

Zeitschrift: Geomatik Schweiz : Geoinformation und Landmanagement =
Géomatique Suisse : géoinformation et gestion du territoire =
Geomatica Svizzera : geoinformazione e gestione del territorio

Herausgeber: geosuisse : Schweizerischer Verband für Geomatik und
Landmanagement

Band: 106 (2008)

Heft: 9

Werbung

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

Download PDF: 05.04.2026

ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>

Dank

Wir danken Frau Ruth Hug von der Abteilung Hochbau des Kantons Obwalden sowie unserem Backup-Piloten Daniel Kraettli für die Unterstützung im Projekt «Schloss Landenberg».

Literatur:

- [1] Blender, 2008. www.blender.org (accessed 10th March 2008).
- [2] Eisenbeiss, H., 2004. A mini unmanned aerial vehicle (UAV): System overview and image acquisition. International Workshop on Processing and Visualization using High Resolution Imagery, 18–20 November, Pitsanulok, Thailand. International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, Vol. XXXVI-5/W1, (CD-ROM).
- [3] Eisenbeiss, H., Sauerbier, M., Zhang, L., Gruen, A., 2005. Mit dem Modellhelikopter über Pinchango Alto. Geomatik Schweiz, (9), pp. 510–515.
- [4] Eos-Systems, 2008. www.photomodeler.com (accessed 10th March 2008).
- [5] Survey-Copter, 2008. <http://pagesperso-orange.fr/surveycopter/eindex.htm> (accessed 10th March 2008).
- [6] swisstopo, 2008. www.swisstopo.admin.ch (accessed 10th March 2008).
- [7] WeControl, 2008. www.wecontrol.ch (accessed 10th March 2008).
- [8] Gonzo, L., Voltolini F, Girardi, S. Rizzi, A. Remondino, F. El-Hakim, S.F., 2007. Multiple Techniques Approach to the 3D Virtual Reconstruction of Cultural Heritage. Eurographics Italian Chapter Conference 2007.
- [9] Püschel, H., Sauerbier, M., Eisenbeiss, H., 2008. A 3D Model of Castle Landenberg (CH) from combined photogrammetric processing of terrestrial and UAV-based images. The International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, vol. XXXVII, part B6b, pp. 93–98.
- [10] Zischinsky, T., Dorffner, L., Rottensteiner, F., 2000, Application of a new model helicopter system in architectural photogrammetry, IAPRS, Vol. XXXIII, Amsterdam.
- [11] Schulze-Horsel, M, 2007. «3D Landmarks – Generation, Characteristics and applications», Urdorf, Switzerland. www.commission5.isprs.org/3darch07/pdf/schulze-horsel.pdf (accessed 11th April 2008).

H. Eisenbeiss
M. Sauerbier
H. Püschel
Institut für Geodäsie und
Photogrammetrie
ETH Hönggerberg
CH-8093 Zürich
ehenri@geod.baug.ethz.ch
msb@geod.baug.ethz.ch
pueschel@student.ethz.ch




Trimble® IS Rover

Der Trimble® IS Rover bietet Ihnen die Freiheit, jederzeit die geeignete Vermessungsmethode zu wählen. Er vereint GNSS Rover und Totalstation zu einem System und macht damit Ihre Feldarbeit effizienter und komfortabler als je zuvor. Mit der einfach zu

Keine Hindernisse – unendliche Möglichkeiten

bedienenden Feldsoftware wechseln Sie jederzeit blitzschnell mit nur einem Tastenклик zwischen GNSS und Totalstation. GPS-Search führt eine GPS-gestützte Zielsuche durch und lokalisiert Ihr Prisma zuverlässig in Sekundenschnelle.

Branchenführende Innovation

- Kombination von GNSS und Tachymeter beim Messstab.
- Positionierung UND Orientierung des Instrumentes in EINEM Arbeitsgang.
- Wahl der Messmethode bei jedem Messpunkt individuell.
- GNSS und Tachymeter ohne Mehrkosten auch als Einzelsysteme getrennt nutzbar.



allnav ag
Ahornweg 5a
CH-5504 Othmarsingen
www.allnav.com

Tel. 043 255 20 20
Fax 043 255 20 21
allnav@allnav.com

Geschäftsstelle in Deutschland: D-71522 Backnang

