



Pemetaan 3D UAV Dron

“ UAV Drone 3D Mapping “

Disediakan Oleh :

Mohd Yazid Abu Sari (016-6770197)

Anjung Technology Sdn Bhd

No 27 Jalan TU 41, Taman Tasik Utama, Ayer

Keroh 75450 Melaka. 06-2311714 @ 06-2311713

www.anjung.my @ info@anjung.my



Anjung Technology Sdn Bhd

- 1997 Bermula sebagai FMS Sdn Bhd
 - Tehel Jasin (1997-1998)
- Februari 1998 didaftarkan sebagai AnjungInfo
 - Jalan Tun Ali (1998-2003)
- Februari 2002 menjadi Anjung Technology Sdn Bhd
 - Jalan Tun Ali -> Incubator K-ekonomi -> Taman Tasik (2002- Kini)
- Perkhidmatan Ditawarkan
 - Intergenerasi ICT dan latihan ICT bermula 1997 hingga kini (18 Tahun)
 - Berteraskan Open Source dari awal
 - Teknologi Hijau ICT (2012)
 - UAV @ Pembangunan, latihan dan kerja-kerja penggambaran udara bagi pemetaan serta pemantauan. (2013 hingga sekarang)
 - PERSONAL REMOTE SENSING bermula 2015...



Penglibatan UAV

- 2013
 - Fixed wing Skywalker 
 - Dji Phantom 2 
- 2014
 - Kumbang V1- 18 minit payload 3kg, (photogrammetry & mapping – RGB & NIR)
 - Siri Bengkel UAV- Multi-rotor
 - Bengkel Khas kumpulan kecil
 - Perkhidmatan penggambaran Udara (mapping)
 - Pembekalan UAV dan pemasangan UAV
- 2015
 - Kumbang V2 – 30 minit payload 2.4 kg
 - Kumbang V3 – 45 minit payload 2.0 kg
 - Wakil Tunggal Virtual-Surveyor di Malaysia





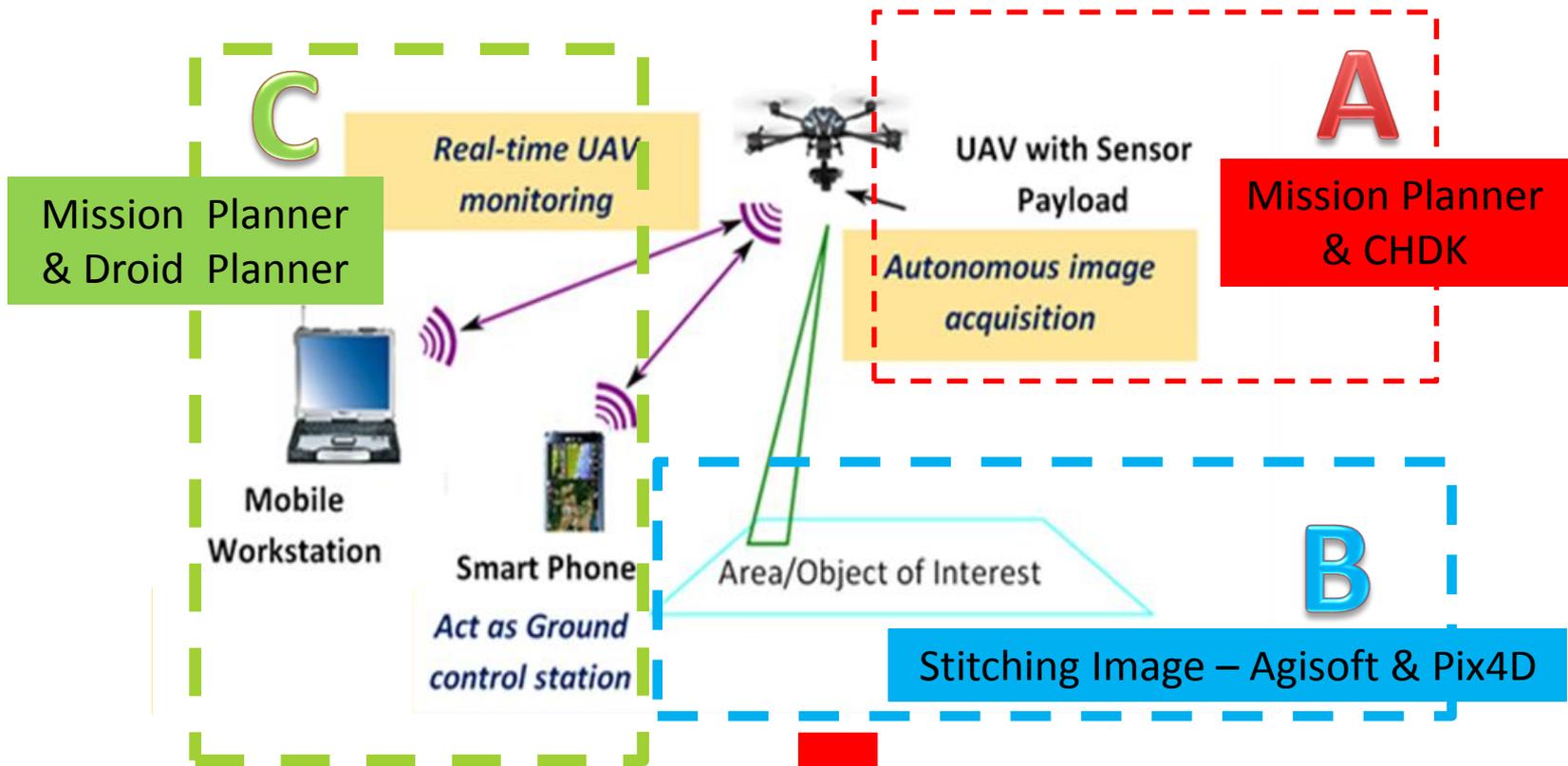
Pemetaan 3D UAV- (Drone) “UAV Dron 3D Mapping”

