

Objekttyp: **TableOfContent**

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

Band (Jahr): **112 (2014)**

Heft 7

PDF erstellt am: **24.01.2021**

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Ein Dienst der *ETH-Bibliothek*
ETH Zürich, Rämistrasse 101, 8092 Zürich, Schweiz, www.library.ethz.ch

<http://www.e-periodica.ch>



Editorial

295

Landmanagement / Gestion du territoire

R. Weber, S. Reusser, W. Riedo:

Informationen aus dem BLW: Ländliche Entwicklung

296

R. Weber, S. Reusser, W. Riedo:

Informations de l'OFAG: développement rural

298

R. Weber, S. Reusser, W. Riedo:

Informazioni dell'UFAG: sviluppo delle aree rurali

300

R. Prélaz-Droux, J. Béguin:

Développement rural et améliorations structurelles dans un master en science HES-SO en ingénierie du territoire

302

A. Eisenring:

Syndicat AF de rénovation des accès aux alpages de l'Etivaz

306

U. Salvisberg, R. Stucki:

Alperschliessung Iselten, Gemeinden Gündlischwand und Lüttschental (BE)

310



Rubriken / Rubriques

Aus- und Weiterbildung / Formation, formation continue

315

Mitteilungen / Communications

317

Fachliteratur / Publications

318

Persönliches / Personalia

319

Firmenberichte / Nouvelles des firmes

320

Impressum

328

Zum Umschlagbild:

Trimble V10 Imaging Rover: Bilder statt Punkte!

Der Trimble V10 Imaging Rover erfasst gleichzeitig mit der Punktmessung ein komplettes 360°-Panoramabild am Rover- oder Prisenstock. In den aufgenommenen Panoramen können im Büro mit der Trimble Business Center Software direkt photogrammetrische Punktmessungen durchgeführt und gewünschte Resultate abgeleitet werden. Zudem bieten die Panoramen die Möglichkeit, ein Gebiet genau und lückenlos zu dokumentieren. Ausgestattet mit zwölf kalibrierten Kameras, welche das 60 MP Panoramabild erzeugen, bietet der Trimble V10 Imaging Rover zusammen mit der bekannten Feldsoftware Trimble Access sowie dem Trimble Tablet PC eine komplette Lösung, um raumbezogene Daten schnell zu erfassen und zu visualisieren.

Bilder enthalten eine Vielzahl von Informationen – mit dem Trimble V10 machen Sie diese nutzbar!

allnav ag
Ahornweg 5A, CH-5504 Othmarsingen
Telefon 043 255 20 20, Telefax 043 255 20 21
allnav@allnav.com, www.allnav.com

Page de couverture:

Le Trimble V10 Imaging Rover: Des images au lieu des points!

En plus de la mesure de points, le rover Trimble V10 Imaging saisit une image panoramique complète 360° à partir de la canne du rover ou du prisme. On peut ensuite effectuer directement à partir des images panoramiques la saisie de points photogrammétriques au bureau avec le logiciel Trimble Business Center et en déduire les résultats désirés. De plus, les images panoramiques offrent la possibilité de documenter une région avec exactitude et sans faille.

Avec douze caméras calibrées, fournissant un panorama de 60 MP, le Trimble V10 Imaging Rover propose, en combinaison avec le très connu logiciel de terrain Trimble Access et la Trimble Tablet PC, une solution complète pour une acquisition rapide des données et une visualisation efficace.

Les images contiennent une foule d'informations – avec le rover Trimble V10 vous les rendez utilisables!

allnav ag
Ch. de la Confrérie 117, CH-1844 Villeneuve
Téléphone 024 550 22 15, Téléfax 024 550 22 16
romandie@allnav.com, www.allnav.com