

Objektyp: **Advertising**

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

Band (Jahr): **101 (2003)**

Heft 7

PDF erstellt am: **22.09.2024**

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>

Trimble GPS 5800 - Neue Software!

» RTK-Korrekturen via Internet (GPRS) «

- Keine teure GSM-Verbindung notwendig
- Immer On-Line (Einwahlzeit entfällt komplett)
- Einfache Installation einer eigenen GPRS-Basis für beliebig viele Nutzer
- Gleichzeitig Geodaten aus dem Internet beziehen
- Einfachere und kostengünstigere Nutzung von Referenzdiensten (z.B. swipos)

» Unterstützung von GSM-Handys mit Bluetooth «

» Anzeigen von ESRI-Shapefiles als Hintergrundkarte «

» Unterstützung von EGNOS «

- Nutzung von drei geostationären Satelliten über Europa



Rufen Sie uns an und verlangen Sie eine unverbindliche Vorführung.



allnav • Obstgartenstrasse 7 • 8035 Zürich • Tel. 043 255 20 20
allnav@allnav.com • www.allnav.com
Baden-Württemberg: 71522 Backnang • Tel. 07191 734 411



Résultats

L'analyse des performances techniques des différentes composantes a montré que l'intégration de l'odomètre peut se faire efficacement par port série RS-232. L'exploitation des mesures de l'odomètre est assurée par un algorithme de requête qui interprète les données et les stocke dans un fichier texte.

L'élaboration d'une méthode de synchronisation des mesures odomètre avec le temps GPS a montré que la qualité du temps des deux formats NMEA ZDA et GGQ ne satisfait pas aux exigences pour la synchronisation.

Des impulsions TTL induites par l'algorithme de requête constituent une solution simple et élégante, pourvu qu'elles soient interprétées comme événement par un récepteur GPS. La bonne stabilité des horloges odomètre/GPS/CPU autorise une association directe du temps GPS enregistré pour une impulsion à la mesure de distance correspondante.

L'intégration mathématique donne une première estimation de la qualité des me-

sure odomètre. Les résultats sont prometteurs, même s'ils ne satisfont pas encore les exigences posées.

Conclusion

L'intégration de l'odomètre dans le système de mobile mapping Photobus met en évidence les divers problèmes associés à l'adjonction d'un nouveau capteur dans un système multi-capteurs. Ceux-ci nécessitent des réflexions sur le temps de référence, le stockage des données et l'introduction des mesures dans le processus de compensation et de filtrage.

Même si l'évaluation de l'apport d'un odomètre optique au système Photobus ne se trouve qu'à ses débuts, ce travail élabore une intégration technique applicable à une future augmentation de la fiabilité du système de mobile mapping dans des zones urbaines.

Bibliographie:

Gilliéron, P.-Y., Skaloud, J., Levet, Y., Mermi-
nod, B., 2001. A mobile mapping system for
automating road data capture in real time. 5th

Conference on Optical 3D Measurement Tech-
niques, Vienna, Oct. 1-4, 2001.

Gilliéron, P.-Y., Gontran, H., Skaloud, J. (2002);
Test With the System Photobus For Road Data
Acquisition; Kinematische Messungen auf
Strasse und Schiene, Sept. 2002, Universität
der Bundeswehr München.

Goad, C. C., 1991. The Ohio state university
mapping system: the positioning component.
Proceedings of the 47th Annual Meeting. The
Institute of Navigation (ION). June 10-12.

Schwarz, K.-P., Martell, H. E., El-Sheimy, N., Li,
R., Chapman, M. A., Cosandier, D., 1993. VI-
SAT - A mobile highway survey system of high
accuracy. Proceeding of the Vehicle Navigation
and Information Systems conference. Institute
of Electrical and Electronics Engineers, Otta-
wa, Canada. October 12-15.

Daniel Eberhart
Hervé Gontran
EPFL
Institut du Développement Territorial
(INTER)
Laboratoire de Topométrie (TOPO)
Bâtiment GR
CH-1015 Lausanne
<http://topo.epfl.ch>