(Apa maksudnya ?)

- Pemetaan 3D UAV- (Drone) adalah proses **cerapan data pemetaan dari udara** keatas objek atau kawasan seterusnya membolehkan proses mdyazid.as@gmail.com **mengekstrak informasi yang bermakna** dimiliki oleh objek atau kawasan tersebut dan dijadikan **sebagai maklumat sokongan untuk membuat keputusan.**



Konsep Operasi Pemetaan 3D UAV-(Drone)



**Risalah Elektronik Geometrik
(Geometric E-Flyers)**

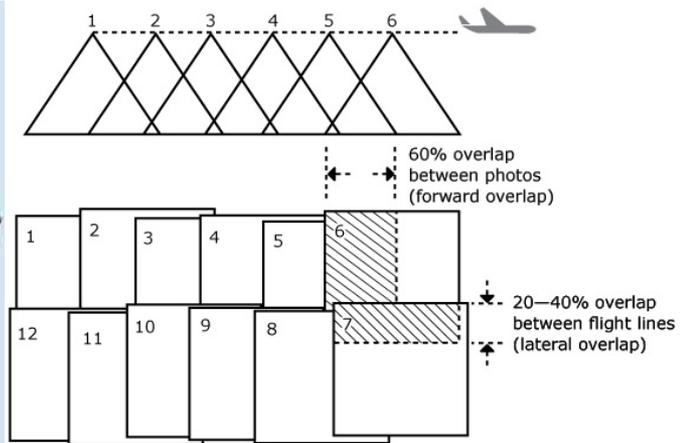
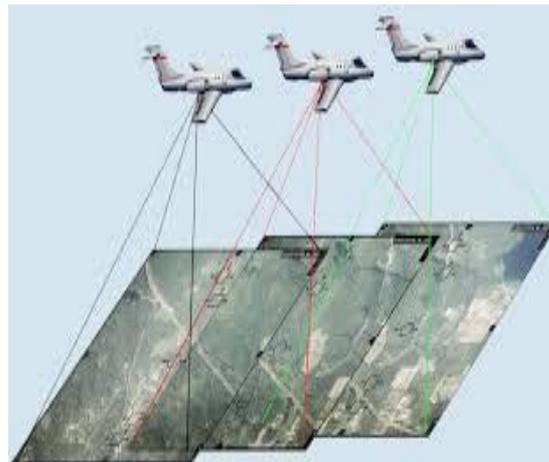
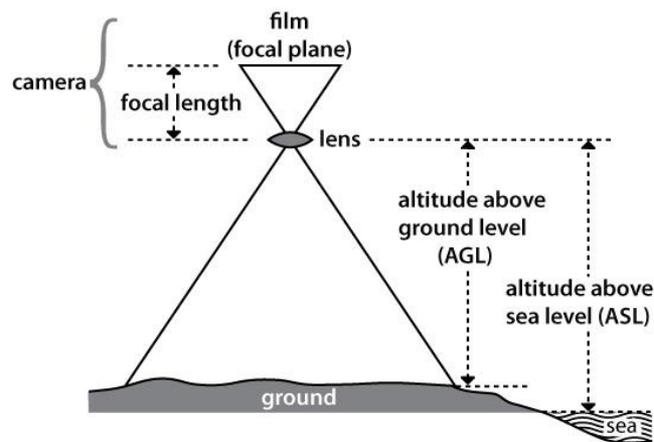


Cerapan Imej Autonomi

(Autonomous Image Acquisition)

A – Mission Planner & CHDK - Waypoint

Photogrammetry is the science of making precise measurements from photographs. For aerial applications, a series of overlapping images must be collected both in the direction of flight (known **as end lap, or vertical overlap**) and between adjacent flight lines (known as **side lap, or horizontal overlap**).





