

Laser-Scanning : ein Paradigma-Wechsel in der Photogrammetrie

Autor(en): **Kraus, K.**

Objektyp: **Article**

Zeitschrift: **Vermessung, Photogrammetrie, Kulturtechnik : VPK = Mensuration, photogrammétrie, génie rural**

Band (Jahr): **100 (2002)**

Heft 10

PDF erstellt am: **10.07.2024**

Persistenter Link: <https://doi.org/10.5169/seals-235937>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Laser-Scanning – ein Paradigma-Wechsel in der Photogrammetrie

Das Laser-Scanning hat sowohl die Geländeaufnahme als auch die Objekterfassung im Nahbereich revolutioniert. Man kann im Sinne des deutsch-amerikanischen Wissenschaftsphilosophen Thomas Kuhn von einem Paradigma-Wechsel sprechen. Es ist in erster Linie ein Paradigma-Wechsel in der Photogrammetrie, der gegenwärtig voll im Gange ist. Die Photogrammeter haben wesentliche Beiträge zur Auswertung der Laser-Scanner-Daten geleistet (Stadt- und Geländemodelle, Kalibrierung und Georeferenzierung etc.). Zum Schluss wird – ausgehend von der Lasertechnik – ein gemeinsames Paradigma für Photogrammetrie und Fernerkundung vorgestellt, das die Denk- und Handlungsweise der beiden Disziplinen sehr eng zusammenführt.

Le scannage au laser a révolutionné aussi bien les levés de terrain que la saisie d'objets rapprochés. Ainsi peut-on parler, au sens du philosophe scientifique germano-américain Thomas Kuhn, d'un changement de paradigme. Il s'agit en première ligne d'un changement de paradigme dans la photogrammétrie qui est actuellement en plein cours. Les photogramètres ont considérablement contribué à l'exploitation des données scannées au laser (modèles de terrain et de ville, calibrages et géoréférences, etc.). A la fin – en partant de la technique laser – un paradigme commun est présenté pour la photogrammétrie et la télédétection qui rapproche étroitement le mode de pensée et d'action des deux disciplines.

Lo scannerizzazione a laser ha rivoluzionato sia le riprese del territorio sia il rilevamento degli oggetti a livello ravvicinato. Come addotto dal filosofo delle scienze, il tedesco-americano Thomas Kuhn, si parla di cambio di paradigma. Tale cambio di paradigma è particolarmente vero per la fotogrammetria che si trova in piena fase evolutiva e ha fornito un contributo essenziale nella valutazione dei dati dello scanner a laser (modelli di città e campagna, calibratura e georiferimento, ecc.). Partendo dalla tecnica del laser si arriva persino ad addurre un paradigma comune per la fotogrammetria e il telerilevamento atto a correlare strettamente queste due discipline.

K. Kraus

1. Vorbemerkungen

Der Begriff «Paradigma» (engl. *paradigm*) ist viel strapaziert. Viele Leute verbinden damit etwas Grundlegendes; man weiss aber nicht genau, was mit diesem Begriff zum Ausdruck gebracht werden soll. Der Begriff «Paradigma» wurde von dem deutsch-amerikanischen Wissenschaftsphilosophen Thomas Kuhn (1922 bis

1996) zur Beschreibung der Denk- und Handlungsmodelle – insbesondere in den Naturwissenschaften – eingeführt. Kuhn (1962) unterscheidet zwischen normalen und revolutionären Phasen wissenschaftlicher Tätigkeit. Normale Phasen wissenschaftlicher Tätigkeit werden von Paradigmen geleitet, die durch Ausbildung und Praxis einen besonderen Status erlangt haben. In revolutionären Phasen wissenschaftlicher Tätigkeit kommt es zu einem totalen Wechsel dieser Paradigmen; in revolutionären Phasen ist das Wissen neu zu organisieren¹.

Einen Paradigma-Wechsel in den Ingenieur- und Naturwissenschaften hat zum Beispiel der Computer gebracht (Schmut-

zer, 1994); es sind computerbasierte Paradigmen entstanden, die teilweise die reinen mathematischen Modelle abgelöst und zu neuen «Wahrheiten»² geführt haben (Abelson et al., 1986).

