

## Programme

<b>Mardi 26 Mars 2019</b>		
10h30	Accueil et bienvenue	T. Touzé, R. Boudon
10H35	Introduction	T.Touzé, N. Seube
<b>10H40-12h00</b>	<b>Systèmes LiDAR (UAV, terrestres) et applications</b>	<p><b>10h40:</b> Nuages de points et imagerie de grade professionnel par drone, S. Van-Wierds, Microdrones, Canada</p> <p><b>11h00 :</b> Le relevé LiDAR aérien : une donnée clef pour la maintenance des réseaux, L. Perrin, Altamétris, France</p> <p><b>11h20 :</b> Jakarta, un projet de cartographie grande échelle sur la ville entière, L. Messal, Jakarta, Canada</p> <p><b>11h40 :</b> Analyse de l'impact des performances de centrales inertielle et du réajustement des points sur la qualité de l'alignement de données lidar, T. Allouis, YellowScan, France</p>
Pause déjeuner		
<b>14H00-15h20</b>	<b>Elimination des erreurs systématiques</b>	<p><b>14h00 :</b> Modèles d'incertitude de points provenant de systèmes LiDAR mobiles, N. Seube, Geown Canada.</p> <p><b>14h20 :</b> Etalonnage des angles de visée IMU-GNSS-LiDAR de systèmes aéroportés, R. Keyetieu, Geown France.</p> <p><b>14h40 :</b> Etalonnage des angles de visée IMU-LiDAR par une méthode statique, T. Touzé, HEIG-VD, EDF.</p> <p><b>15h00 :</b> Etalonnage de la latence entre une IMU et un LiDAR pour des applications mobiles, R. Keyetieu, Geown France.</p>
Discussions		
16h30-16h40		<b>16h30 :</b> Introduction à la table sur l'analyse qualité de données LiDAR, N. Seube
<b>16h40-17h30</b>	<b>Validation de levés LiDAR mobiles : Besoins des donneurs d'ordres et des prestataires ?</b>	<p><b>16h40 :</b> Problématiques de la DTG pour l'analyse de levés LiDAR, SBES et MBES R. Boudon, T. Touzé, EDF-DTG, France</p> <p><b>16h50 :</b> Validation de levé LiDAR, J.-C. Michelin, SNCF-Réseau, France</p> <p><b>17h00 : Table ronde</b></p>
<b>Mercredi 27 Mars 2019</b>		
<b>09h00-10h30</b>	<b>Analyse et utilisation de modèles d'incertitude</b>	<b>09h00 :</b> Point cloud / Aerotriangulation accuracy versus IMU performance, J. Vallet, Helimap, Suisse

		<p><b>09h20</b> : Débruitage de nuages de points par analyse géométrique et probabiliste (E. Mugner, Geown France)</p> <p><b>09h40</b> : Couplage fort de données Photogrammétrique et Lasergrammétrique dans un Ajustement en Bloc., E. Clédat, EPFL, Suisse</p> <p><b>10h00</b> : Validation et contrôle de la donnée LiDAR chez SNCF Réseau, J.-C. Michelin, SNCF Réseau, France</p>
Pause		
10h30-12h00		<p><b>10h30</b> : Introduction à la table ronde sur la validation de données LiDAR, T. Touzé</p> <p><b>10h40</b> : Validation de données LiDAR par comparaison des incertitudes a posteriori et a priori N.Seube, Geown Canada</p> <p><b>11h00</b> : <b>Discussion</b></p>
Pause déjeuner		
13h30	Conclusion et actions futures	