Il telerilevamento come strumento di indagine del territorio

Alessandro Pavan - OGS



Telerilevamento – Ambiti applicativi

Le tecniche di telerilevamento usate dall'OGS nel campo del monitoraggio ambientale sono:

- Scansioni Laser
- Fotogrammetria Aerea
- Rilievi Termografici
- Rilievi Iperspettrali

- <u>Utilizzo del suolo e gestione del territorio</u>
 (monitoraggio di bacini fluviali e di ambienti costieri, valutazione dei rischi idrogeologici, individuazione di frane)
- Ambiente (analisi forestali, monitoraggio di inquinanti, studio della vegetazione e dei terreni agricoli)
- <u>Ingegneria idraulica e civile</u> (mappatura del territorio urbano, di reti stradali e di grandi infrastrutture, monitoraggio di linee elettriche, vettorializzazione di edifici)
- Archeologia (individuazione di siti archeologici)



Telerilevamento – Gli aereomobili utilizzati da OGS



















Telerilevamento – Gli aereomobili utilizzati da OGS





Engines: 6 cylinder Turbo Engine Power: 220 hp (each)

Propellers: 3 blades, Mc Cauley

Top Speed: 204 kts
Cruise Speed: 188 kts
Stall Speed: 61 kts
Gross Weight: 2165 kg
Empty Weight: 1457 kg
Fuel Capacity: 465 l

Range: 870 nmi
Ceiling: 25000 ft

Seats: 6



Telerilevamento – Gli aereomobili utilizzati da OGS



























Telerilevamento – I sensori di OGS









RIEGL LMS-Q560 + RIEGL DR560-RD

Classe: Class1 (CEI 60825-1:2007)

Range minimo: 30 m Accuratezza: 20 mm Precisione: 10 mm

Freq. acquisiz.: 120 kHz @ 45° scan angle

160 kHz @ 60° scan angle

Lungh. d'onda: infrarosso vicino

Divergenza fascio: ≤ 0.5 mrad

Numero di ritorni: intera forma d'onda

Risoluz. angolare: 0.001°

CANON EOS 1Ds MkIII

Sensore: CMOS / 36x24 mm

Pixel: 21 mln Rapporto: 3/2 Interfaccia: USB 2.0

Arabidae fata:

Archiviaz. foto: su PC esterno

NEC TS9260

Sensore: 640×480 Range temperatura: $-40 \div 500 \degree C$ Range spettrale: $8 \div 13 \mu m$

FOV: 21.7 ° H x 16.4 ° V

Frame rate: 60 fps Risoluzione A/D: 14 bit

SPECIM Aisa Eagle 1K

Risoluzione spettrale: 2.3 nm

Range spettrale: $400 \div 970 \text{ nm}$

Bande spettrali: 244

Lungh. focale: 18 o 9 mm

Risoluzione al suolo: 0.7 m (@ 1000 m)



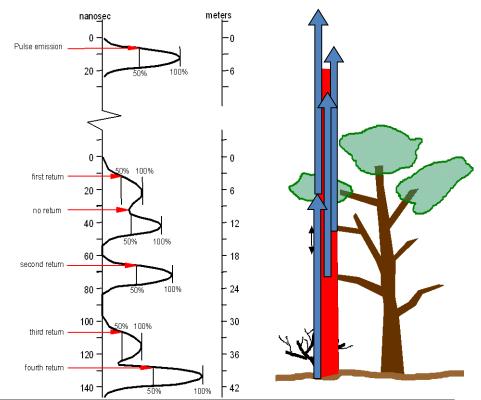
Riegl LMS-Q560 – Principi di funzionamento

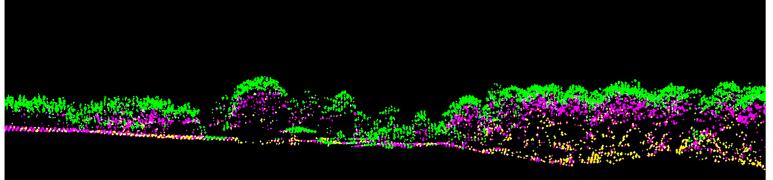


Il laser ha una apertura di 0.5 mrad (che rappresenta un footprint di 0.5 m @ 1000 m).