In der Photogrammetrie bin ich auf einen Aufsatz gestossen, der das Denk- und Handlungsmodell der analytischen Photogrammetrie als ein Paradigma anspricht und der die digitale Photogrammetrie als einen Sprung im photogrammetrischen Paradigma sieht. Dieser Aufsatz stammt von Prof. Ackermann (1995). Ackermann ist bescheiden; er spricht in diesem Zusammenhang nämlich nur von einem Paradigmasprung oder Paradigma-Schub und nicht von einem Paradigma-Wechsel. Bevor ausgeführt wird, dass meines Erachtens das Laser-Scanning durchaus als Paradigma-Wechsel in der Photogrammetrie bezeichnet werden kann, soll die Terminologie wie folgt konkretisiert werden:

- Paradigma: (Denk-)Muster, das einer Disziplin – zum Beispiel der Photogrammetrie – dient.
- Paradigma-Wechsel: Ersetzen eines (Denk-)Musters durch ein weitgehend neues (Denk-)Muster.

2. Paradigmen der Photogrammetrie und des Laser-Scannings

Zunächst ist die Frage zu beantworten, welches Paradigma in der Photogrammetrie am stärksten ausgeprägt ist. Meines Erachtens³ ist es die geometrische Rekonstruktion der Objekte im dreidimensionalen Raum aus mindestens zwei Aufnahmen. Eine Aufnahme definiert ein Bündel von Richtungen, das Strahlenbündel genannt wird. Ein Objektpunkt ist im dreidimensionalen Raum rekonstruierbar, wenn er mindestens von zwei Richtungen getroffen wird. Die Richtungen bzw. Strahlen – durch das Licht der Sonne erzeugt – werden von passiven Sensoren registriert.

Dieses Grundmuster der (bisherigen) Photogrammetrie zeigt Abbildung 1. Im Sinne eines Paradigmas ist es gleichgültig, ob

- die Aufnahmen auf Film oder mittels ei-

Manuskript eines Vortrages, der am 4. September 2001 in Konstanz anlässlich der Dreiländertagung der DGPF, SGPBF und ÖVG gehalten wurde.

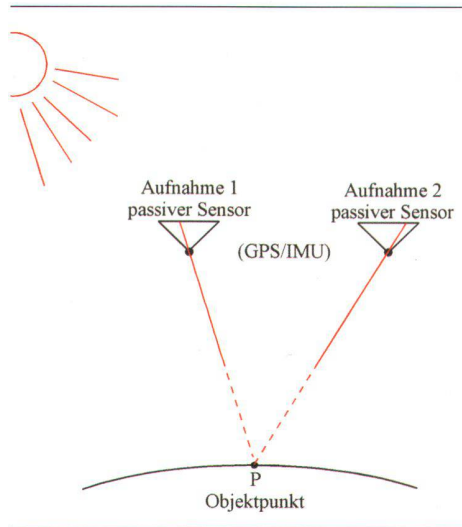


Abb. 1: Grundmuster der bisherigen Photogrammetrie.

- elektronischen Bildaufzeichnung erfolgen,
- die elektronische Bildaufzeichnung in einem zweidimensionalen Detektorfeld oder in einer eindimensionalen Detektorzeile erfolgt,
- die Messung der Bildpunkte stereoskopisch von einem Operateur oder digital mit einem Korrelationsalgorithmus erfolgt,
- eine dritte Aufnahme vom gleichen Objekt-Punkt vorhanden ist (*Multimatching* in der digitalen Photogrammetrie),
- eine (kalibrierte) Messkamera oder eine (unkalibrierte) Amateurkamera eingesetzt wird,
- die Lage der Aufnahmeorte und die Stellung der Aufnahmen aus Pass- und Verknüpfungselementen (Bündelblockausgleichung) oder aus GPS- und IMU-Aufzeichnungen ermittelt werden,
- das (natürliche) Sonnenlicht durch künstliches Licht – für manche Nahbereichsaufgaben – ersetzt wird,
- etc.

