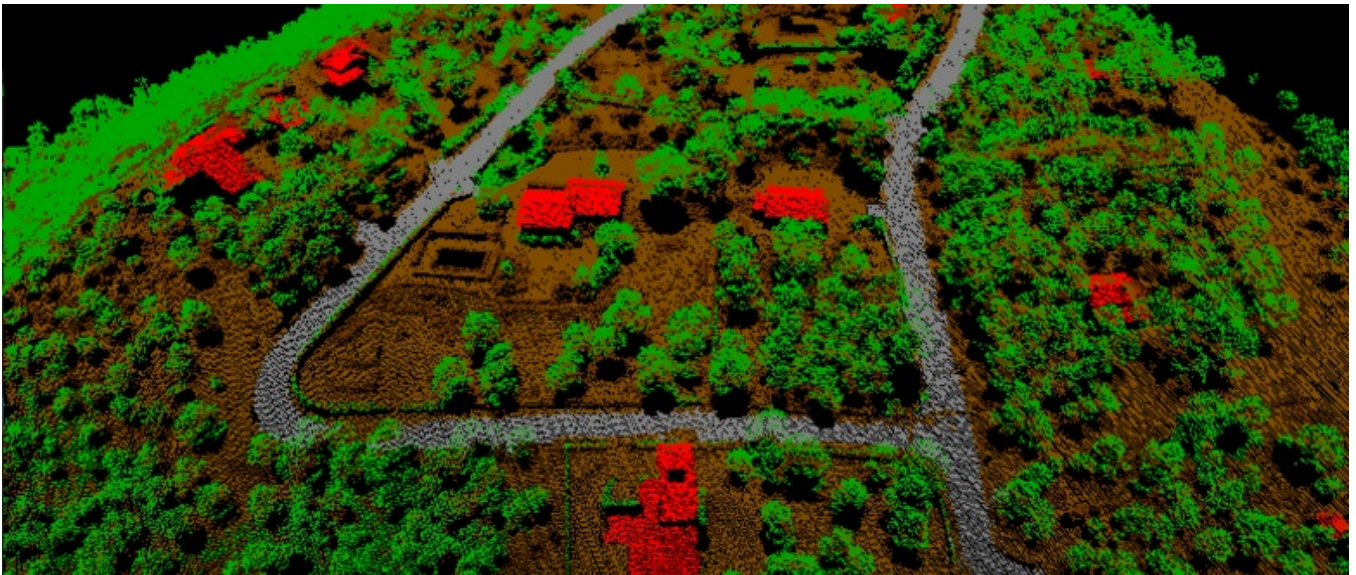


## LiDAR-UAV: Procesado LiDAR eficiente para aplicacións de UAVs



### Descrición

O obxectivo deste contrato é o desenvolvemento de solucións software basadas no análise de datos LiDAR para resolver dous problemas específicos de interese para a empresa Babcock no marco da Civil UAVs Initiative (CUI).

### Obxectivos

Os obxectivos do proxecto son os seguintes:

- Desenvolver unha solución para a detección de vías públicas asfaltadas, caracterizando algunhas das súas propiedades máis relevantes: anchura, pendente, presenza de vexetación e de construcións próximas, etc.
- Desenvolver unha solución para a detección automática de zonas de aterraxe de helicópteros en base a datos LiDAR.
- Desenvolver solucións computacionalmente eficientes, baseadas na paralelización sobre sistemas manycore, para optimizar o tempo de execución dos problemas anteriores.

## INVESTIGADORES

### Investigador principal

Francisco Fernández Rivera

### Investigadores do CiTUS

David López Vilarinho

José Carlos Cabaleiro Domínguez

Tomás Fernández Pena

## DETALLES

**Data de execución:**

21/11/2016 - 01/12/2019

**Financiado por**

Civil UAVs Initiative: Fase A, Xunta de Galicia,



PO FEDER Galicia 2014-2020 "Unha maneira de facer Europa"

**Contratado por:**

Babcock



## PUBLICACIONES

*Caracterización vial en base a nubes de puntos LiDAR terrestre con MPI*

Jornadas SARTECO 2019, 2019

*Automatic Detection and Characterization of Power Lines and their Surroundings Using LiDAR Data*

Geospatial Week 2019, 2019

## DEMOSTRADORES

Procesamento de nubes de puntos LiDAR

## PROGRAMAS CIENTÍFICOS

Computación avanzada