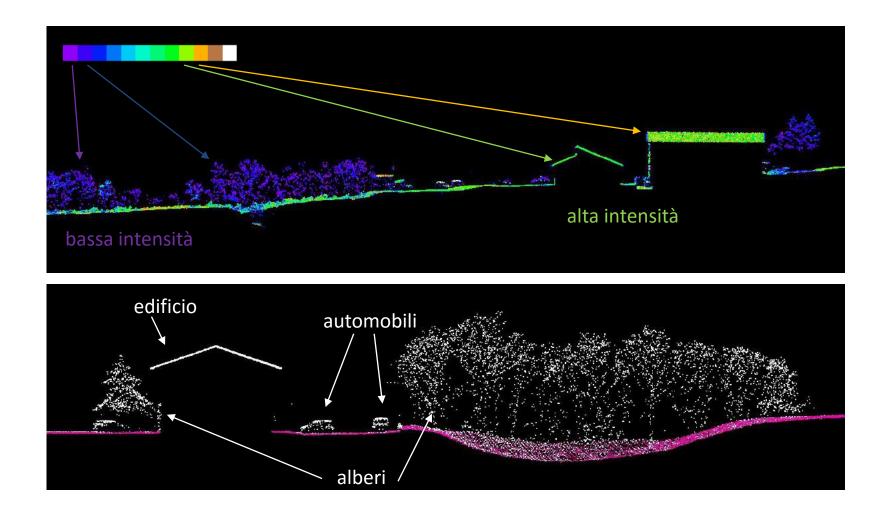
Il sistema registra tutti gli impulsi che ottenendo sensore, la tornano digitalizzazione della forma d'onda.

In questo modo è possibile ricostruire sia la chioma degli alberi, sia il terreno.

