000198582 | -0.000211353 |
| Optimizada          | 2825.513        | 2015.15 | 1510.466 | 0.092581192 | -0.155596046 | 0.10980263   | 0.000141614  | 0.000004425  |
| Valor de diferencia | -223.782        | -0.85   | -1.534   | -0.00066872 | 0.012908107  | -0.016652624 | 0.000340196  | 0.000215788  |

#### Matriz de covarianza

|                 | Error       | Distancia focal | Cx     | Cy     | K1     | K2     | K3     | P1     | P2     |
|-----------------|-------------|-----------------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| Distancia focal | 0.015       | 1               | -0.012 | -0.304 | -0.704 | 0.629  | -0.567 | -0.171 | -0.006 |
| Cx              | 0.024       | -0.003          | 1      | -0.006 | -0.001 | 0      | 0      | -0.013 | 0.947  |
| Cy              | 0.02        | -0.119          | -0.011 | 1      | -0.002 | 0      | 0      | 0.039  | -0.018 |
| K1              | 0.000043621 | -0.667          | 0.008  | -0.037 | 1      | -0.968 | 0.914  | -0.024 | 0.009  |
| K2              | 0.000128236 | 0.612           | -0.005 | 0.024  | -0.973 | 1      | -0.982 | 0.019  | -0.006 |
| K3              | 0.000132229 | -0.546          | 0.003  | -0.025 | 0.919  | -0.986 | 1      | -0.02  | 0.003  |
| P1              | 0.00002608  | -0.034          | -0.026 | 0.048  | 0.002  | -0.002 | 0.002  | 1      | -0.026 |
| P2              | 0.000003376 | -0.004          | 0.945  | -0.012 | 0.001  | 0      | 0      | -0.011 | 1      |

### Otra información

Los residuos de POS de la cámara se generan en la carpeta Informe en el archivo del proyecto, y el nombre predeterminado del archivo es "POS\_residua\_of\_camara.csv".