Nun steht die Frage an, welches Paradigma beim Laser-Scanning am stärksten ausgeprägt ist, m.a.W. welches Denkmuster liegt dem Laser-Scanning zugrunde. Wie bei der Photogrammetrie steht auch beim Laser-Scanning die geometrische Rekonstruktion der Objekte im drei-

dimensionalen Raum im Vordergrund, allerdings nicht aus mindestens zwei Aufnahmen sondern nur aus mindestens einer Aufnahme. An die Stelle eines Strahlenbündels tritt ein Bündel von Richtungen und Entfernungen, d.h. von Vektoren. An die Stelle passiver Sensoren treten aktive Sensoren. GPS-Positionierung und IMU-Orientierung werden – im Flugzeugeinsatz – essenziell; das Verknüpfen von zwei und mehr Aufnahmen zu einem räumlichen Netzwerk ist schwierig und erfolgt deshalb nur ausnahmsweise.

Dieses Grundmuster des Laser-Scannings zeigt Abbildung 2. Im Sinne eines Paradigmas ist es gleichgültig, ob

- die Entfernungen mittels Impuls-Laufzeitmessung oder mittels Phasen-Vergleich bestimmt werden,
- die Abtastung mit einem Schwingespiegel, einem rotierenden Spiegel oder mit einer Glasfaserzeile erfolgt,
- der erste oder der letzte (reflektierte) Impuls registriert wird,
- man sich bei der Erfassung der Objekt-Punkte nur mit einer Aufnahme begnügt oder man doch überlappende Aufnahmen – wegen einer Verknüpfung und/oder zur Überwindung sichtotter Räume – anstrebt,
- noch die ursprüngliche profilweise Erfassung in Flugrichtung oder die gegenwärtig weit verbreitete Erfassung mittels Scanner quer zur Flugrichtung erfolgt,
- etc.

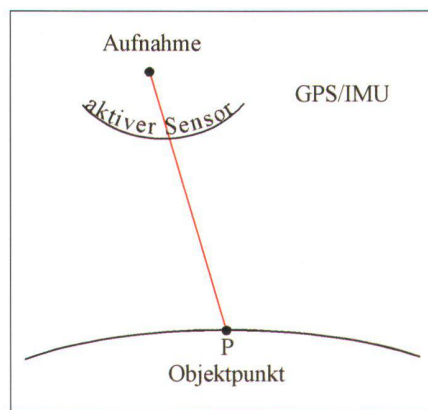


Abb. 2: Grundmuster des Laser-Scannings bzw. der neuzeitlichen Photogrammetrie.

Das Paradigma des Laser-Scannings ist schon längere Zeit ein bekanntes Paradigma in der Fernerkundung. Dort spricht man von *Lidar* (*Light detection and ranging*). Auch das in Abbildung 1 skizzierte Paradigma ist ein Paradigma der Fernerkundung. Wenn allerdings geometrische Problemstellungen im Vordergrund stehen, spricht man nach wie vor von Photogrammetrie. In gleicher Weise sollte auch das in der Abbildung 2 skizzierte Paradigma als Paradigma der Photogrammetrie angesehen werden. Dieses Paradigma (Abb. 2) wird immer mehr das Paradigma der Abbildung 1 ablösen. Dieser Paradigma-Wechsel ist in der Photogrammetrie voll im Gange.

Den angedeuteten Paradigma-Wechsel haben vor allem die Anwender zum Durchbruch verholfen. Ich möchte den Anwendern ein Kompliment für diese Risikobereitschaft und Aufgeschlossenheit für Neues aussprechen. In erster Linie war und ist die Praxis vom hohen Automationsgrad des Laser-Scannings angetan.

3. Beiträge der Photogrammetrie zum Laser-Scanning

Es geht um Beiträge, die aus einer eher geometrisch geprägten Sicht entstanden sind bzw. entstehen. Diese Beiträge beziehen sich zwangsläufig auf die Auswertung der Laser-Scanner-Daten und nicht auf die Sensoren.

In Europa hat das Laser-Scanning zweifelsohne die grössten Impulse durch den Sonderforschungsbereich SFB 228 (Hochgenaue Navigation) der Deutschen Forschungsgemeinschaft erfahren. Die Publikation (Ackermann et al., 1994) und die dort zitierten Publikationen waren bahnbrechend für den Einsatz der Laser-Technik in Waldgebieten. Die Ergebnisse liessen Wissenschaftler und Praktiker aufhorchen.

