

## Bestimmung hochaufgelöster Gebäudemodelle mittels fliegender Roboter

- DFG Forschergruppe
- Laufzeit: 2012 – 2015
- [www.ipb.uni-bonn.de/projects/MoD/index.php](http://www.ipb.uni-bonn.de/projects/MoD/index.php)
- Hochauflösende Kamera auf fliegender Trägerplattform
- Direkte Georeferenzierung in Echtzeit durch
  - Inertialsensoren
  - RTK GPS
  - Stereokameras
- Erzeugung georeferenzierter Punktwolken aus Bildern