### Reconstrucción 2D

#### Tiempo de consumo de reconstrucción 2D



**0h  
9min 47s**

Corrección de la distorsión y el color de la imagen: **1min 38s**

Densificación: **2min 56s**

Generación de TDOM: **5min 13s**

#### Parámetros de reconstrucción

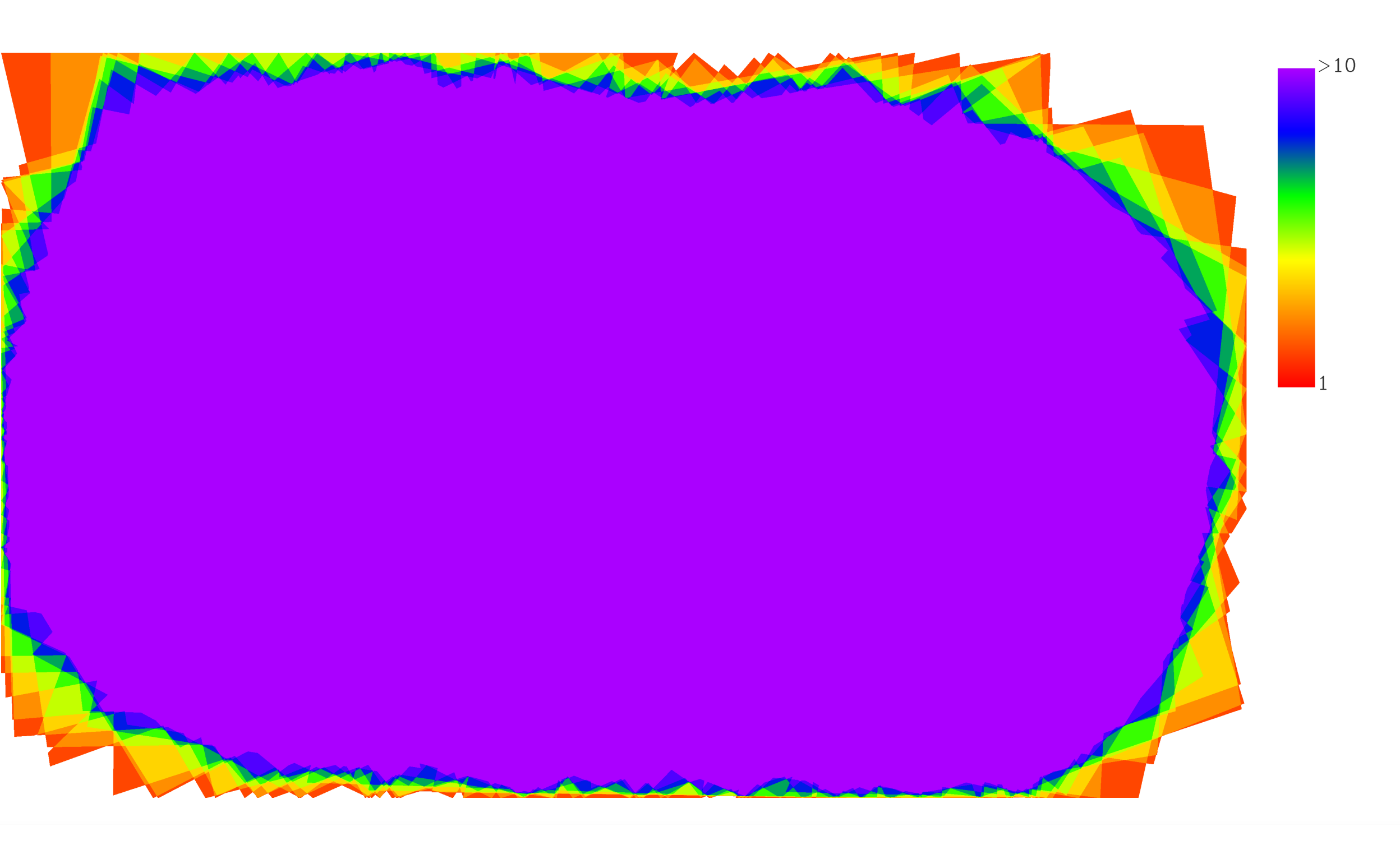
|                                       |                                |
|---------------------------------------|--------------------------------|
| Escenario                             | Cartografía                    |
| Modo de cálculo                       | Cálculo autónomo               |
| Resolución                            | Resolución (Automático)   Alto |
| Reflexar objetos de forma inteligente | Si                             |