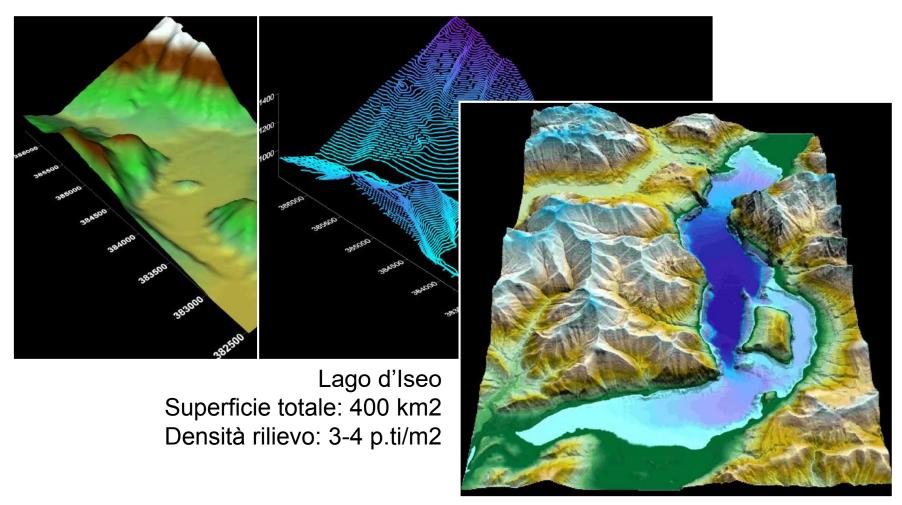








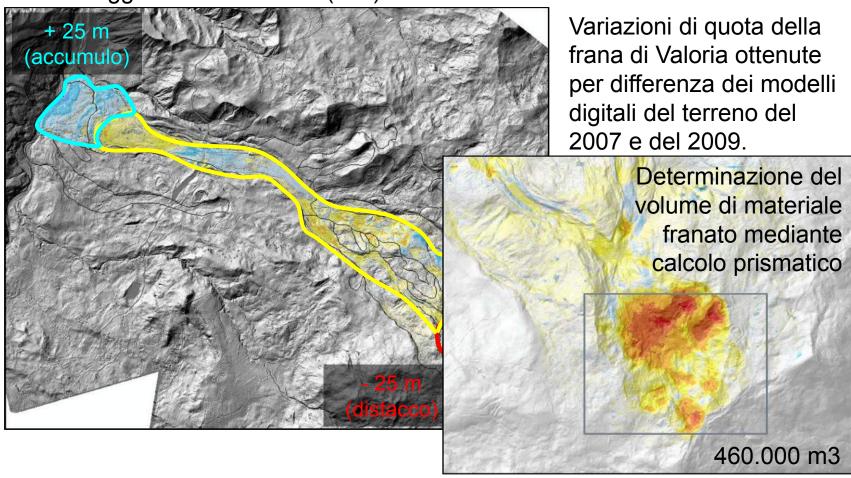




Rilievo batimetrico per mappatura fondale

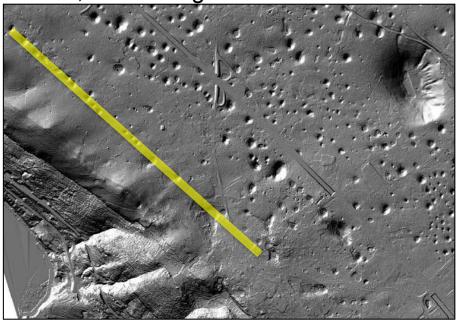


Monitoraggio frana di Valoria (MO)





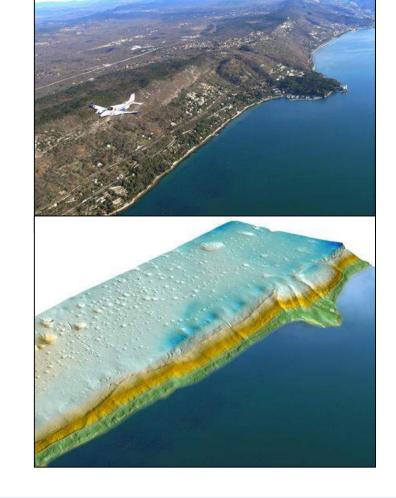
Trieste, costa e ciglione carsico



Visualizzazione del solo dato ground, tramite classificazione.

Evidenziazione di doline ed altre strutture geomorfologiche.

