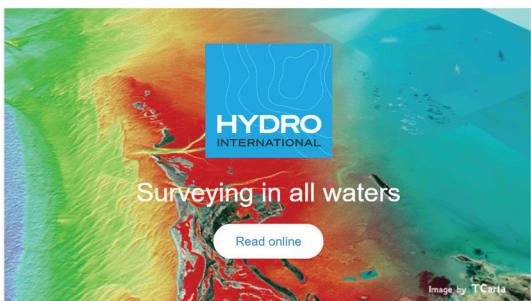


KARTOGRAFIRANJE RIJEKA I JEZERA AUTONOMNIM PLOVILOM



snima rijeke, jezera i luke iznad i ispod površine vode i izrađuje 3D karte.

Služeći se GPS-om i drugim senzorima plovilo se može kretati autonomno. Za kartografiranje iznad vode koristi se laserskim skenerima i kamerama u kombinaciji sa softverom za kartografiranje razvijenim u Fraunhofer IOSB-u, koji uredajima omogućuje rekonstrukciju visoko preciznih 3D modela okoline. Za podvodno kartografiranje služi višesnopni dubinomjer (vidi Klarić i dr. 2022), koji je integriran u sustav senzora i stvara potpuni 3D model dna. Sustav je poluautomatski jer korisnik treba samo odrediti područje koje će se kartografirati. Sam proces izmjere potpuno je automatski.

Prvi korak je određivanje područja koje će se snimati. Softver se zatim koristi tim podacima za izračunavanje rute, autonomno izbjegavajući prepreke koje detektiraju laserski skener i dubinomjer.

Postoji širok izbor potencijalnih primjena razvijene tehnologije. Osim autonomne izmjere plovnih kanala i gradevinskih objekata, korisnici koji žele samo autonomno navigirati vodenim tijelima također se mogu koristiti softverom razvijenim u projektu.

Uz algoritme autonomije, autonomna plovidba također zahtijeva vrlo precizne karte, koje trenutačno nisu uvjek dostupne. Opisani poluautomatski navigacijski sustav nudi ekonomičnu alternativu trenutnim metodama izmjere (Hydro International 2023).

Literatura

Hydro International (2023): Mapping rivers and lakes with an autonomous watercraft, News, August 31, 2023,
<https://falco.studio/campaigns/5c62db1c-c6dc-462c-a035-86be349fc346>,
(5. 9. 2023.).

Klarić, L., Pribićević, B., Đapo, A., Žeger, L. (2022): Integrirani hidrografski sustav za održivi razvoj morskog ekosustava, Geodetski list, 76 (99), 3, 213–226,
<https://hrcak.srce.hr/clanak/412436>, (5. 9. 2023.).

Nedjeljko Frančula