

Erzeugung konsistenter Punktwolken mit bewegtem Laserscanner

- Trägerfahrzeug mit verschiedenen Sensoren (RTK-GPS, IMU, Odometer) und Laserscanner
- Entwicklung von Algorithmen zur genauen Bestimmung von Position und Orientierung des Scanners (Sensorfusion)
- Rekonstruktion konsistenter Punktwolken
- Anwendungen: schnelle 3D Vermessung von Straßenoberflächen und Gebäuden

