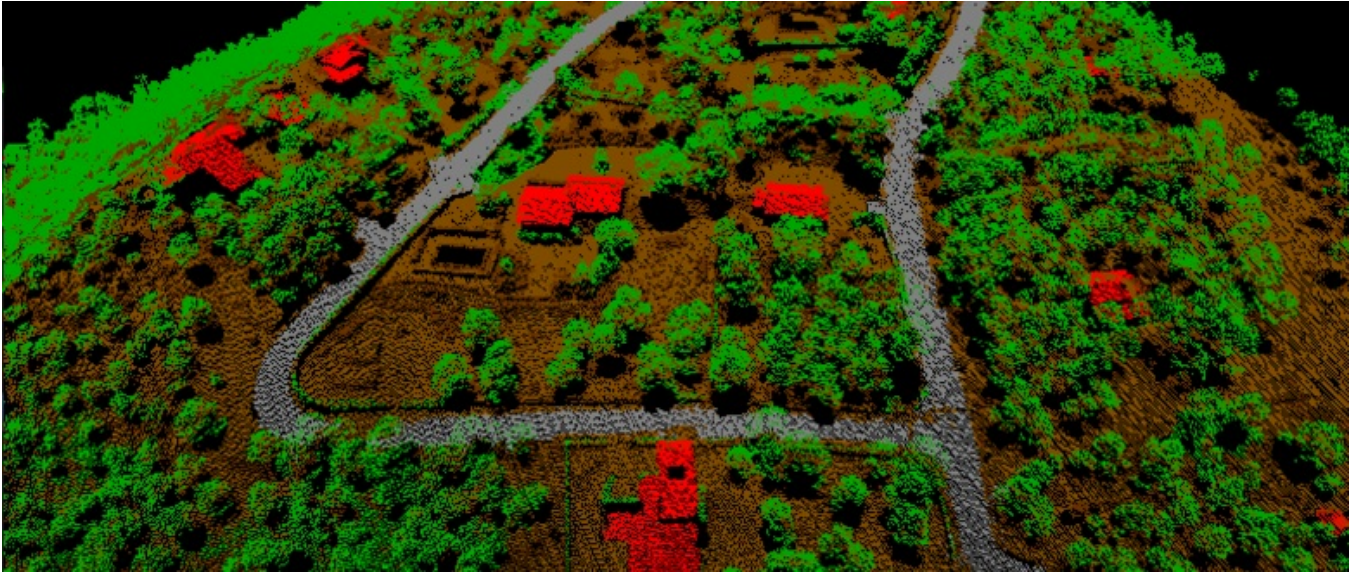


LiDAR-UAV: Procesado LiDAR eficiente para aplicacións de UAVs



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