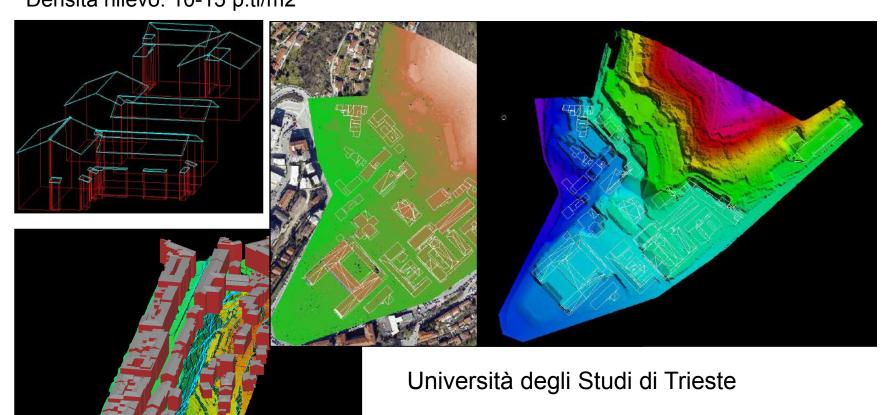
Densità rilievo: 4-5 p.ti/m2

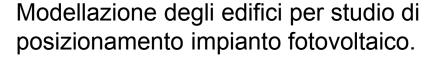




Riegl LMS-Q560 – Vettorializzazione edifici

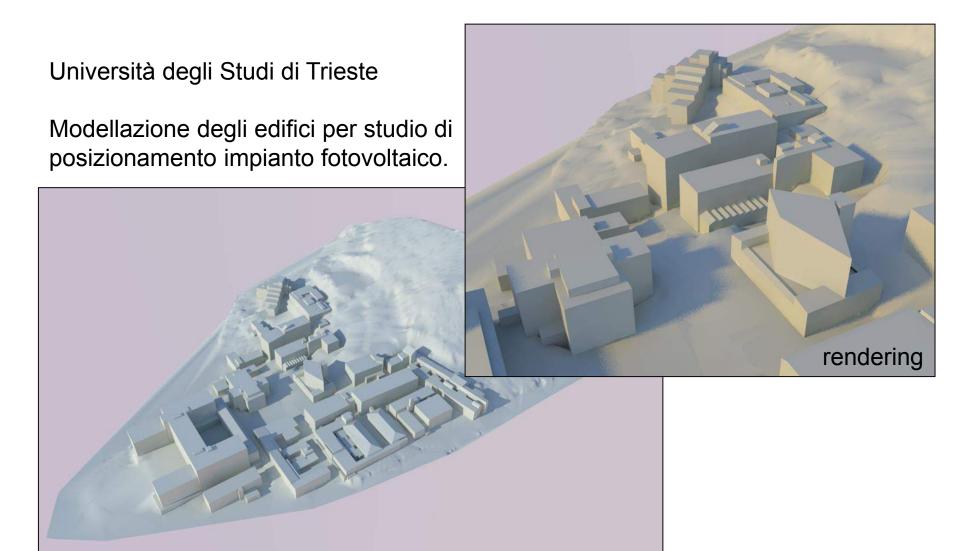
Via Udine (TS)
Visualizzazione surface model, curve di livello e ingombro edifici.
Densità rilievo: 10-15 p.ti/m2







Riegl LMS-Q560 – Vettorializzazione edifici

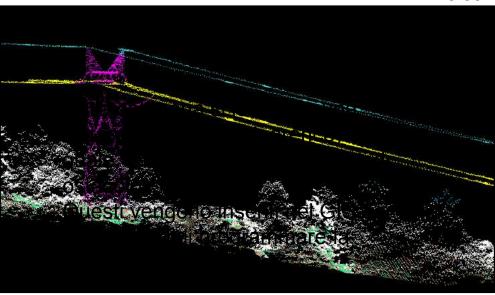


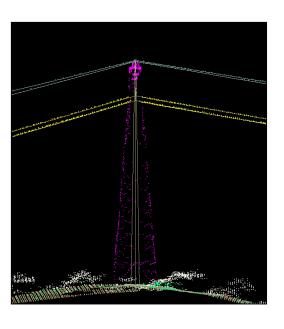


Riegl LMS-Q560 – Linee elettriche

I dati raccolti lungo linee elettriche vengono classificati in numerose classi per ottenere:

- Vettorializzazione delle catenarie
- Definizione dei piloni
- Identificazione degli ostacoli
- Identificazione delle aree di "clearence"

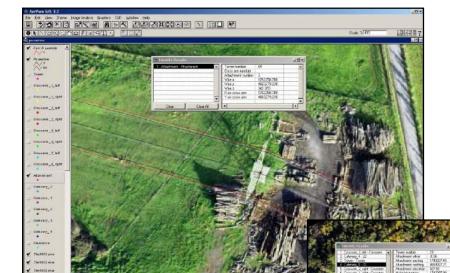






Riegl LMS-Q560 – Linee elettriche

Inserimento dati in GIS per gestione linea. La base del GIS è generalmente costituita dalle ortofoto.



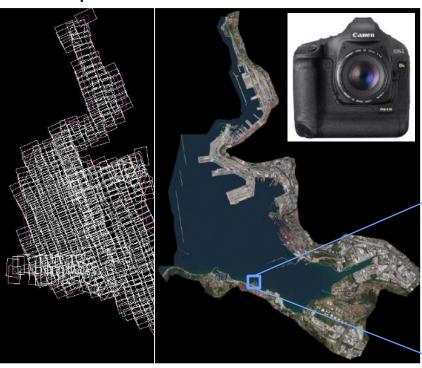
Dalla catenaria si identifica una distanza di franco (clearence) entro la quale vengono classificati i punti di ostacolo.

Questi vengono inseriti nel GIS e permettono di programmare la manutenzione della rete.