### Información de la imagen

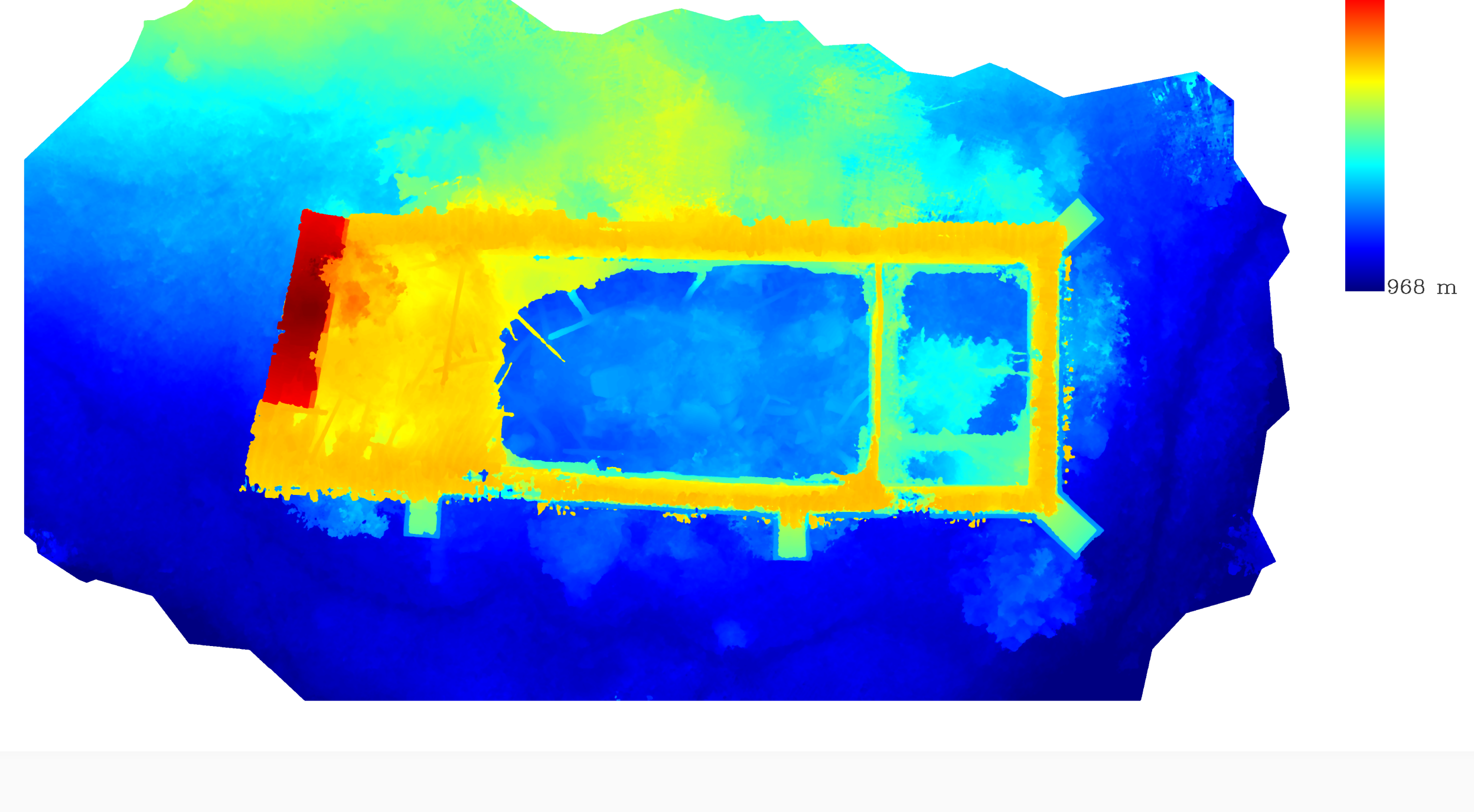
Previsualización de TDOM



### Solapamiento de escena

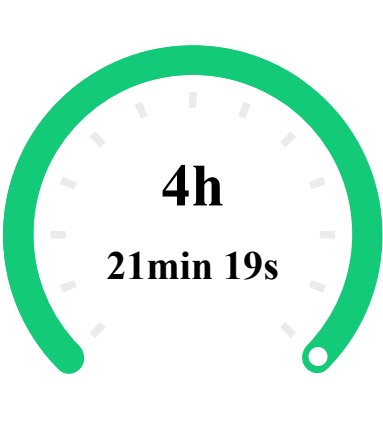


### Previsualización de DSM



### Reconstrucción 3D

#### Tiempo de consumo de reconstrucción 3D



**4h  
21min 19s**

Tiempo de preprocesamiento: **1h 42min 51s**

Tiempo de generación de malla 3D: **2h 6min 7s**

Tiempo de generación de nube de puntos: **10min 25s**

Tiempo de fusión de la salida de nube de puntos: **7min 42s**