Das Laser-Scanning liefert eine Punktwolke, das *Matching* in der digitalen Photogrammetrie ebenfalls. Es ist daher nicht überraschend, dass Photogrammeter, die sich mit dem *Matching* intensiv befasst haben bzw. befassen, sich auch um die

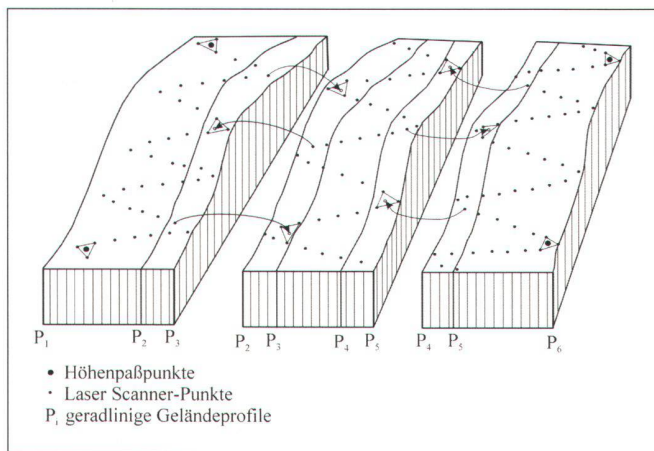


Abb. 3: Simultane Höheneinpassung von überlappenden Laser-Scanner-Streifen in das Landeskoordinatensystem.

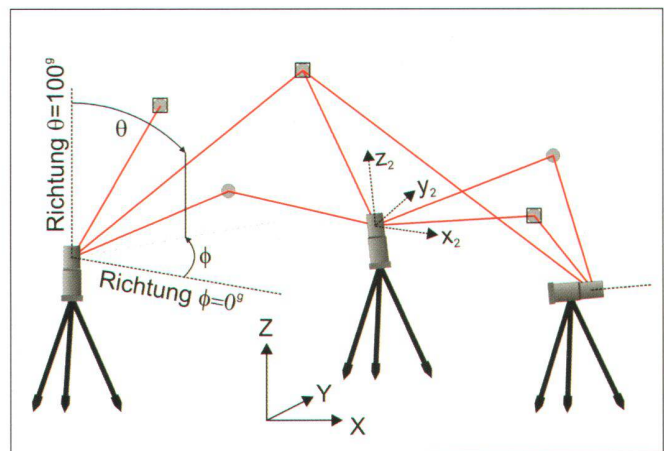


Abb. 4: Blockausgleichung mit «unabhängigen Modellen».

Auswertung der Laser-Scanner-Daten angenommen haben. Wie aus solchen Punktwolken Gebäude modelliert werden können, findet man unter anderem in den Publikationen von Förstner & Weidner (1995), Brenner & Haala (1999) und Maas & Vosselman (1999).

In der Folge werden Beiträge des Institutes für Photogrammetrie und Fernerkundung der TU Wien (I.P.F.) zum Laser-Scanning aufgezählt:

Geländemodelle in Stadt- und Waldgebieten

Der am I.P.F. seit langem verwendete Algorithmus zur Interpolation von Geländemodellen aus photogrammetrischen Daten zeichnet sich besonders dadurch aus, dass die zufälligen Messfehler weitgehend eliminiert – d.h. herausgefiltert – werden können (Kraus, 2000). Dieser Interpolations- und Filteralgorithmus war auf die Spezifika der Laser-Scanner-Daten anzupassen. Diese Anpassung konnte durch die Einführung einer schiefen und exzentrischen Fehlerverteilung in die robuste Schätzung erreicht werden (Kraus, 1997). Eine wesentliche Effizienz- und Leistungssteigerung konnte durch die vor kurzem vorgenommene Einführung von Datenpyramiden erzielt werden (Pfeifer et al., 2001).