Il sistema fotografico

Rilievo fotografico ad alta risoluzione di tutte le zone di competenza dell'Autorità Portuale di Trieste



Più di 1000 foto

Risoluzione a terra 10 cm



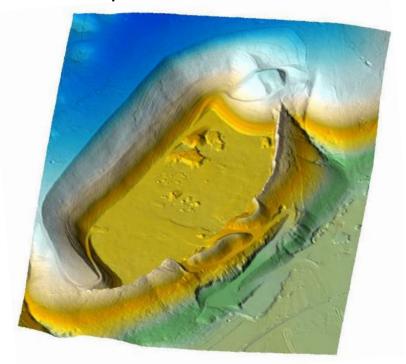






Laser e Foto – Visualizzazione dati

Cava di Devetachi (GO) 15 p.ti/m2

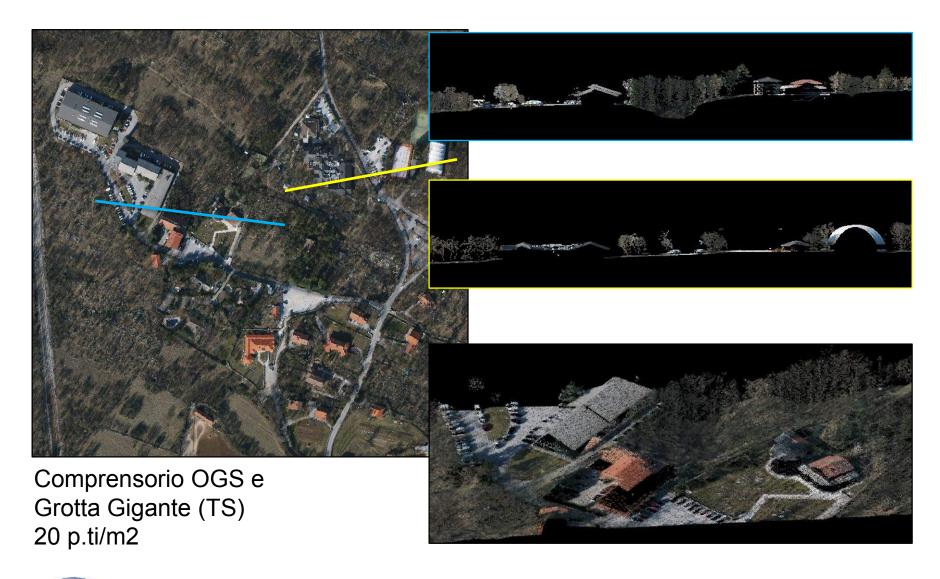


Digital Terrain Model



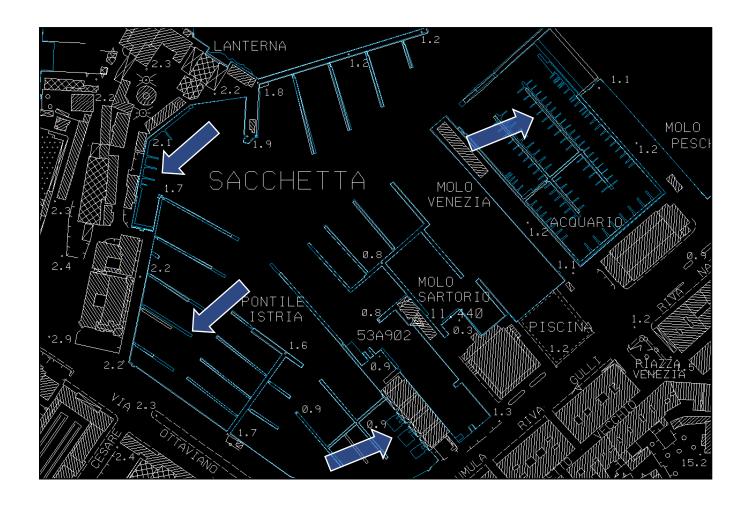
Colori estratti dalle ortofoto