Tiempo de clasificación de punto del terreno: **8min 17s**

Tiempo de generación de DEM: **30s**

Tiempo de generación de contorno: **0s**

Tiempo de generación de cuadrícula de puntos y TIN: **35s**

Otros: **4min 54s**

#### Descripción general del bloque

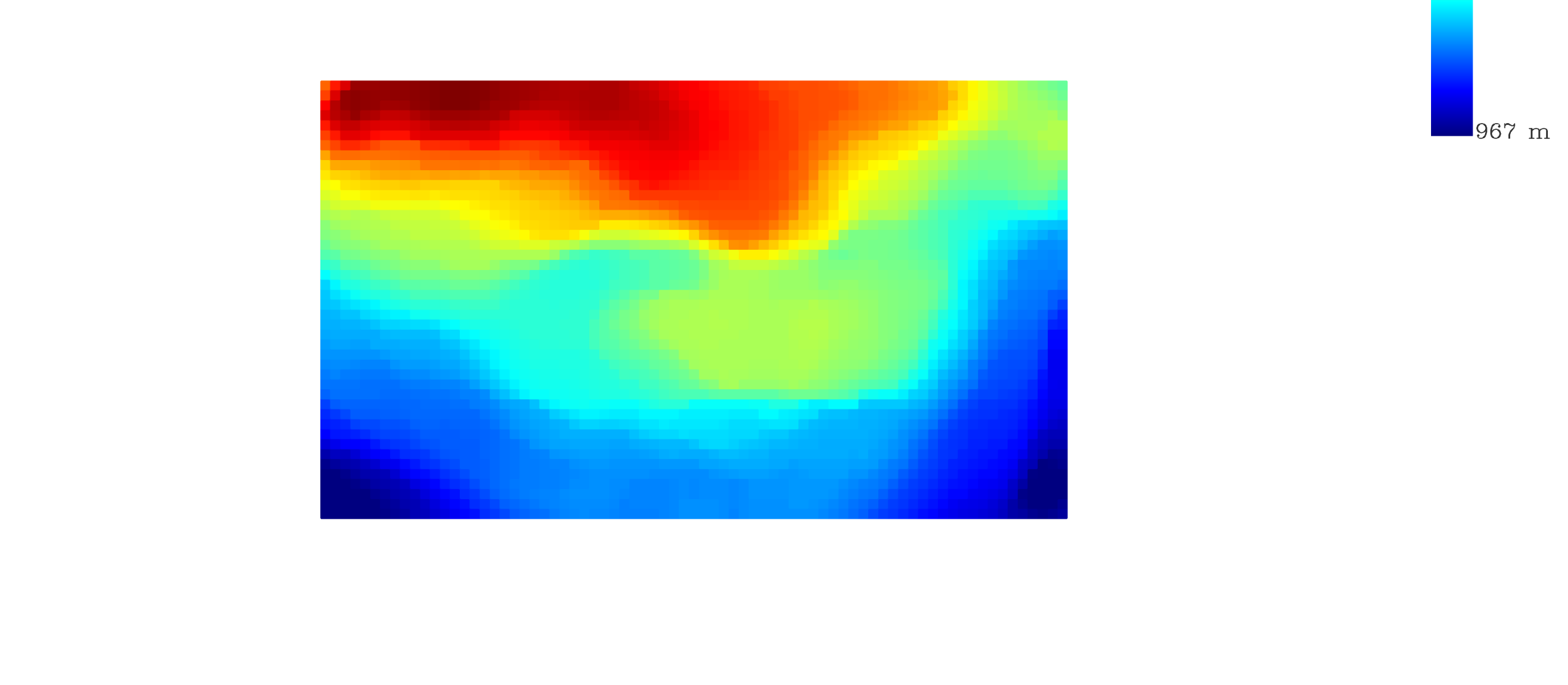
|                         |                                     |
|-------------------------|-------------------------------------|
| Modo de división MVS    | Automático (basado en rendimientos) |
| Cantidad de bloques MVS | 2                                   |

