

Pozyskiwanie danych o środowisku za pomocą bezzałogowych statków latających (UAV)

Plan prezentacji

- BSL – wprowadzenie;
- Robokopter
- Funkcjonalności BSL
 - Fotogrametria
 - Skaniny laserowe
 - Termowizja
 - Kamery wielospektralne
 - Monitoring









Technologia BSL

- Zalety wybranych platform
 - Platformy wielowirnikowe
 - Samoloty
- Rodzaje platform BSL
 - Zastosowania :
 - Wojskowe
 - Cywilne
- Dostosowanie wybranego urządzenia dla potrzeb projektu
 - Udźwig
 - Sensory
 - Czas lotu
 - Autonomika sterowania torem lotu platformy



Przykłady BSL



Robokopter Technologies



Sensory dedykowane pod UAV



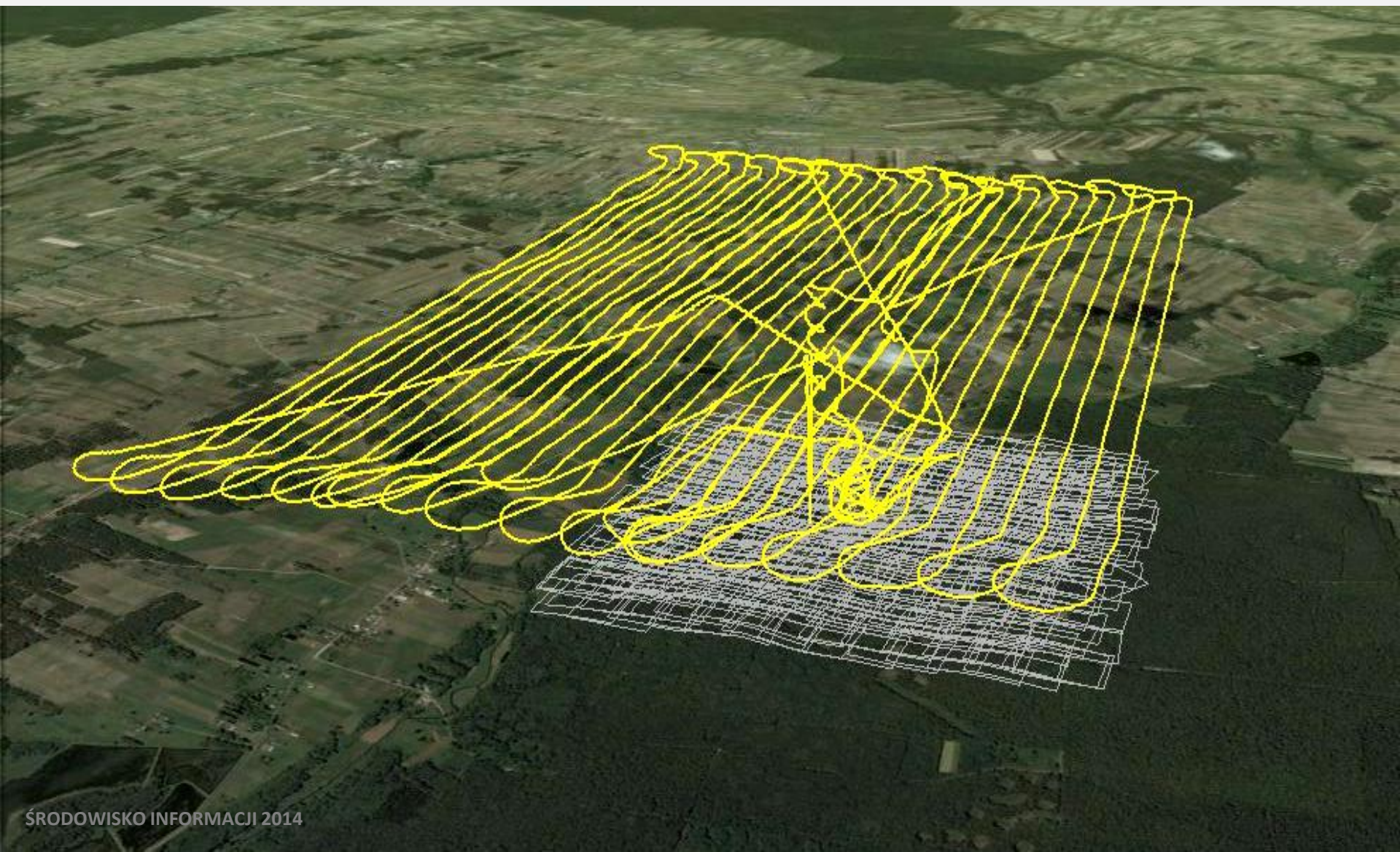
Zastosowania

- Ochrona środowiska
- Geologia i Geomorfologia
- Hydrologia
- Leśnictwo
- Rolnictwo
- Zdjęcia i filmy w rozdzielczości HD
- Archeologia
- Budownictwo
- Górnictwo
- Energetyka
- Ochrona i monitoring
- Zarządzanie kryzysowe
- Policja
- Straż Graniczna
- Straż Pożarna
- Straż Miejska
- Ubezpieczenia
- Meteorologia
- Geodezja i Kartografia

