





L'instrumentation embarquée sur PAMELI

Le projet

Le litoral est un milieu complexe, dont l'évolution est soumise aux interactions entre différents facteurs physiques, chimiques, biologiques et humains. Le drone marin PAMELI est né du besoin d'observations répétées, colocalisées et simultanées de différentes disciplines, et de l'archivage et l'accessibilité dans le temps de ces différentes observations.

Schéma conceptuel du projet PAMELi





PAMELI En Vidéo!





Plateforme drones et télédétection

Depuis quelques années, l'utilisation des drones se généralise pour observer le territoire. Les drones aériens sont les plus couramment utilisés, en particulier pour l'étude de la dynamique du littoral car ils permettent de couvrir de vastes zones à haute résolution spatiale, avec une fréquence temporelle élevée. Par photogrammétrie, les images acquises permettent de générer des modèles numériques de surface (MNS) précis et des orthomosaïques de qualité.

Les responsables scientifique et technique pour la partie « drones aériens », sont respectivement Nathalie Long et Nicolas Lachaussée. Natacha Volto intervient sur la plateforme pour les traitements en photogrammétrie et en télédétection. Ils sont également télépilotes de la plateforme, détenteurs du brevet théorique de pilote et déclarés auprès du CNRS et de la DGAC.



Plateforme drones et télédétection Drones aériens

- eBee X (Sensefly)
- Voilure fixe (ail volante)
- Fabriquant : SenseFly (Suisse)
- Poids: 1,4 kg
- Envergure: 116 cm
- Temps de vol maximum : 90 min
- Résistance au vent : < 46 km/h (12.8 m/s)





Caméra S.O.D.A 3D RGB - 20 Mp



Plateforme drones et télédétection Drones aériens

- eBee (Sensefly)
- Voilure fixe (ail volante)
- Fabriquant : SenseFly (Suisse)
- Poids: 700 gr
- Envergure : 96 cm
- Temps de vol maximum : 50 min
- Matériau : EPP résistant aux chocs
- Résistance au vent : < 45 km/h (12 m/s)



Canon Elph 110 HS

RGB - 16 Mp



Canon S110 NIR

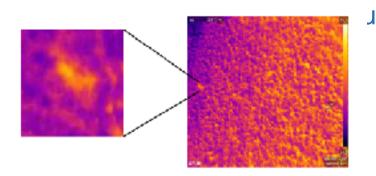
Vert, rouge et NIR - 12MP





Plateforme drones et télédétection Drones aériens

- Phantom 4 Pro V2 (DJI)
- Poids: 1375 g (1700 g avec la nacelle et la FLIR)
- Autonomie: 30 min (15 min avec la FLIR ou le SEQUOIA)
- Vitesse max: 72km/h en mode sport
- Portée radio : FCC 7km / CE 4km

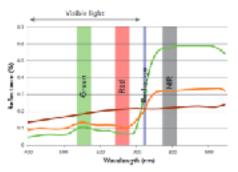






Capteur RGB - 20Mp

Green Vegetation Reflectance



Capteur FLIR
Caméra thermique

Capteur SEQUOIA

Multispectral



Plateforme drones et télédétection

Drones aériens

Mavic Pro (DJI)

Poids: 734 g

Autonomie: 27 min

Vitesse max: 65 km/h

Portée radio : FCC 7km / CE 4km

Capteur - Photos : 12 Mp - Vidéo :

Résistance au vent : jusqu'à 36km/

Canon

RGB 12 Mp





Plateforme drones et télédétection

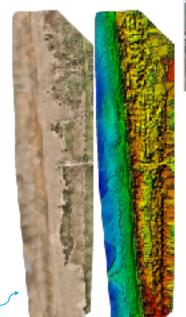
Activité

1) Acquisition de données : préparation et réalisation de la mission de terrain afin d'acquérir les données en suivant un protocole défini.





2) Traitement et analyse des données : étape effectuée au laboratoire consistant à produire principalement une orthomosaïque et un modèle numérique de surface (MNS) par photogrammétrie à partir des photos acquises sur le terrain.



Recouvreme nt entre les images

Modèle numérique de surface (MNS)

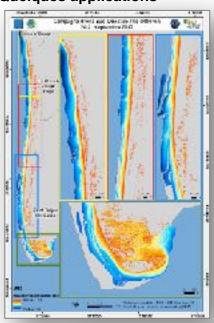


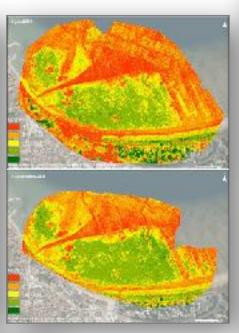
Orthomosaïque

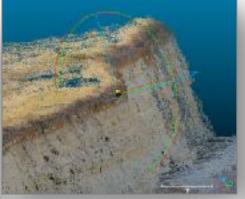


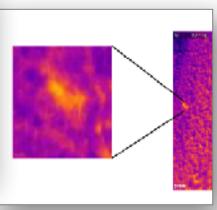


Quelques applications

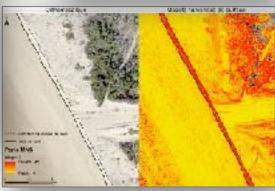




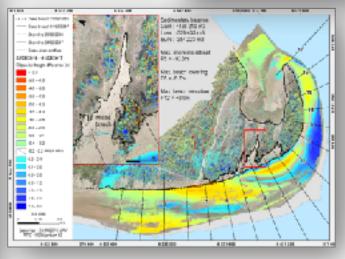


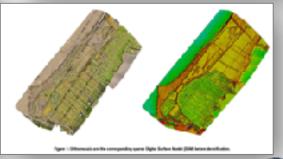








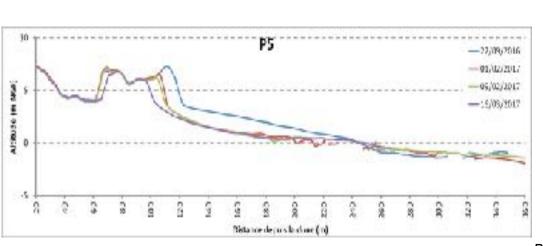


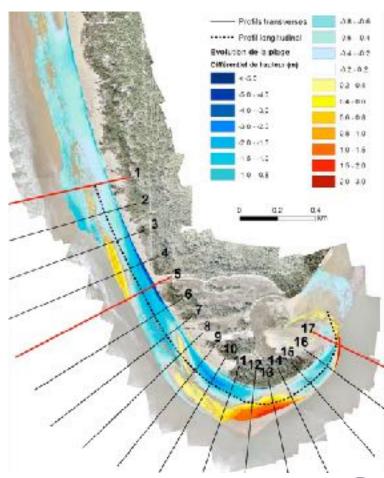


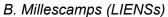


Un exemple de résultat

7 Côte Sud-Ouest de l'île d'Oléron









Conclusion

L'imagerie par drone permet

- ✓ un suivi haute fréquence temporelle et à haute résolution spatiale
- ✓ l'acquisition de données et le suivi de zones difficilement accessibles
- ✓ une acquisition de la donnée dés que possible après un évènement météorologique extrême

