

Informe de calidad de DJI Terra

V3.1.1 | 2023-03-25 09:24 | Misión: romeronaoblicuonorepentinov6fmi

Informe de calidad para el procesamiento de nubes de puntos LiDAR

Tiempo de recopilación de datos de la aeronave



Tiempo de procesamiento de software



Cálculo POS	0s
Tiempo de optimización de la nube de puntos	1d 8h 54min
<ul style="list-style-type: none"> Cálculo POS Tiempo de optimización de precisión de la nube de puntos Tiempo de colorización de la nube de puntos Tiempo de salida de fusión Tiempo de guardado del resultado Otros 	<ul style="list-style-type: none"> 0s 0s 3h 4min 36s 4h 3min 33s 3h 3min 37s 1d 4h 38min
Tiempo de generación de malla 3D	23h 25min 14s
Tiempo de generación de mapa 2D	1h 19min 53s
Tiempo de clasificación de punto del terreno	16min 20s
Tiempo de generación de DEM	2min 44s
Tiempo de generación de contorno	1s

Parámetros de reconstrucción

Parámetros de optimización de la nube de puntos

Cálculo POS	PPK local
Escenario	Procesamiento de nube de puntos
Densidad de nube de puntos (por porcentaje)	Alto(100%)
Control y comprobación de precisión	No
Optimizar precisión de la nube de puntos	Si
Nube de puntos fluida	No
Modo de cálculo	Cálculo autónomo

Parámetros de salida de la nube de puntos

Formato de la nube de puntos	PNTS LAS PLY PCD S3MB
Salida combinada	Si
Cantidad de bloques de nube de puntos LiDAR	20
Mapa 2D	Si
Parámetros de mapa 2D	Resolución (Automático) ResoluciónAlto
Formato de archivo	B3DM OSGB PLY OBJ S3MB I3S FBX
Calidad	Alto
Reducir modelo a	50%
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 cota 3m Longitud de contorno mínima 5m
Sistema de coordenadas de salida	ETRS89 / UTM zone 30N (N-E) EGM2008 height

Parámetros de la misión

Parámetros del sistema

CPU	Intel 13th Gen Intel(R) Core(TM) i9-13900HX 32 cores
Cantidad de CPU	1
GPU 0	NVIDIA GeForce RTX 4090 Laptop GPU
RAM	65174 M

Parámetros de precisión

Precisión de la franja de vuelo

Número de franjas de vuelo	Diferencia de altitud promedio	Tasa de solapamiento promedio	Tolerancia de altitud	Constancia de la velocidad	Curvatura de la ruta de vuelo
682951408	0 m	0%	0 m	0%	0°

El archivo de precisión de la franja de vuelo se encuentra en la carpeta report/flight_strip_accuracy dentro de la carpeta del proyecto

Precisión de la nube de puntos

Densidad de nube de puntos

Escala	Densidad media de la nube de puntos	Densidad estándar de la nube de puntos	Longitud del lado de la cuadrícula	Número total de cuadrículas	Relación de cuadrícula no conforme
1:500	5535puntos/m ³	16puntos/m ³	0.25 m	7160	1.76%
1:1000	5535puntos/m ³	4puntos/m ³	0.5 m	1852	3.35%
1:2000	5535puntos/m ³	1puntos/m ³	1 m	492	5.89%

Precisión del resultado del terreno

Densidad de nube de puntos del terreno

Escala	Densidad media de la nube de puntos	Densidad estándar de la nube de puntos	Longitud del lado de la cuadrícula	Número total de cuadrículas	Relación de cuadrícula no conforme
1:500	5445puntos/m ³	16puntos/m ³	0.25 m	7160	1.77%
1:1000	5445puntos/m ³	4puntos/m ³	0.5 m	1852	3.35%
1:2000	5445puntos/m ³	1puntos/m ³	1 m	492	5.89%

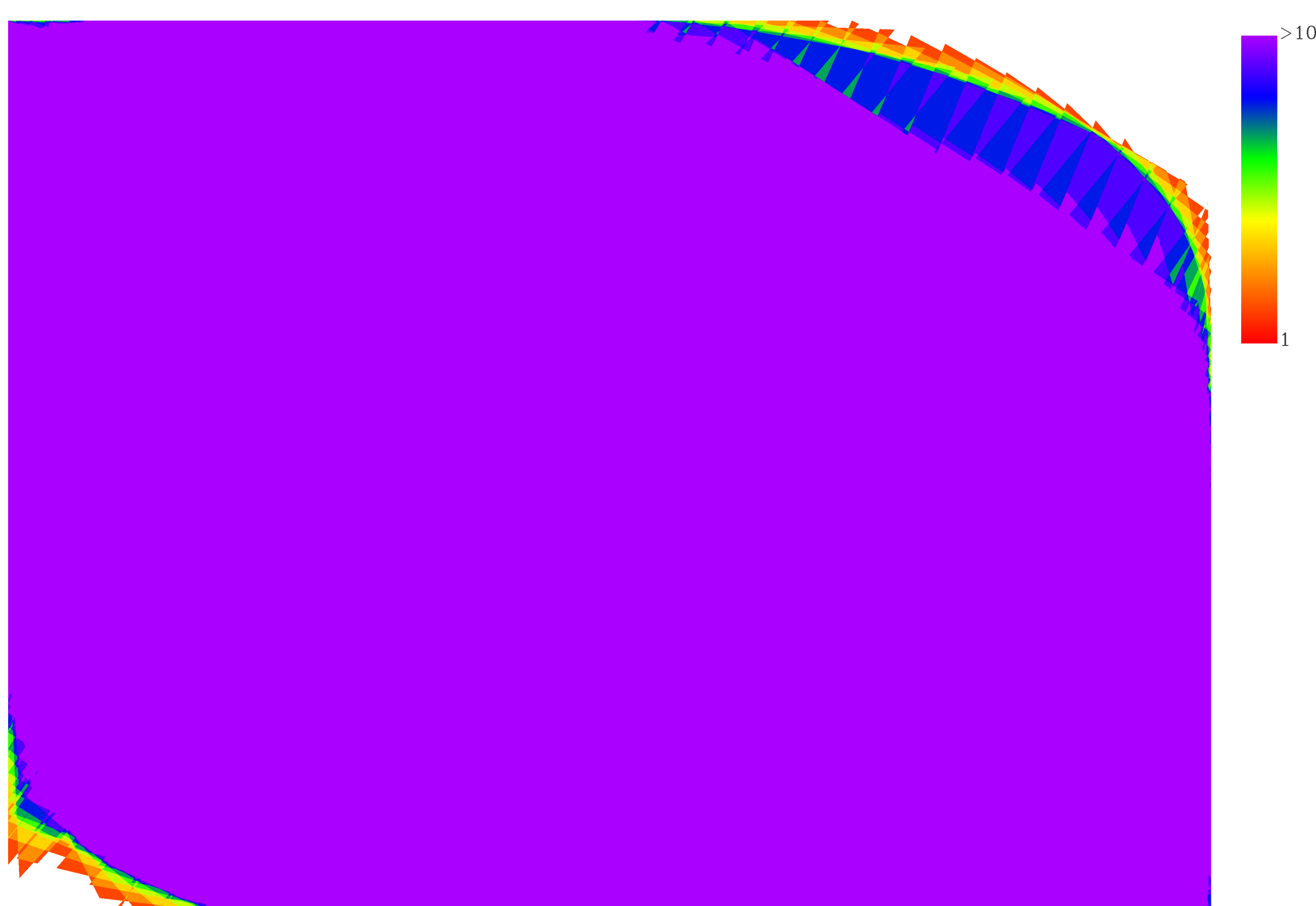
Vista previa de salida

Previsualización de TDOM

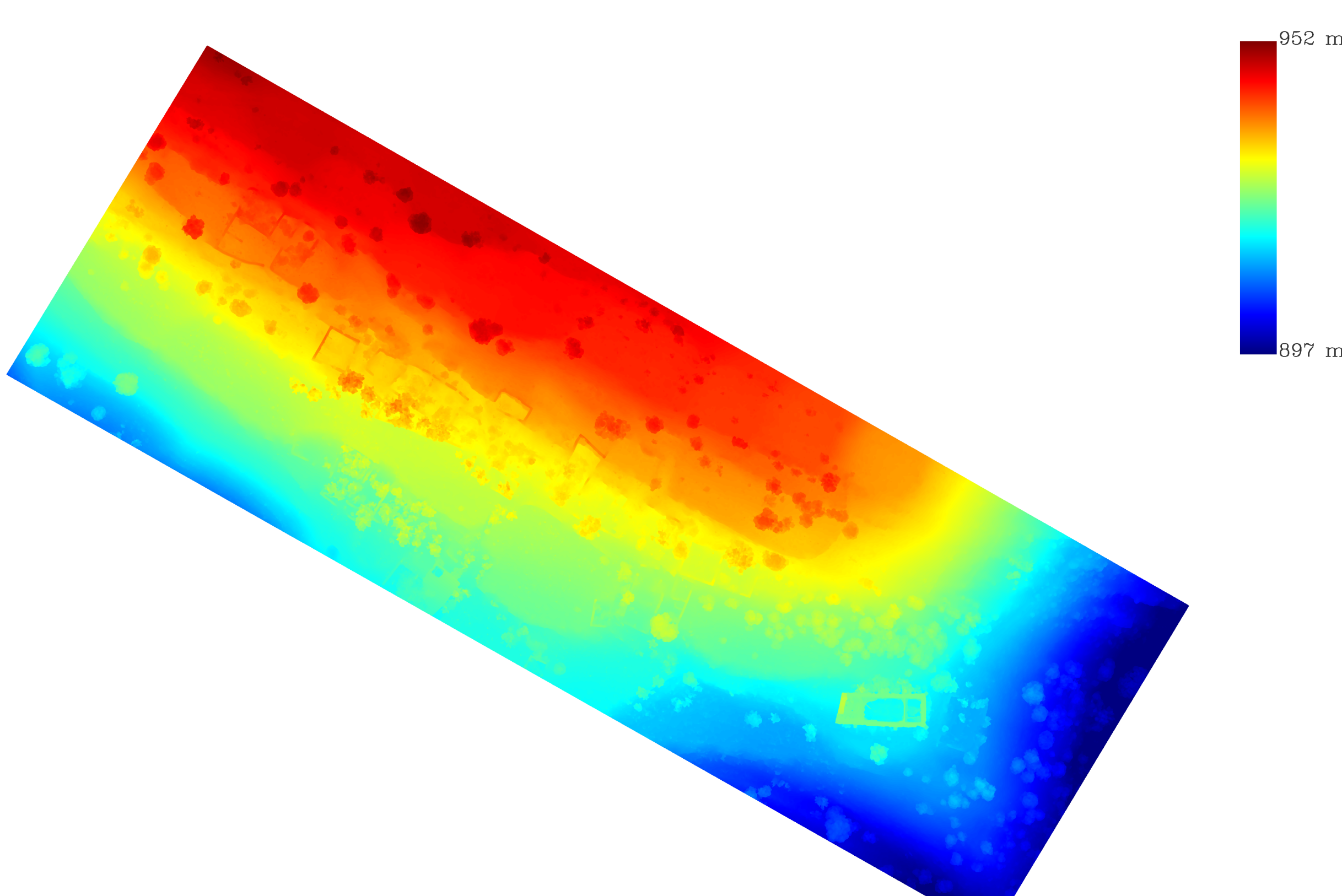


Distancia de muestreo del suelo de TDOM	0.81 cm/px
Cobertura de cartografía TDOM	0.032215 km ²

