

SLAM e nuvole di punti

- **Laser Scanner, Fotogrammetria, SLAM**
- **Principi della tecnologia SLAM**
- **Trattamento della nuvola di punti**

relatori

Francesco Guerra, Enrico Breggion, Andrea Martino
Laboratorio di Geomatica CIRCE - Università Iuav di Venezia

25.06.2024
09:00-13:00

Grand Hotel
Vigna Nocelli

SS17 Foggia - Lucera, Km. 329
71036 - Lucera (Foggia)

Ai partecipanti saranno riconosciuti CFP



Programma:

8.30 iscrizione partecipanti

9.00 saluti istituzionali

Prof.ssa Caterina BALLETTI – presidente della SIFET

Geom. Cosimo DE TROIA – presidente Collegio Circondariale dei Geometri e G.L. di Lucera

Geom. Antonio TROISI - presidente Collegio Geometri e Geometri Laureati di Foggia

Geom. Saverio BINETTI - presidente Collegio Geometri e Geometri Laureati di B.A.T.

9.30 inizio del seminario

Prof. Francesco GUERRA - Dottore di ricerca in Scienze geodetiche e topografiche, professore ordinario di Topografia e Cartografia all'Università Iuav di Venezia e membro del Consiglio Direttivo del SIFET.

SISTEMI DI GENERAZIONE DELLE NUVOLE DI PUNTI: LASER SCANNER – FOTOGRAMMETRIA – SLAM

Dott. Enrico Breggion - Dottore in Architettura, dottorando ICAR/06 e ricercatore del Laboratorio di Geomatica del CIRCE dell'Università Iuav di Venezia, presso il quale si occupa di SLAM e di rilievi topografici e fotogrammetrici.

ANALISI E CONFRONTI TRA NUVOLE DI PUNTI: PRECISIONI OTTENUTE

Dott. Andrea Martino - Dottore in Architettura, dottorando ICAR/06 e ricercatore del Laboratorio di Geomatica del CIRCE dell'Università Iuav di Venezia, presso il quale si occupa di SLAM e di rilievi topografici e fotogrammetrici.

TRATTAMENTO DEI DATI – UTILIZZAZIONE DELLE NUVOLE DI PUNTI – ESEMPI DI APPLICATIVI

11.00 demo - esposizione aziende di settore

STONEX

MICROGEO

DYNATECH

12.30 dibattito aperto

13.00 conclusione e saluti