#### Parámetros de reconstrucción

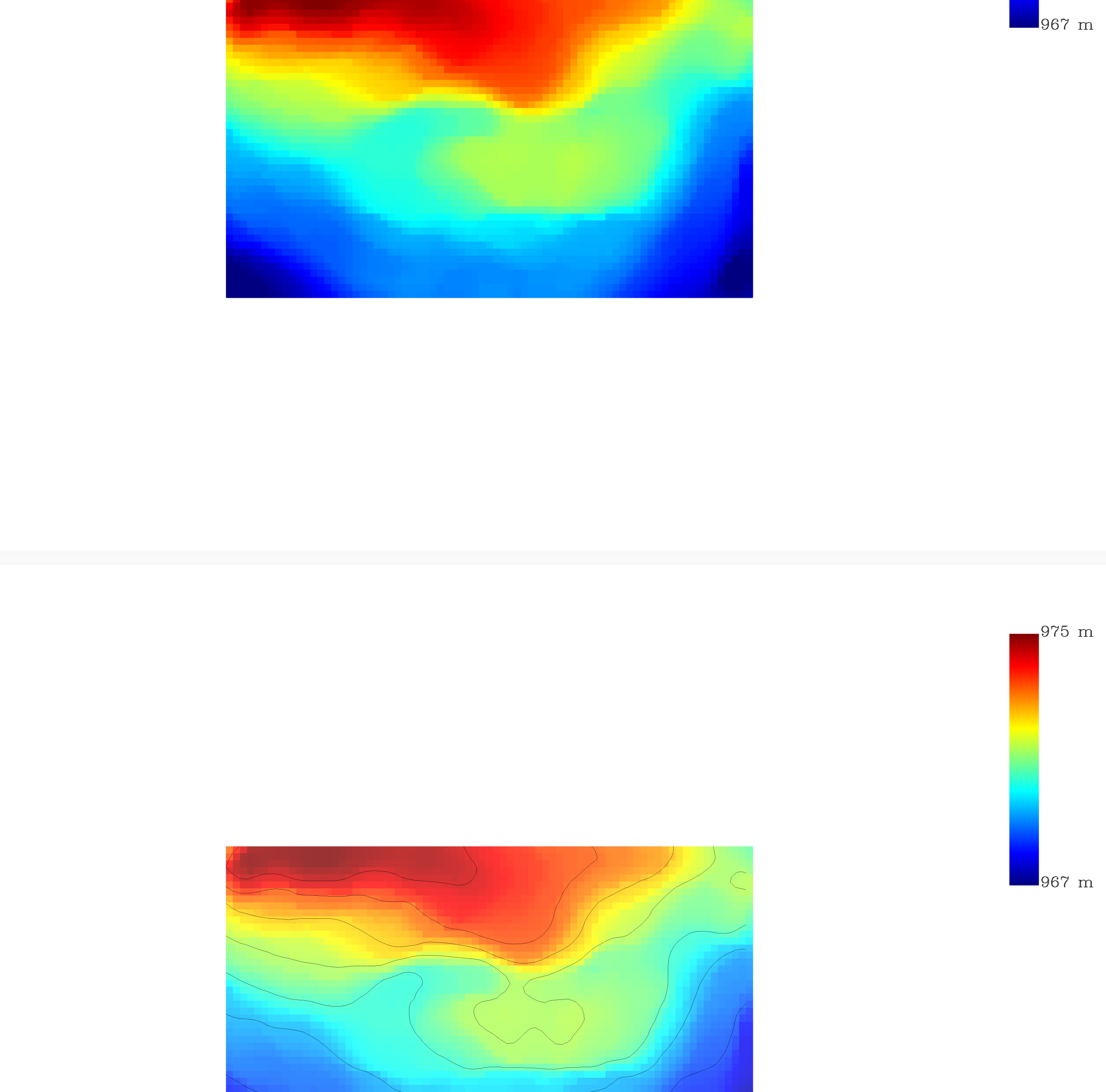
|  |   |
|--|---|
| Escenario  | Rodear  |
| Modo de cálculo                                  | Cálculo autónomo  |
| Calidad  | Alto  |
| Refinar la superficie del agua                   | No  |
| Reducir modelo a nube de puntos                  | 100%  |
| Refinar la superficie del agua                   | Si  |
| Parámetros de nube de puntos                     | Medio(25%)   Salida combinada   Reducción de ruido y mejora de la precisión                                   |
| Salpicaduras gaussianas (gaussian splatting)     | No  |
| Clasificación de punto del terreno               | Si  |
| Parámetros de clasificación de punto del terreno | Pendiente pronunciada   Diagonal máx. de edificio 20m   Ángulo de iteración 10°   Distancia de iteración 0.7m |
| DEM  | Si  |
| Parámetros de DEM                                | Tamaño (escala)   1:500   |
| Contorno   | Si  |
| Parámetros de contorno                           | Intervalo 1m   Datos 0m   Radio de anotación de costa 3m   Longitud de contorno mínima 0m                     |
| Cuadrícula de puntos y TIN                       | Si  |
| Parámetros de la cuadrícula de puntos y TIN      | Estándar   Distancia de muestreo 2.5m   |

### Vista previa de salida

DEM



### Contorno



### Lista de resultados

Aerotriangulación: [XML](#)

Modelo: [B2DM](#) [OSGB](#) [PLY](#) [OBJ](#) [SMB](#) [DS](#) [FBX](#)

nube de puntos: [PNTS](#) [LAS](#) [PLY](#) [PCD](#) [SMB](#) [LAZ](#)

DEM: [GeoTIFF](#)

Contorno: [SHP](#) [DXF](#)

Cuadrícula de puntos: [SHP](#) [DXF](#) [CSV](#) [GeoJSON](#)