Beispiele sind unter anderem in folgenden Publikationen zu finden: Kraus & Pfeifer (1998), Briese et al. (2001a), Briese et al. (2001b). In der zuletzt angegebenen

Publikation sind auch Genauigkeiten von Geländemodellen in Stadtgebieten enthalten. Im Mittel beträgt die Genauigkeit ± 7 cm. Auf verkehrsfreien Strassen erreicht man sogar eine Genauigkeit von ± 1.0 cm; das Laser-Scanning ist also der Präzisionsphotogrammetrie zuzuordnen. Zur Abrundung dieser Anwendung sollen noch einige Publikationen erwähnt werden, die sich ebenfalls mit der Ermittlung von Geländemodellen aus Laser-Scanner-Daten befassen: Hansen & Vögtle, 1999, Lohmann et al., 2000, Vosselman, 2000, Axelsson, 2000).

Simultane Einpassung der Laser-Scanner-Streifen in das Landeskoordinatensystem

Die GPS-Positionierung und die IMU-Orientierung erlauben – bei einer (bekannten) Referenzstation und bei Kenntnis des Geoids – eine direkte Georeferenzierung. Verschiedene Einflüsse, z.B. Drifts in der IMU-Orientierung, führen zu systematischen Fehlern. Von der Photogrammetrie sind solche Phänomene aus der Streifentriangulation bekannt. Das Denkmuster der Streifentriangulation haben wir am I.P.F. zur simultanen Einpassung der Laser-Scanner-Streifen in das Landeskoordinatensystem übernommen. Abbildung 3 zeigt das Grundprinzip anhand der Höheneinpassung. Details – insbesondere die Ermittlung der Streifen Verknüpfungselemente – findet man bei Kager & Kraus (2001). In einem Pilotprojekt im

Oder-Gebiet konnte mit dieser Methode die Homogenität an den Streifenübergängen um den Faktor Zwei gesteigert werden (Brockmann & Mandlbürger, 2001).

Simultane Einpassung frei gewählter terrestrischer Laser-Scanner Standpunkte

Auch für terrestrische Laser-Scanner kann ein Denkmuster aus der Photogrammetrie ein interessantes Auswerteverfahren bieten. Terrestrische Laser-Scanner liefern standpunktweise Punktwolken. Man könnte die Laser-Scanner-Standpunkte in einem Koordinatensystem einmessen. So, wie man aber bei der terrestrischen Photogrammetrie immer mehr davon bekommt, die Aufnahmeorte einzumessen und statt dessen eine Phototriangulation mit Verknüpfungs- und Passpunkten vornimmt, sollte man auch die Laser-Scanner-Standpunkte einer Blockausgleichung mit «unabhängigen Modellen» unterwerfen. Das Prinzip zeigt Abbildung 4. Ein Modell entspricht einem Laser-Scanner-Standpunkt mit seinen Polarkoordinaten. Resultate einer solchen Blockausgleichung haben wir anhand einer Innenraumaufnahme im Schloss Schönbrunn bereits publiziert (Pfeifer et al., 2000). Ein grosses Problem ist die Identifizierung von Verknüpfungspunkten in den Punktwolken der Laser-Scanner-Daten. Mit speziellen Marken, die im Innenraum angebracht wurden und die in den

zusätzlich vorhandenen Intensitätsbildern identifiziert werden konnten, wurde dieses Problem gelöst.

Ableitung von Strukturelementen aus Laser-Scanner-Daten

Die grösste Schwäche der gegenwärtigen Laser-Scanner ist, dass man nur Punktwolken und keine Strukturelemente, wie zum Beispiel Geländekanten, erhält. Mit raffinierten Methoden können – auf Umwegen – trotzdem Strukturelemente abgeleitet werden.

Das I.P.F., aber auch andere Gruppen, bemühen sich gegenwärtig, Geländekanten aus Laser-Scanner-Daten zu extrahieren. Eine solche Kantenextraktion kann nicht mit den Methoden der digitalen Bildverarbeitung, die in zweidimensionalen Bildern automatisch (Kontrast-)Kanten finden, erfolgen, sondern es sind Methoden für eine 2.5D-Kantenextraktion gefragt⁴. Mit solchen Problemstellungen sind Photogrammeter besser vertraut als andere Berufsgruppen.