Laser e Foto – Visualizzazione dati



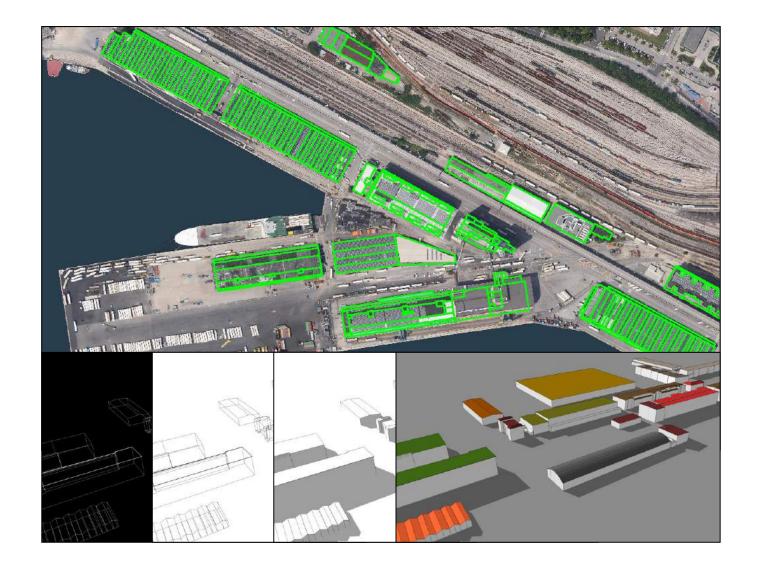


Laser e Foto – Produzione cartografia





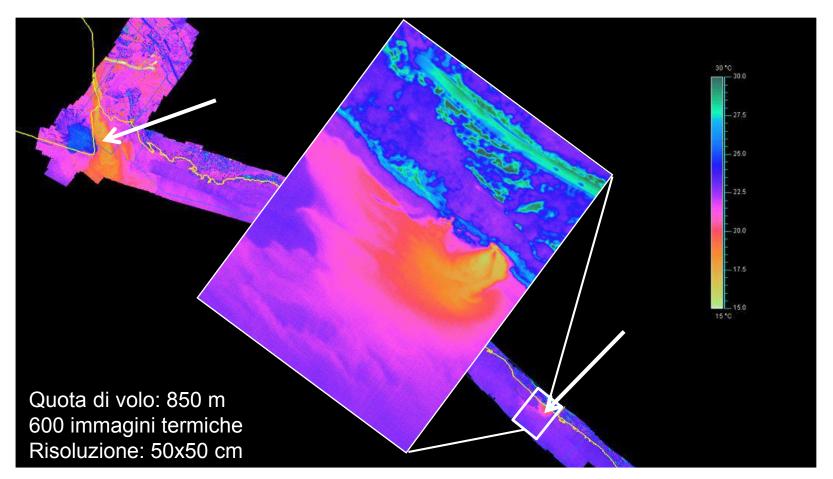
Laser e Foto – Produzione cartografia





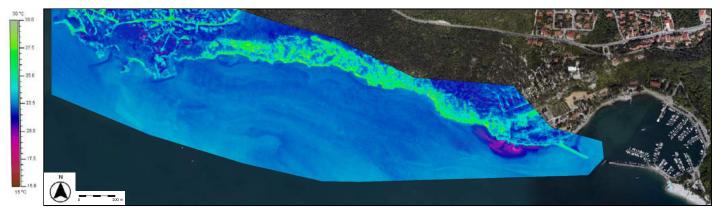
La camera termica – Rilievi in mare







La camera termica – Rilievi in mare



Sistiana

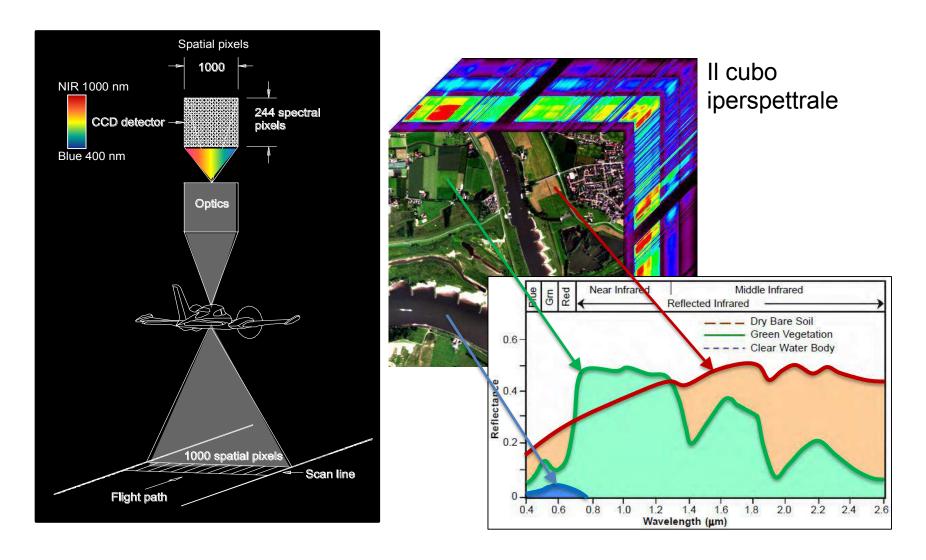


Identificazione di sorgenti di acqua dolce, sul lungomare di Trieste.