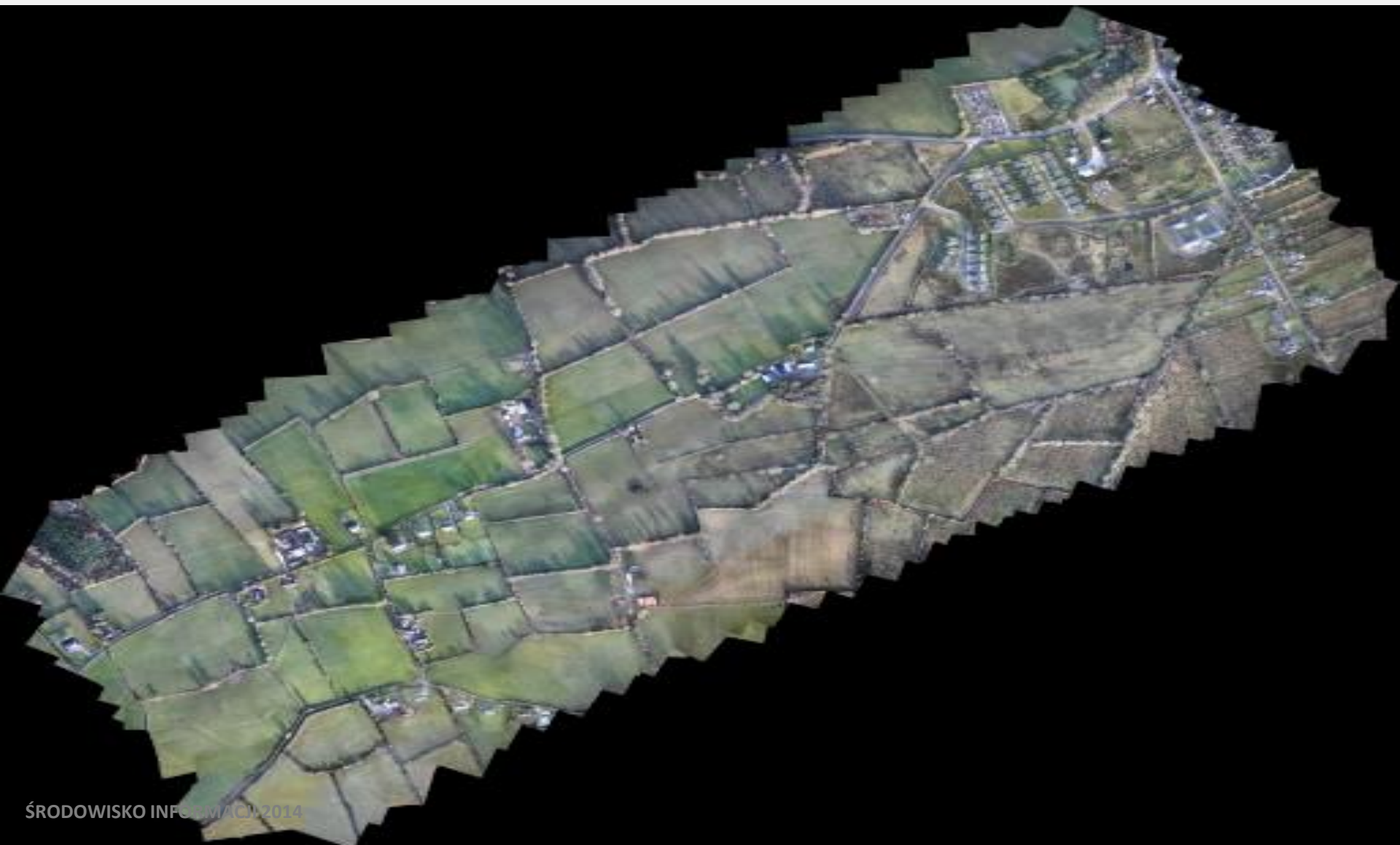
Projekt fotogrametryczny

Lot







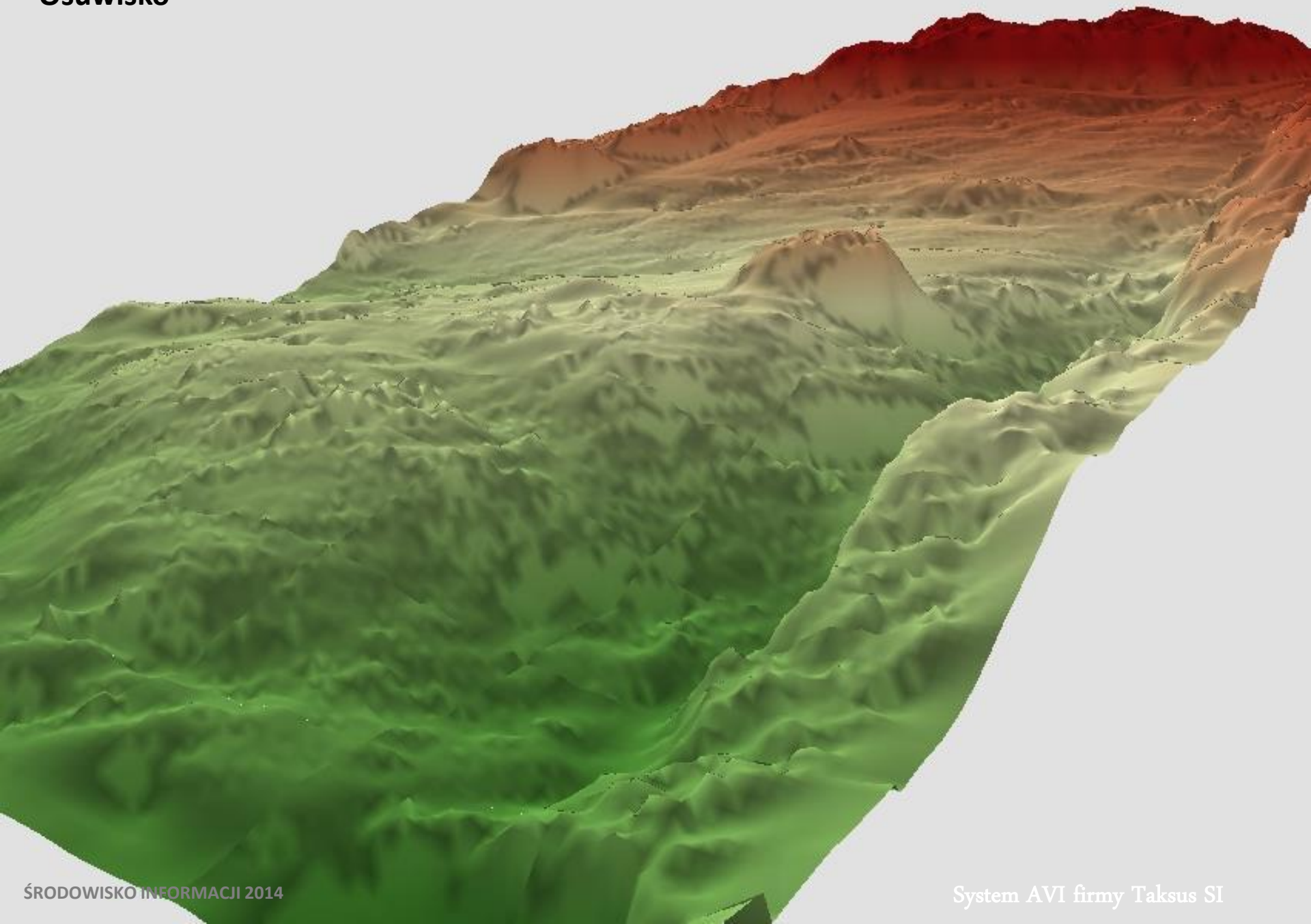


