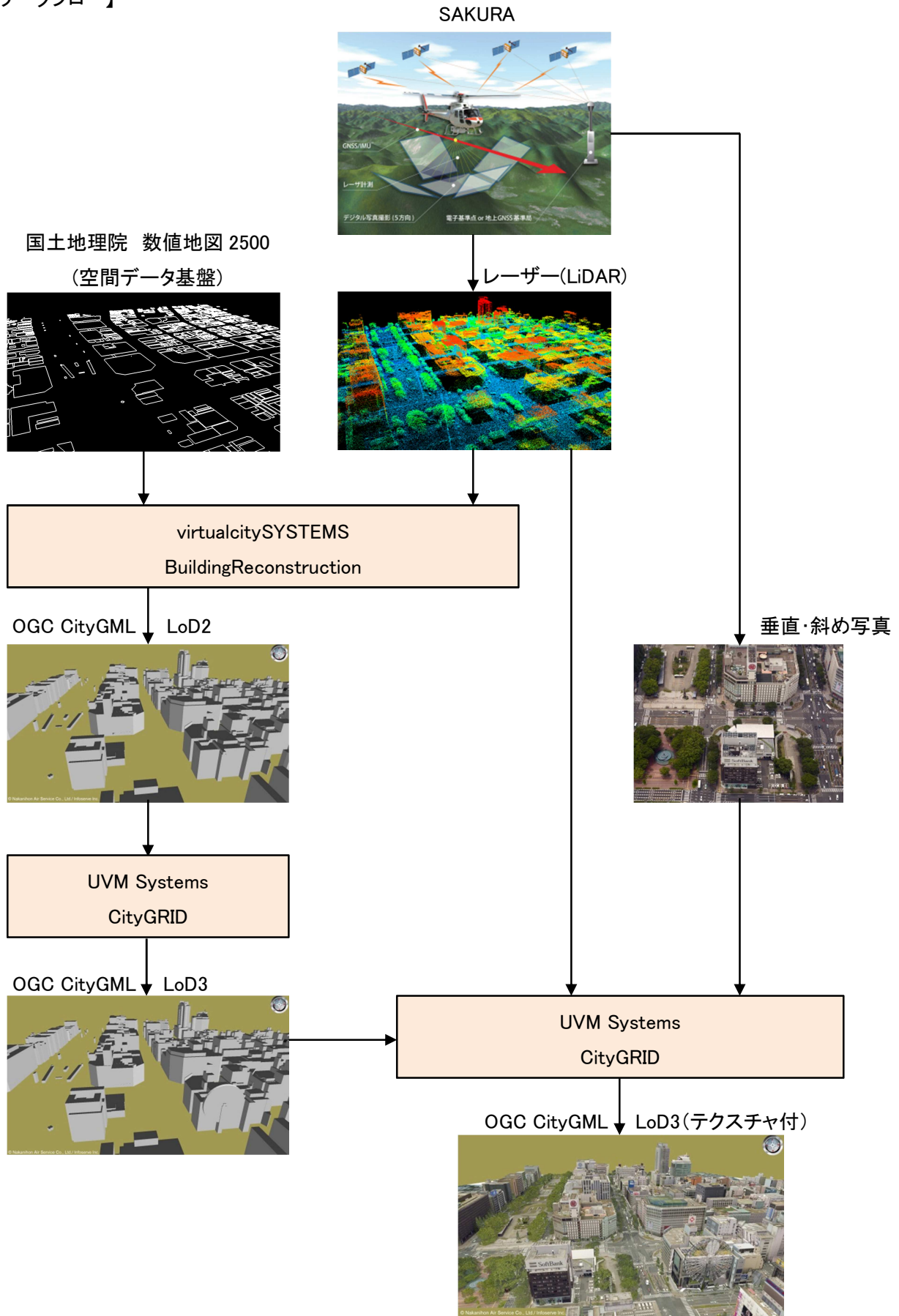


【ワークフロー】



### 【データ収集】

➤ センサ: SAKURA3

SAKURA3 は、ヘリコプター搭載型の複合センサである。レーザー(LiDAR)計測とデジタルカメラ撮影(直下視、前方視および後方視)が同時に可能である。井桁状に飛行することにより、計 4 方向の壁面の撮影を実施している。

➤ 撮影場所と範囲

撮影場所: 名古屋市栄地区

撮影範囲: 1平方キロメートル

➤ 飛行高度と地上解像度

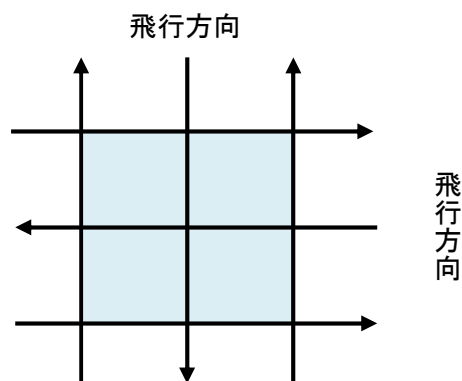
地上 300m

デジタルカメラ: 地上解像度(GSD: Ground Sample Distance): 約 5cm(画像中心)

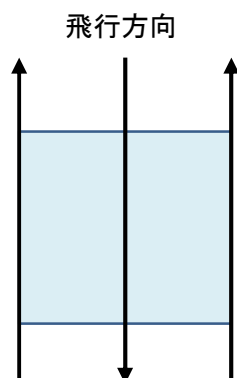
レーザー(LiDAR)計測: 50 点/m<sup>2</sup>、高さ精度 5cm

### 【SAKURA3と SAKURA4 の相違】

SAKURA3は次のように井桁状に飛行することにより、建物を真上および側面 4 方向から撮影します。



SAKURA4は、直下と前後左右の 5 台のカメラを装備しておりますので、一方向の飛行で建物の真上および側面 4 方向の撮影を行います。



実際の飛行間隔は、飛行高度と画像の重複度合(サイドラップ)により異なります。添付している SAKURA の撮影イメージ図は SAKURA4 ですが、撮影される画像は上記の通り実質的には SAKURA3 と SAKURA4 で大きな相違はございません。