Santa Croce

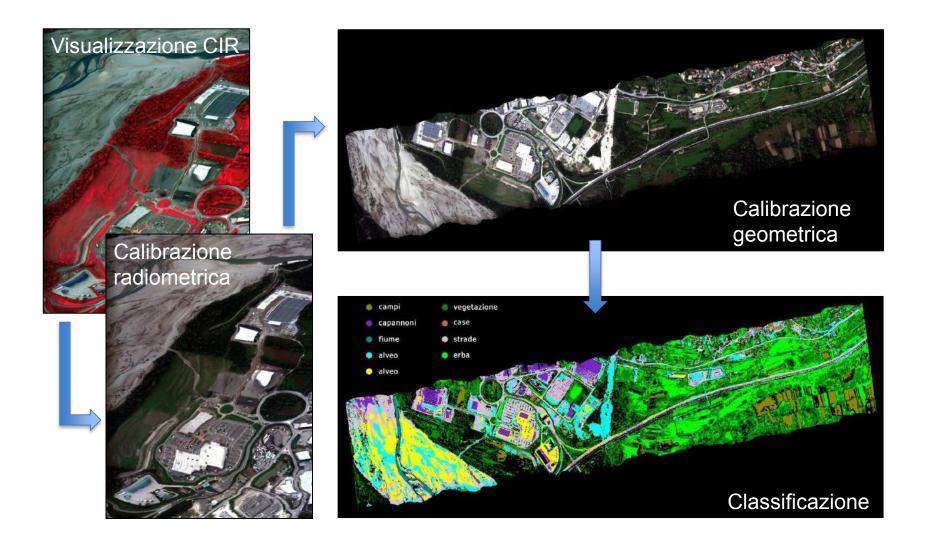


Il sistema iperspettrale – Principi di funzionamento





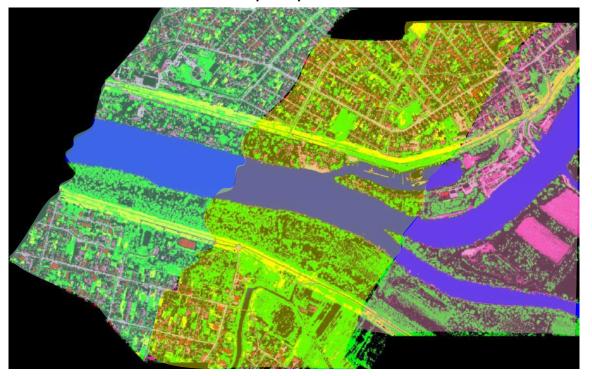
Il sistema iperspettrale – Elaborazione e classificazione





Il sistema iperspettrale – Carte di uso del suolo

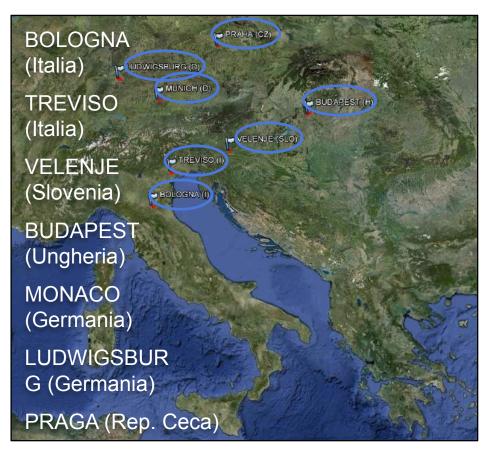
Szeged, Ungheria. Mappatura delle aree di esondazione del fiume Tisza, mediante rilievo laser ed iperspettrale



Classificazione semiautomatica del dato iperspettrale, sulla base di ROI, identificate manualmente