Ocena Oddziaływania na środowisko





Osuwisko

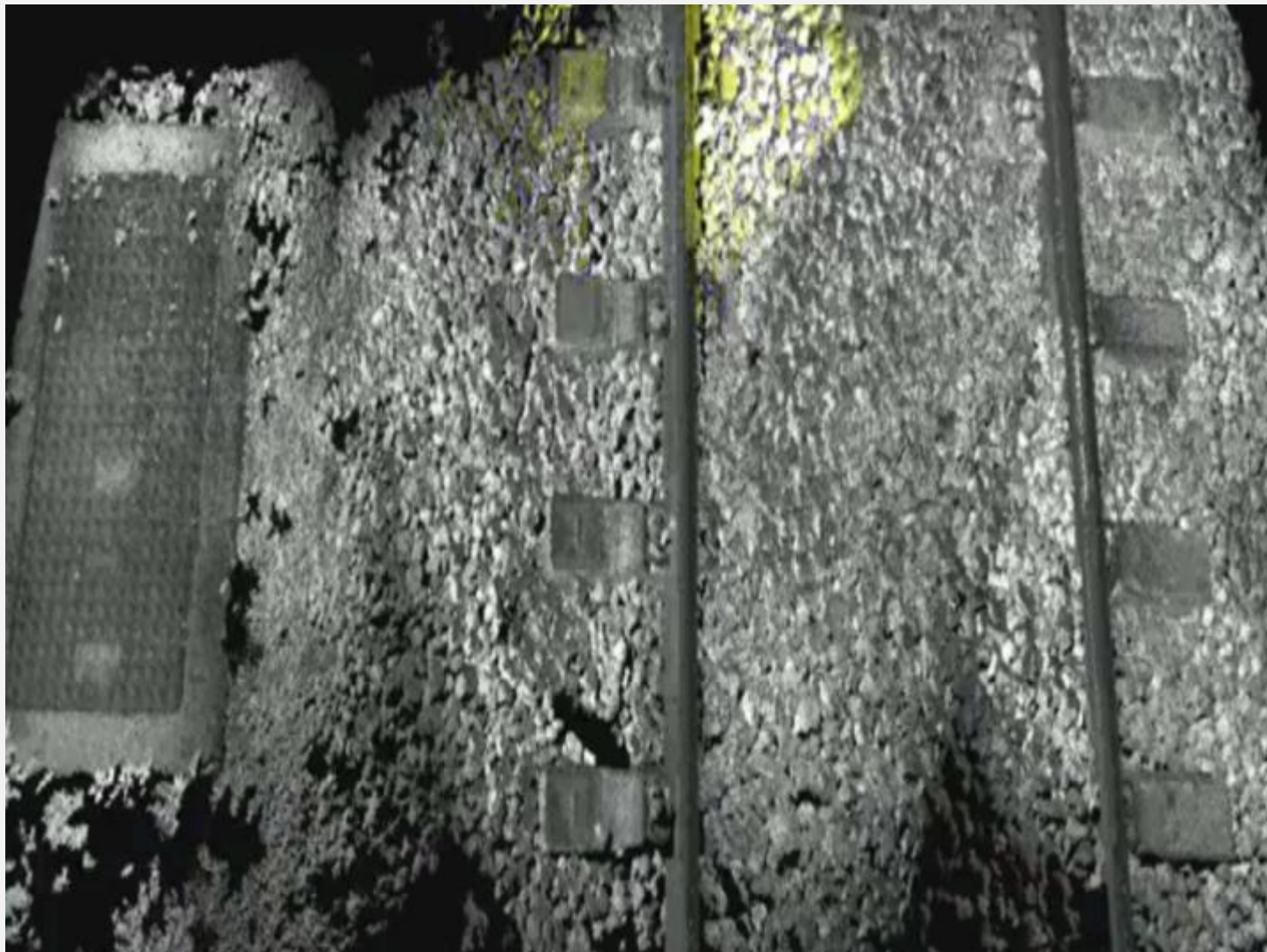




Oczyszczalnia ścieków Czajka

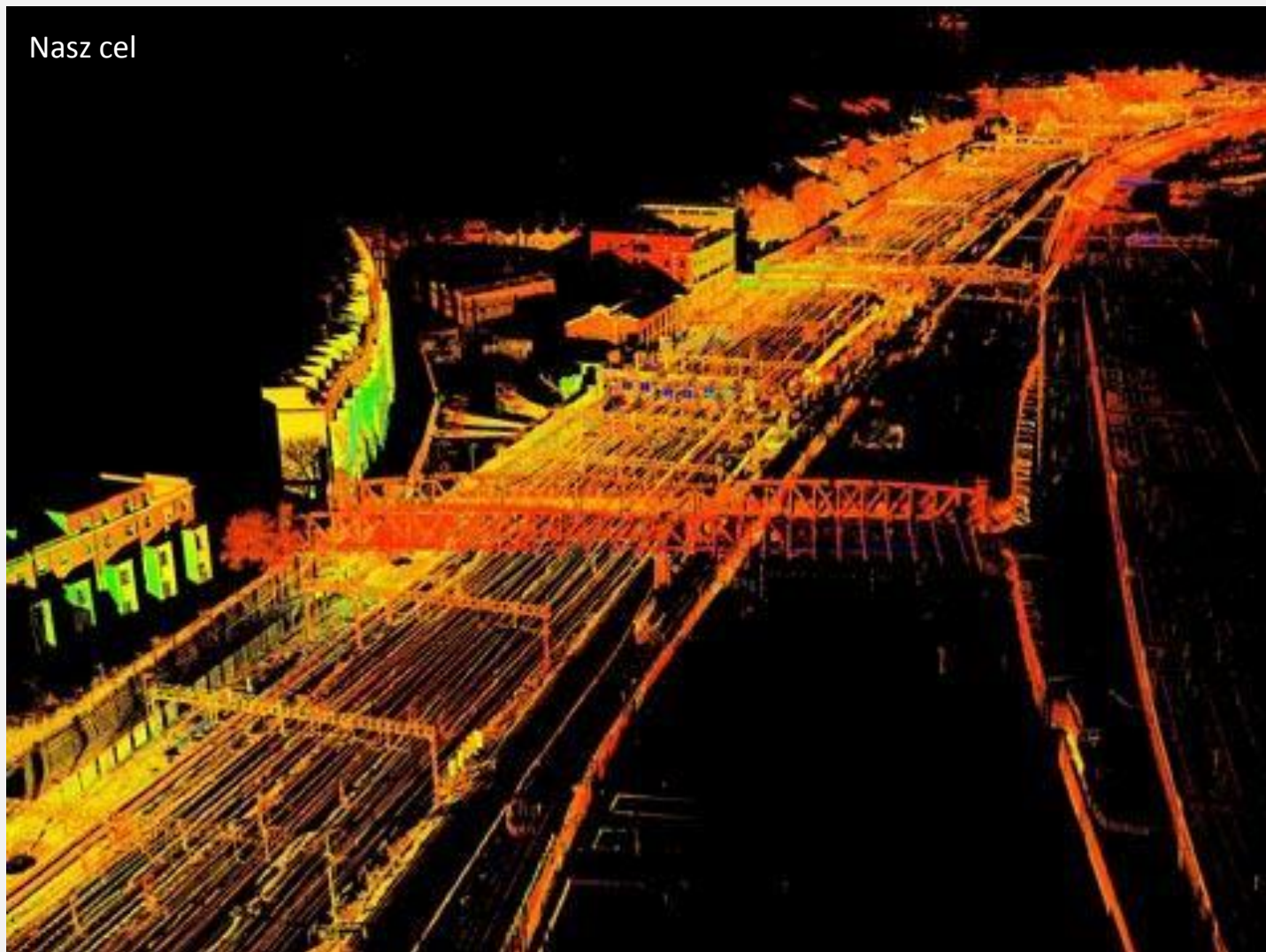