Anhand eines anderen Strukturelementes, nämlich von Uferlinien, konnten wir, d.h. Herr Mandlbürger, zeigen, wie dreidimensionales Denken und Handeln zum Ergebnis führen. Diese Methode wurde anhand umfangreicher Beispiele für die Bundesanstalt für Gewässerkunde, Koblenz, mit Erfolg erprobt (Brockmann & Mandlbürger, 2001).

4. Gemeinsames Paradigma für Photogrammetrie und Fernerkundung als Ausblick

Das zuletzt erwähnte Beispiel demonstriert, wie hilflos man in einem reinen Entfernungsbild ist. Das gegenwärtige Laser-Scanning liefert nur Richtungen und Entfernungen; aus denen – im Flugzeugeinsatz – ein Bild von Höhenwerten abgeleitet wird. Von der aufgenommenen Landschaft hat man die Höhenwerte, aber sonst nichts; es ist «Nacht». So wie der Mensch für seine Aktivitäten das Licht schätzt, so muss auch das Laser-Scanning mit mehr Licht ausgestattet werden.

Bei der Fernerkundung spielt das Licht – als Sammelbegriff der elektromagnetischen Strahlung – die zentrale Rolle. Die Fernerkundung, die Informationen über Art und Eigenschaften entfernter Objekte – unter anderem auch geometrische Eigenschaften – gewinnt, benutzt als Informationsträger die elektromagnetische Strahlung. Dabei werden passive Sensoren (zur Aufzeichnung natürlicher Strahlung von Sonne und Erde) und aktive Sensoren (zur Registrierung künstlich erzeugter Strahlung) eingesetzt.

Ein gemeinsames Paradigma für Photogrammetrie und Fernerkundung ist gesucht. Dieses gemeinsame Paradigma sollte die beiden Paradigmen, die in den Abbildungen 1 und 2 skizziert sind, vereinigen und die elektromagnetische Strahlung als Informationsträger in den Mittelpunkt stellen. Abbildung 5 ist der Versuch der Skizzierung eines gemeinsamen Paradigmas für Photogrammetrie und Fernerkundung, eines P&F-Paradigmas. Wegen der oben angegebenen weiten Definition der Fernerkundung sollte man es besser F&P-Paradigma nennen. Das F&P-Paradigma (Abb. 5) ist einerseits eine Vereinigung der Abbildungen 1 und 2, d.h. des bisherigen photogrammetrischen Paradigmas und des neuen photogrammetrischen Paradigmas, und andererseits wurden die (geradlinigen) Richtungen der abbildenden Strahlen (Abb. 1) und die (geradlinigen) Vektoren (Abb. 2) durch symbolische (elektromagnetische) Wellen ersetzt. Die rein geometrische Sicht wird mit der physikalischen Sicht zusammengeführt.

Das F&P-Paradigma befriedigt die Fernerkundung und die Photogrammetrie in gleicher Weise. Das gemeinsame Paradigma ist für beide Disziplinen ein Paradigma-Wechsel im Vergleich zum gegenwärtigen Denk- und Handlungsmuster, denn

- zu jedem (Fernerkundungs-)Pixel gibt es auch ein «Spektrum» der Entfernungen, das mindestens aus dem ersten und letzten Impuls besteht,
- zu jedem (Photogrammetrie-)Pixel gibt es auch ein Spektrum der elektromagnetischen Strahlung, das – abhängig

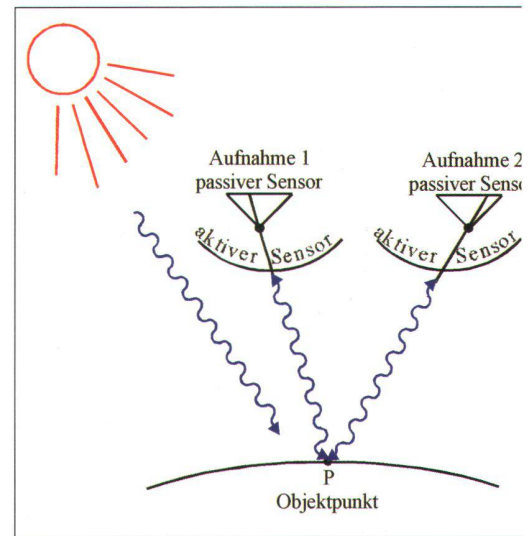


Abb. 5: Gemeinsames Paradigma für Photogrammetrie und Fernerkundung.

vom Sensor – von natürlicher und/oder künstlicher Strahlung geprägt ist,

- zu jedem Pixel gibt es mindestens ein zweites Pixel mit dem gleichen photogrammetrischen und fernerkundlichen Informationsgehalt, aber aufgenommen aus einer anderen Richtung⁵.

