

## TLIX2: Rede de Tecnoloxías LiDAR e de Información Xeoespacial II



### Descrición

A rede LiDAR está centrada nas tecnoloxías baseadas en datos LiDAR (acrónimo do inglés Light Detection and Ranging ou Laser Imaging Detection and Ranging) aplicadas ao análise, xestión e ordenación territorial, así como a súa adecuación ás tecnoloxías de computación actuais, que fan da paralelización un requisito ineludible. O obxectivo é o desenvolvemento de novos métodos de procesamento e aplicacións.

### Obxectivos

Os obxectivos da rede son os seguintes:

1. Estudar as mellores representación de nubes de puntos LiDAR.
2. Mellorar os sistemas de visualización interactiva.
3. Desenvolver novos algoritmos de segmentación e clasificación da nube de datos.
4. Identificar novas aplicacións nos sectores aeroespacial e de enxeñería civil.
5. Estudar a aplicación de sistemas de computación de altas prestacións (p.e., multicore, manycore, GPU, clústers computacionais, etc.) para mellorar a eficiencia dos algoritmos para o procesado de datos LiDAR.
6. Estudar a aplicación de outros tipos de datos LiDAR, como o LiDAR móbil ou terrestre.
7. Emplear técnicas de geolocalización en servizos web e dispositivos móbiles.

## INVESTIGADORES

### Investigador principal

Francisco Fernández Rivera

### Investigadores do CiTIUS

Antonio García Loureiro

David López Vilariño

Dora Blanco Heras

José Carlos Cabaleiro Domínguez

Pablo García Tahoces

Tomás Fernández Pena

Juan Carlos Pichel Campos

Pablo Quesada Barriuso

Natalia Seoane Iglesias

### Investigadores externos

Francisco Argüello Pedreira

Elisardo Antelo Suárez

## DETALLES

### Data de execución:

01/01/2017 - 31/12/2018

### Páxina web

 <http://tlx.udc.es/gl>

### Financiado por

Redes de Investigación, Xunta de Galicia, Consellería de Educación e Ordenación Universitaria, R2016/037



## PUBLICACIÓNS

*Graph-based approach for airborne light detection and ranging segmentation*

Journal of Applied Remote Sensing, 2017

## PROGRAMAS CIENTÍFICOS

Computación avanzada