Skaning laserowy



Skaning laserowy

Nasz cel

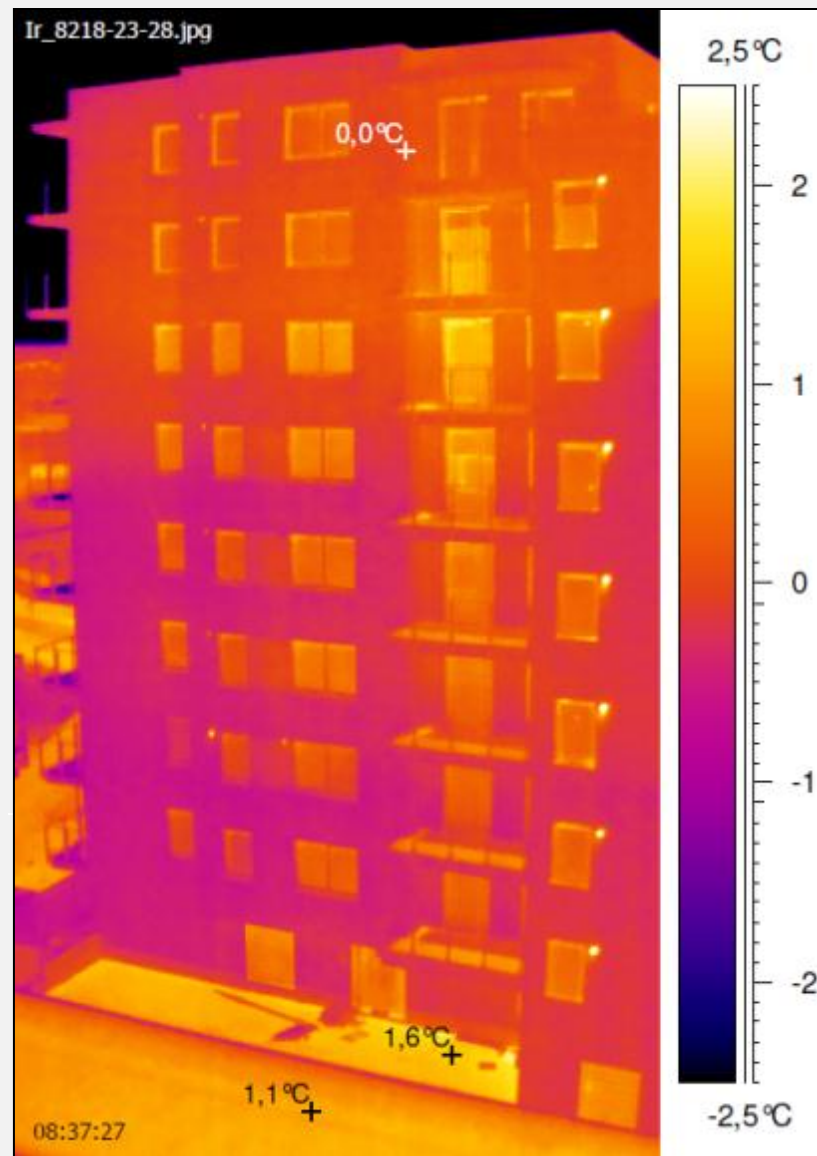


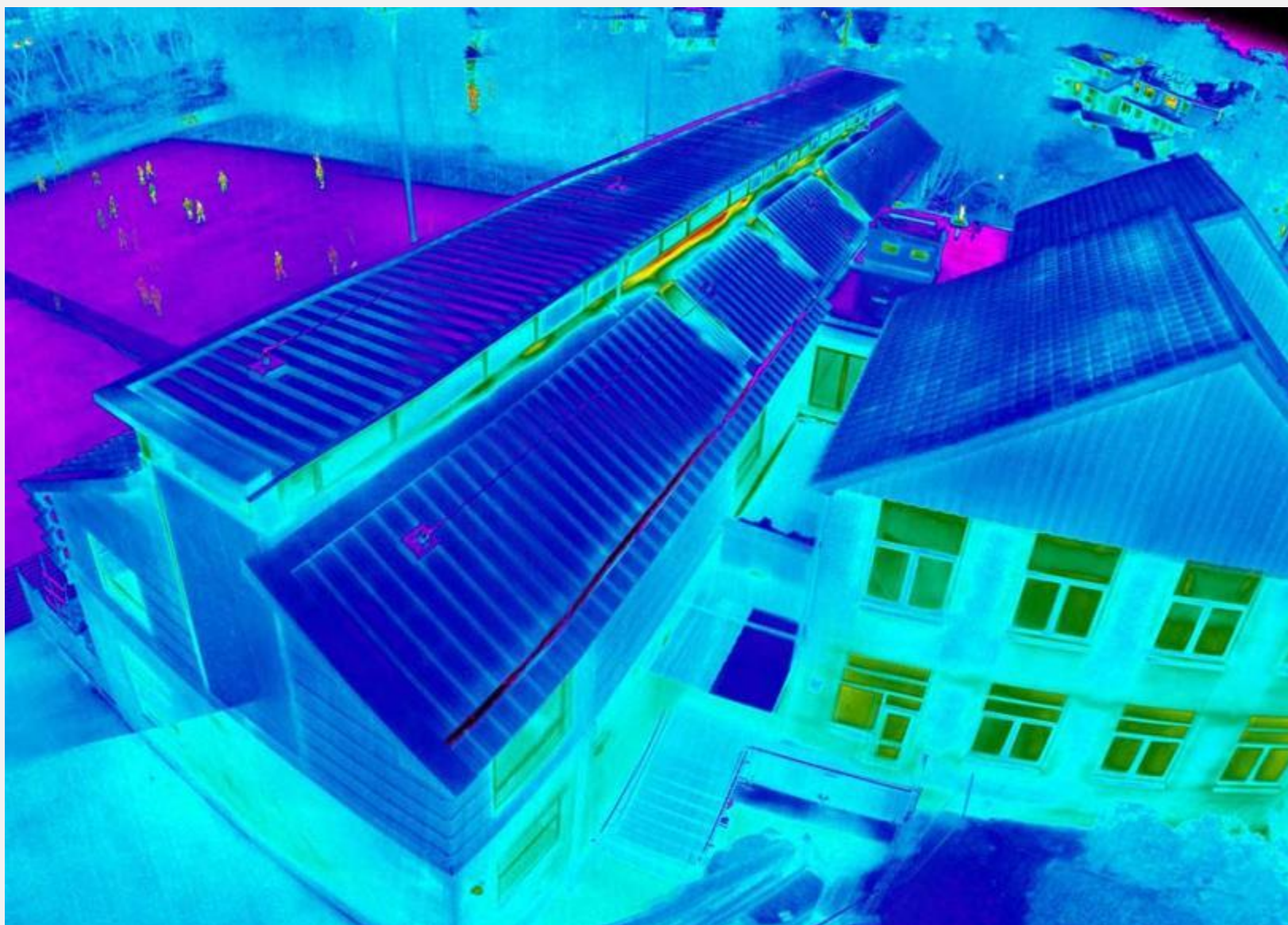