- Vegetazione
- Sterrato
- Edifici
- Strade
- Erba
- Acqua
- Non classificato





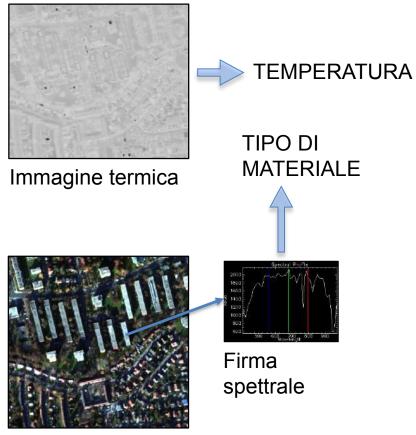
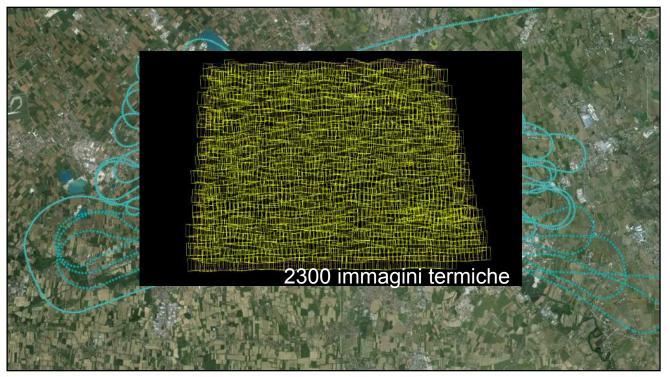


Immagine iperspettrale



Treviso



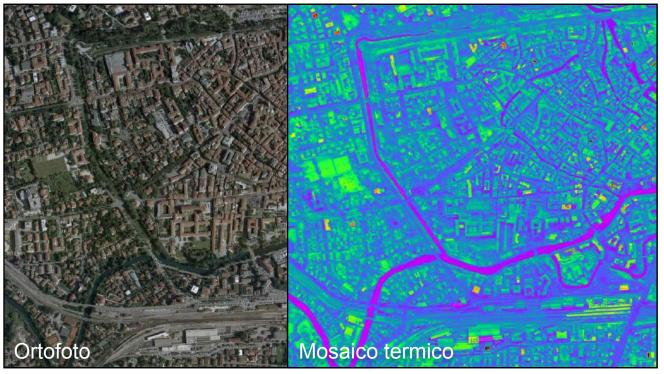
Quota di volo: 850 m

Risoluzione: 50x50 cm

N° strisciate: 26



Treviso

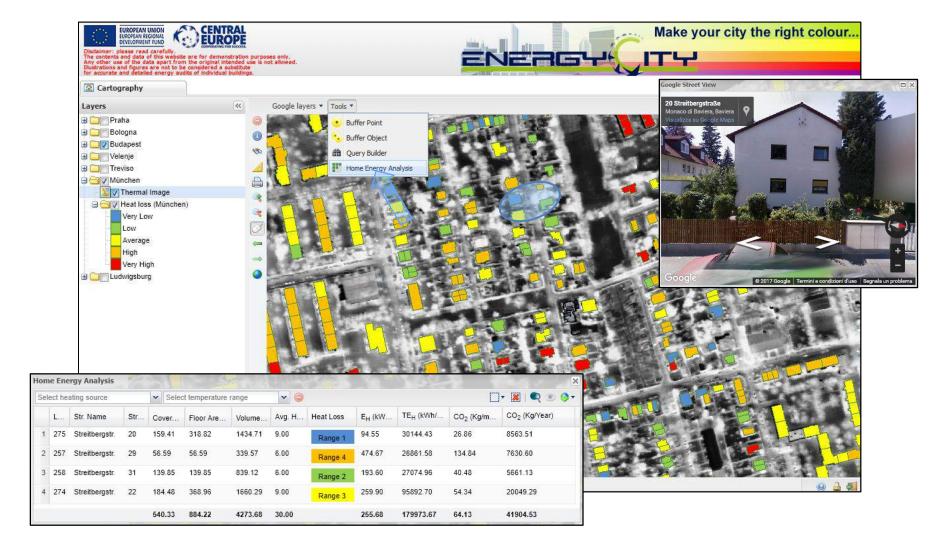


Quota di volo: 850 m

Risoluzione: 50x50 cm

N° strisciate: 26







FINE

Grazie per l'attenzione!

