

eBee无人机航空摄影测量内业数据处理

产品名称	eBee无人机航空摄影测量内业数据处理
公司名称	深圳市鹏锦科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	深圳市龙岗区布吉街道长龙社区水径欧密巷7号本涛公司厂房602（注册地址）
联系电话	0755-83228715 18320930025

产品详情

无人机软件包包括航行规划&控制软件eMotion

2, 竟 飞控软件可直观的规划、模拟、监控和控制eBee无人机的起飞和飞行的轨迹。同时能够对飞机上测量模块、GPS空三模块以及航速模块进行实时和持续分析。连接GPS基准站获取差分指令——无需多余装置或第三方软件。

eBeeRTK可与多数主流GPS基准站兼容。

2 eBeertk软件包还包括Postflight terra 3D后处理软件，个有Pix4D驱动的全自动3D处理桌面软件。在外业飞行航摄数据采集完毕后，通过Postflight Terra 3D后处理软件获得具有地理坐标的正射影像图和创建3D模型图。

4、 eBee RTK低空航测无人机的测量工作方式实时动态：将GPS的基准站架设于某个已知控制点上，然后连接eBee无人机飞控电脑并通过电台发送差分指令至eBee无人机采集获取像主点空间坐标。

5、 eBee无人机外业航空摄影及测量作业步骤

先根据承担的测绘项目的面积小划定若干航摄区域，同时做好航摄区域间的衔接设计，以保证每个航摄区域的无缝链接。现场勘查并选好无人机起降场地，在已知控制点上架设GPS基准站，并连接飞控设备，规划航摄区域的飞行航线，检查无人机航摄起飞前的各项飞行参数设置及机载

RTK是否固定；发动起飞执行航摄任务，航摄完成后下载影像数据和机载

RTK测量数据及POS数据；检验航摄影像及控制测量是否达到作业要求。

6、 eBee无人机航空摄影测量内业数据处理

eBee无人机的Postflight terra 3D

软件对航摄影像的后处理分为三个过程：空三加密、生成点云数据、数字地表模型（DSM，Digital Surface Model）以及数字正射影像（DOM，Digital Orthophoto Map）的生成，相应的每个步骤生成的成果文件保存在对应的文件夹下，分别是

1_initial、

2_densification、

3_dsm_ortho。

（1）

Postflight terra 3D工程文件的生成使用

Ebee RKT

无人机进行野外影像数据的采集之后，通过emotion 2软件导出JPEG格式的影像。

Postflight terra 3D工程文件的生成既可以通过eMotion在导出数据时选择生成P4D工程文件直接打开使用，也可以直接在Postflight terra 3D

软件中新建工程文件。

软件还可以对已有的数个P4D工程文件进行合并处理，生成个工程。例如，对于面积区域，由于电池电量的限制，个区域不能次采集完，而需要2个或2个以上的架次才能飞完整个区域，这时需要对数个工程文件进行合并。该步骤也是在新建工程中完成，在新建工程中选择Project merged from Existing Projects，在添加工程中选择需要的P4D文件。

（2）配置影像参数在进行空三加密前，需要对影像数据的相关参数进行配置。

坐标系统参数：由于ebee RTK航摄时获取的像主点坐标是WGS84坐标系统下的坐标，因此需要将系统默认的WGS84坐标系改为用户需要的西安80或其它自定义坐标系的参数，坐标系统文件由.prj文件控制。
地理坐标和相片姿态参数值：如用户使用的地方坐标系，需将xx_geoinfo（xx是用户自定义的名称）文本中WGS84相主点坐标数据转换成相应的自定义坐标，姿态参数保持不变，将转换过的自定义坐标数据文件导入，完成配置。

3) 输出坐标系统设置

4) 为影像输出时坐标系统的设置，成果输出的坐标系统应与影像参数坐标系统保持一致。

eBee无人机，无人机航空摄影，eBee，无人机