Termowizja

Badanie instalacji pary technologicznej i kondensatu



Termomodernizacja





Sieć ciepłownicza



Sieć ciepłownicza



Monitoring dzikich zwierząt



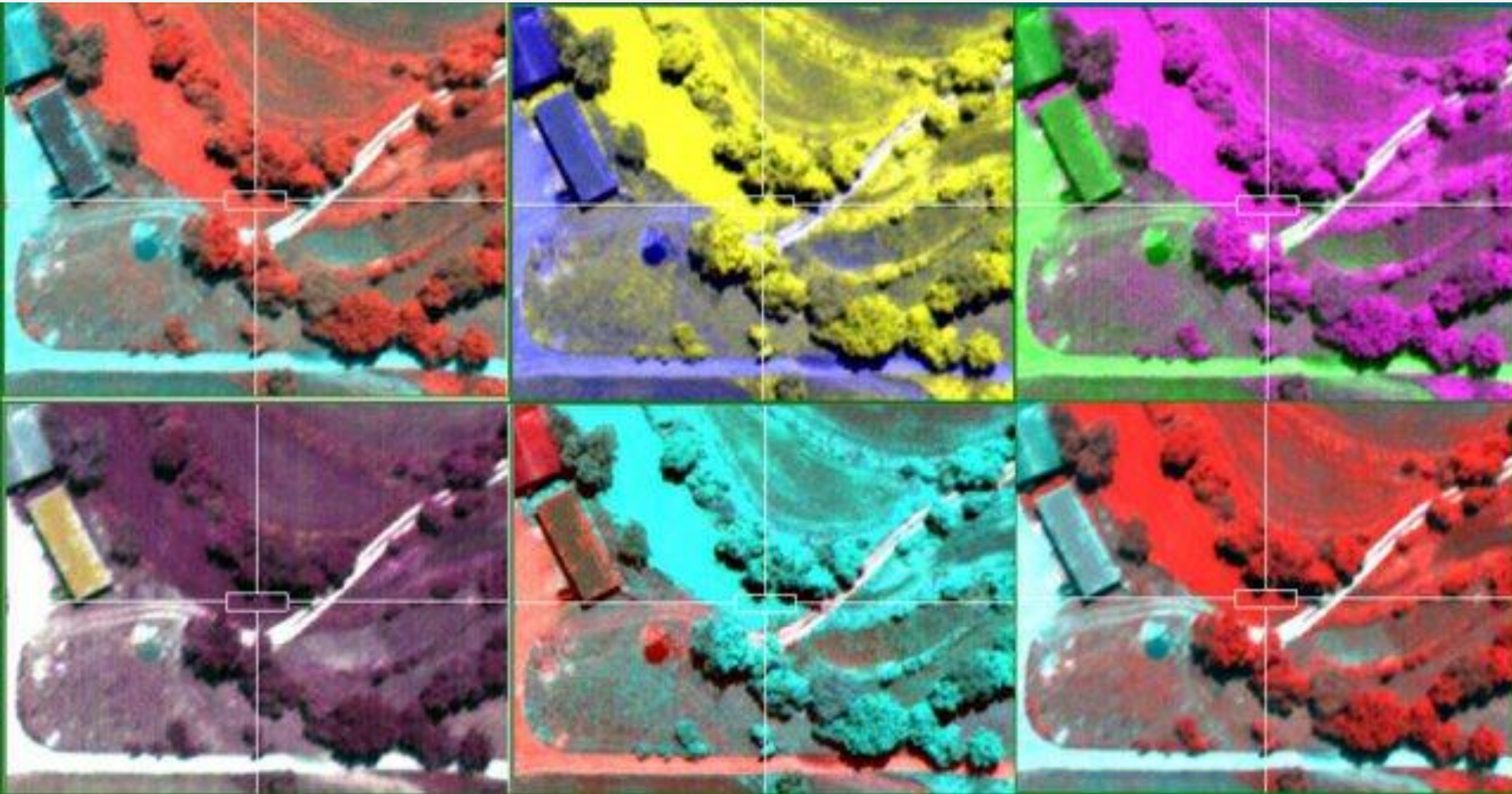
Kamery wielospektralne



Kamery wielospektralne



Kamery wielospektralne



Monitoring

Stan wód



Dziki



Wieloryby



Gniazda orangutanów na Sumatrze



Słonie



Kłusownictwo



Dziękuję za uwagę

Krzysztof Stańczak

+48 601 845 819

www.robokopter.pl

biuro@robokopter.pl

W prezentacji wykorzystano materiały:

