

Programme

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

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