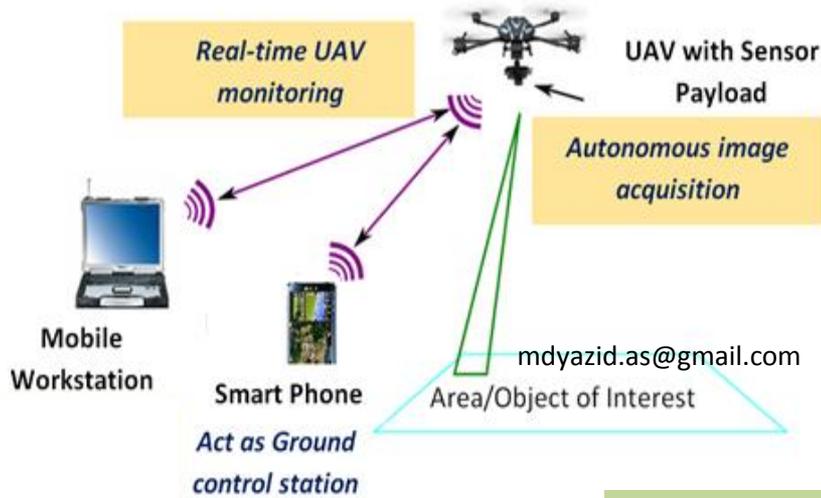
Mission Planner



Agisoft



Konsep Operasi Pemetaan 3D UAV-(Drone)



Risalah Elektronik Geometrik (Geometric E-Flyers)

Aplikasi Dari Pemetaan 3D UAV-(Drone)

Peta Kampus



Kampus INSTUN

Visual 3D



Masjid UTeM

Visual Pelbagai Sudut Pandang



Ringlet

Pemantauan Turapan



Sg Rambai Airport

Peta Topo dan Kontour



Bukit UTeM

Pemantauan Sistem saliran



Pantai Klebang



Pemetaan 3D UAV- (Drone) “UAV Dron 3D Mapping”

(Apa sumbangannya dalam industri geospasial)

- **Sumber data kemaskini peta asas (update base map)** bagi sistem GIS. Link..kg raja, ringlet, kemensah, kepong, mengatal, bukit cina dan kelebang
- Pilihan teknik penjimatkan kos dan masa **kerja ukur(survey)** oleh jurukur bagi **menghasilkan peta Topo dan kontour**. Link..Gambang, paloh hina, sri iskandar, bukit katil, bukit putus...
mdyazid.as@gmail.com
- **Analisis Guna Tanah** dan kesuburan bagi perancangan pembangunan dan pemantauan. Link..Setiu, Sri Iskandar, FRIM, LGM dan UTM
- **Pemantauan Projek** bagi kerja pembangunan, selenggara dan pemuliharaan. Link...
- Sokongan maklumat bagi **Pengurusan Bencana**. Link...



Analisis 3D mapping Perisian Virtual Surveyor

- a) Membolehkan kita membuat **ulangan kerja ukur melalui “3D model aerial flyers geomatic” dalam persekitaran maya**

- a) Membolehkan kita **membuat pelbagai analisis berdasarkan “3D model aerial flyers geomatic”** seperti pengiraan isipadu, keratan rentas dengan cepat, tepat dan mampu menjana simulasi model bagi kontor, arah aliran air dan kecerunan.

mdyazid.as@gmail.com

- b) Memberi pilihan untuk **mengeksport semua hasil kaji selidik dari “3D model aerial flyers geomatic” terus ke CAD** dan fail GIS dengan keupayaan untuk membuat profil secara langsung.

- a) **Berupaya mengendalikan fail berskala besar atau resolusi tinggi dengan cara yang cepat dan cekap dengan hanya menggunakan komputer berspesifikasi rendah.**



Sessi Demo



Virtual Surveyor



Ukuran Kejituan merujuk GCP Pembetulan Lokasi (geo-corection)

Label	XY error (m)	Z error (m)	Error (m)	Projections	Error (pix)
point 1	0.0985763	-0.072222	0.122202	12	0.812
point 2	0.0987389	0.129006	0.162456	13	0.884
point 3	0.0272821	-0.0576833	0.0638097	16	1.641
point 4	0.102378	0.0079106	0.102683	14	1.343
point 6	0.175267	-0.00499767	0.175338	7	1.570
Total	0.110825	0.0710964	0.131669		1.293

Table 3. Control points.

Number of images:	90	Camera stations:	90
Flying altitude:	49.2 m	Tie points:	192,474
Ground resolution:	1.48 cm/pix	Projections:	629,462
Coverage area:	2.22e+04 sq m	Reprojection error:	1.37 pix

Laporan error XYZ dari cerapan fotoudara di Kota Laksmana

Label	XY error (m)	Z error (m)	Error (m)	Projections	Error (pix)
point 1	0.268094	-0.519754	0.584824	27	1.308
point 2	0.32358	0.180218	0.370382	16	1.114
point 3	0.196222	0.970414	0.990053	16	1.206
point 5	0.245517	-0.62131	0.66806	15	0.537
Total	0.262374	0.638426	0.690238		1.125

Table 3. Control points.

Number of images:	156	Camera stations:	156
Flying altitude:	71.8 m	Tie points:	620,834
Ground resolution:	2.14 cm/pix	Projections:	1,929,125
Coverage area:	8.1e+04 sq m	Reprojection error:	1.03 pix

Laporan error XYZ dari cerapan fotoudara di Sime Darby



Sessi Soal Jawab



Terima Kasih