Eine mögliche Einschränkung auf nur ein Pixel von der jeweiligen Objektstelle und die gegenseitige Substitution der Komponenten des F&P-Paradigmas sind für die Praxis von grosser Wichtigkeit, denn

- das Laser-Scanning gestattet auch die Objektrekonstruktion nur mit einem Aufnahmestrahle (wichtig in bewaldeten oder eng bebauten Gebieten),
- das Laser-Scanning gestattet die Objektrekonstruktion auch in Gebieten ohne Textur, wo die Stereophotogrammetrie versagt,
- beim Laser-Scanning ist man nicht an eine gute Beleuchtung der Landschaft durch die Sonne gebunden,
- etc.

Die gerätetechnische Verwirklichung des in der Abbildung 5 skizzierten F&P-Paradigmas wird von Firmen bereits angekündigt und wird sogar in Teillösungen bereits erprobt. Es war nicht die Absicht dieses Vortrages, auf gerätetechnische Aspekte einzugehen. Es sollten vielmehr die Wissenschaftler und Praktiker auf die

verschiedenartige Nutzung der komplexen Datensätze der Zukunft aufmerksam gemacht werden. Diese Datensätze sollten möglichst simultan aufgenommen werden, aber auch eine zeitliche Versetzung bzw. eine Auswahl wird aus pragmatischen und finanziellen Gründen in vielen Fällen empfehlenswert sein.

Literaturverzeichnis:

- Abelson, H., et al., 1986: A New Era in Scientific Computation. MIT, Comp. Lab., Mimeo.
- Ackermann, F., Englich, M., Kilian, J., 1994: Die Laser-Profil-Befliegung «Gammertingen 1992». ZfV 119 (5): 264–277.
- Ackermann, F., 1995: Digitale Photogrammetrie – ein Paradigma-Sprung. ZPF 63 (3): 106–115.
- Axelsson, P., 2000: DEM Generation from Laser Scanner Data Using Adaptive Tin Models. Int. Archives of Ph. and RS, XXXIII (B4), ISPRS-Congress, Amsterdam.
- Brenner, G., Haala, N., 1999: Rapid Production of Virtual Reality City Models. GIS 12 (2): 22–28.
- Briese, Ch., Kraus, K., Mandelburger, G., Pfeifer, N., 2001a: Einsatzmöglichkeiten der flugzeuggetragenen Laser-Scanner. Mitteilungen des Institutes für Geodäsie der Uni Innsbruck, Heft 19: 17–26.
- Briese, Ch., Belada, P., Pfeifer, N., 2001b: Digitale Geländemodelle im Stadtgebiet aus Laser-Scanner-Daten. Österreichische Zeitschrift für Vermessung und Geoinformation 89 (2): S. 83–91.
- Brockmann, H., Mandelburger, G., 2001: Aufbau eines Digitalen Geländemodells vom Wasserlauf der Grenzoder. Publikation der Deutschen Gesellschaft für Photogrammetrie und Fernerkundung, Band 10, S. 199–208.
- Förstner, W., Weidner, U., 1995: Towards Automatic Building Extraction from High-Resolution Digital Elevation Models. ISPRS-Journal 50 (4): 38–49.
- Hansen, W., Vögtle, T., 1999: Extraktion der Geländeoberfläche aus flugzeuggetragenen Laserscanner-Aufnahmen. PFG 1999 (4): 229–236.
- Kager, H., Kraus, K., 2001: Height Discrepancies between Overlapping Laser Scanner Strips – Simultaneous Fitting of Aerial Laser Scanner Strips. Proceedings of the 5th Conference on Optical 3-D Measurement Techniques, Vienna (Grün/Kahmen Eds.), pp. 103–110.
- Kraus, K., 1997: Eine neue Methode zur Interpolation und Filterung von Daten mit schiefer Fehlerverteilung. Österreichische Zeitschrift für Vermessung und Geoinformation 85 (1): 25–30.
- Kraus, K., Pfeifer, N., 1998: Determination of Terrain Models in Wooded Areas with Airborne Laser Scanner Data. ISPRS Journal 53 (4): 193–203.
- Kraus, K., 2000: Photogrammetrie. Band 3 (Topographische Informationssysteme). – 1. Aufl., 419 S., Dümmler Verlag, Köln.
- Kraus, K., Pfeifer, N., 2001: Advanced DTM Generation from Lidar Data. International Archive of Photogrammetry and Remote Sensing, Volume XXXIV–3/W4, pp. 23–30, Annapolis, Maryland, 2001.
- Kuhn, T., 1962: The Structure of Scientific Revolutions. 2nd Edition Univ. of Chicago Press.
- Lohmann, P., Koch, A., Schaeffer, M., 2000: Approaches to the Filtering of Laser Scanner Data. Int. Archives of Ph. and RS, XXXIII (B3), ISPRS-Congress, Amsterdam.
- Maas, H., Vosselman, G., 1999: Two Algorithms for Extracting Building Models from Raw Laser Altimetry Data. ISPRS-Journal 54 (2–3): 153–63.
- Pfeifer, N., Kraus, K., Schwarz, R., Ullrich, A., 2000: Nahbereichs-Laser-Scanner für die Innenraum-Aufnahme. Tagungsband Ingenieurvermessung 2000, S. 114–121, München, Wittwer-Verlag.
- Pfeifer, N., Stadler P., Briese, Ch., 2001: Derivation of Digital Terrain Models in the SCOP++ Environment. Proceedings of OEEPE Workshop on Airborne Laserscanning and Interferometric SAR for Detailed Digital Terrain Models, Stockholm, Sweden.
- Schmutzer, M., 1994: Ingenium und Individuum. – 1. Aufl., 472 S., Springer-Verlag Wien New York.
- Vosselman, G., 2000: Slope based filtering of laser altimetry data. Int. Archives of Ph. and RS, XXXIII, (B3/29), ISPRS-Congress, Amsterdam.