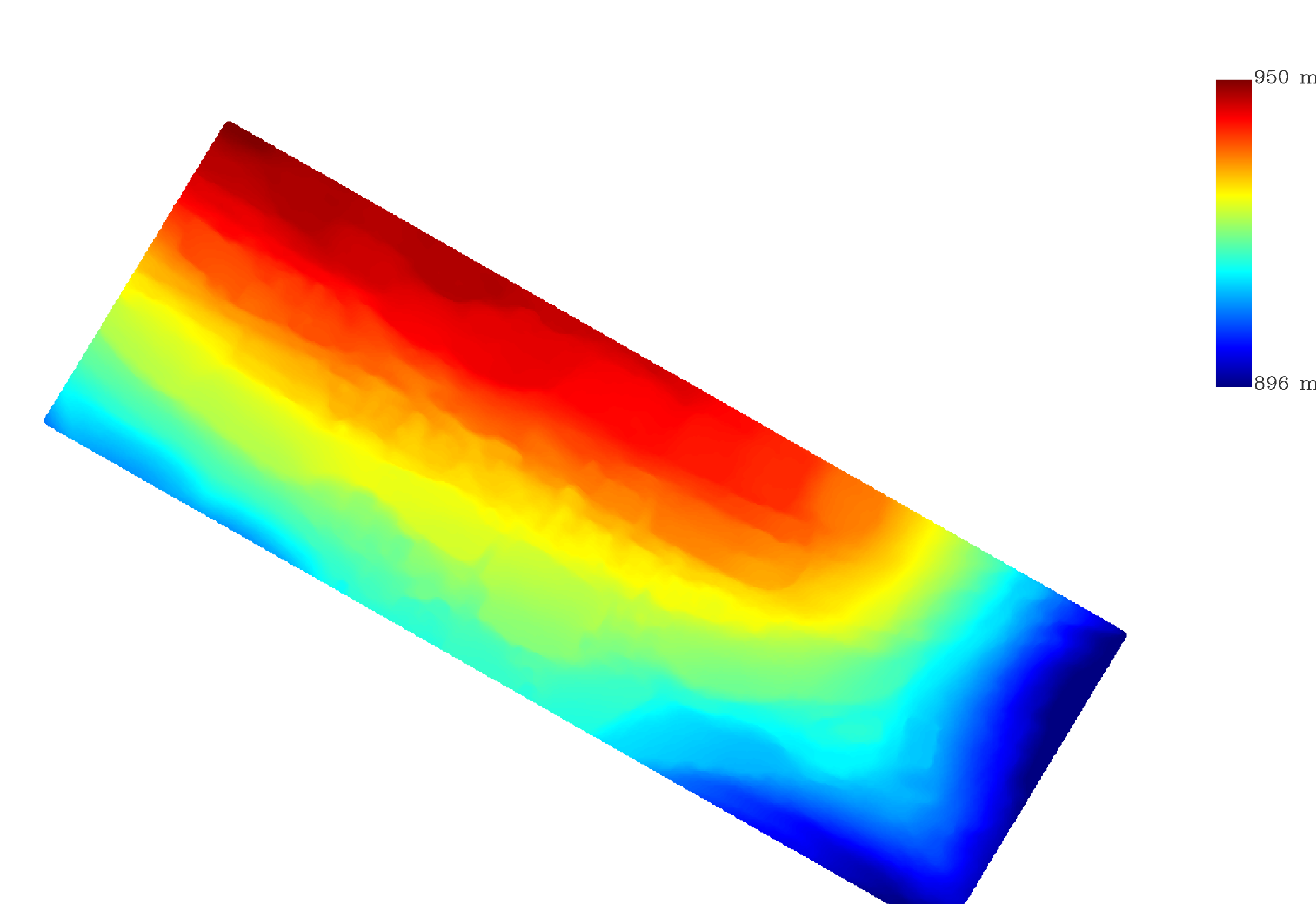
Solapamiento de escena



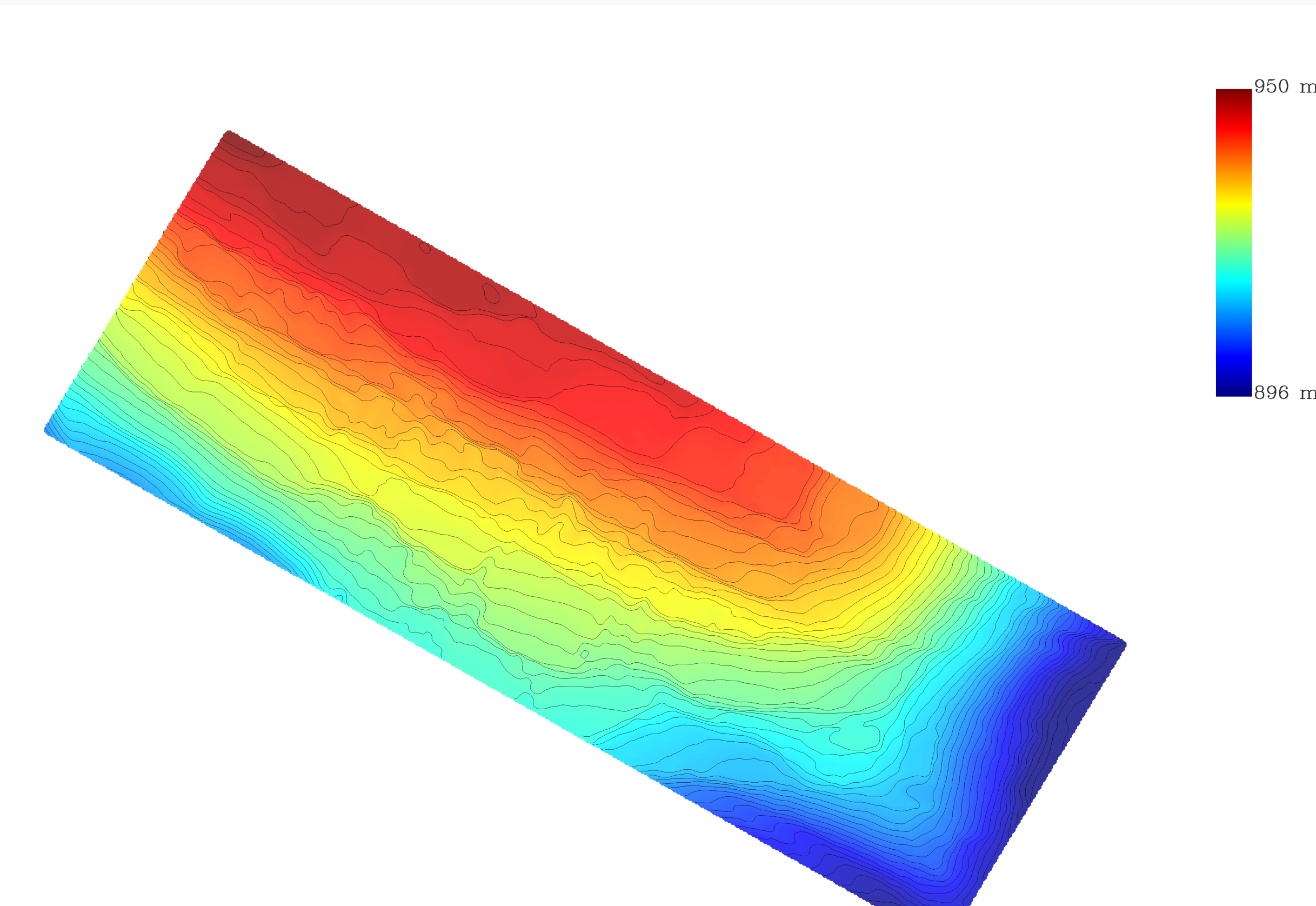
Previsualización de DSM



DEM



Contorno



Parámetros de salida