Anmerkungen:

- ¹ Die deutschsprachigen Formulierungen orientieren sich an Schmutzer (1994).
- ² Bei meinen Vorbereitungen bin ich auf eine Äusserung von Max Planck gestossen, der gesagt haben soll: «Die Wahrheit triumphiert nie, ihre Gegner sterben nur aus.»
- ³ Ein Paradigma und noch mehr ein Paradigmawechsel hängen weitgehend von einer persönlichen Sicht bzw. von der Sicht der jeweiligen Fachdisziplin ab. Ein Paradigmawechsel in der Theorie der Auswertetechnik muss zum Beispiel noch lange kein Paradigmawechsel in der Sensorentwicklung sein und umgekehrt. Dieser Beitrag ist von meiner Sicht – mit meiner Ausbildung und meinem wissenschaftlichen Umfeld – auf die Paradigmen und auf etwaige Paradigmen-Wechsel geprägt.
- ⁴ Inzwischen haben wir einen einschlägigen Algorithmus und die ersten Anwendungsbeispiele publiziert (Kraus & Pfeifer, 2001).
- ⁵ Die beiden Richtungen können innerhalb eines Flugstreifens – ähnlich der Dreizeilenkamera – verwirklicht werden. Sofern nur Sensoren verwendet werden, die zum Nadir ausgerichtet sind, bekommt man die beiden Richtungen mittels einer Querüberdeckung der Streifen von mindestens 50%.

Prof. Dr. Karl Kraus
Institut für Photogrammetrie und Fernerkundung der TU Wien
Gusshausstrasse 27-29
A-1040 Wien
kk@ipf.tuwien.ac.at

Wandeln Sie Ihr INTERLIS-Datenmodell in ein UML-Diagramm. Oder umgekehrt. Software herunterladen, testen.

Ihr Datenmodell als Diagramm!



EISENHUT INFORMATIK

Rosenweg 14 • CH-3303 Jegenstorf • Tel 031 762 06 62 • Fax 031 762 06 64 • <http://www.eisenhutinformatik.ch>