



Rückblick GeoVision Session #4

Am Donnerstag, 25.11. fand die SGPF GeoVision Session #4 zum Thema «3D Reality Capture» statt.

Rund 30 von 42 angemeldeten Zuhörerinnen und Zuhörer waren online und profitierten von drei fachlich sehr inspirierenden Vorträgen über nicht alltägliche Mobile Mapping Systeme und Anwendungen.

Zuerst präsentierte **Prof. Dr. Stephan Nebiker** die Ergebnisse sowie die laufenden Entwicklungen im Rahmen des bildbasierten Parkplatzmonitorings (BiPaMo) - wobei eine KI vollautomatisch Fahrzeuge aus den RGB-D-Daten detektiert, welche mit einem low-cost Mobile Mapping-System erfasst wurden.

Anschliessend stellte **Marc Keller** von **digital survey** das mit Bodenradar erweiterte Mobile Mapping-System vor, um sich im Untergrund befindliche Werkleitungen zu erfassen und sichtbar zu machen.

Nicht zuletzt gab **Daniel Stähli** von **iNovitas** einen tiefgründigen Einblick in die Gleisdiagnostik, wobei das bildbasierte Mobile Mapping-System in Kombination mit zahlreichen weiteren Sensoren für sämtliche Anspruchsgruppen einen grossen Mehrwert bietet.

Die Slides der Präsentationen sind bereits [online](#), die Videos werden in den nächsten Wochen folgen.

Revue GeoVision Session #4

Le jeudi 25 novembre a eu lieu la session #4 de la SSPT GeoVision sur le thème «3D Reality Capture».

Une trentaine d'auditeurs sur les 42 inscrits étaient en ligne et ont profité de trois présentations professionnelles très inspirantes sur des systèmes et applications de cartographie mobile peu communs.

Stephan Nebiker a tout d'abord présenté les résultats et les développements en cours dans le cadre de la surveillance des places de stationnement basée sur l'image (BiPaMo) - où une IA détecte de manière entièrement automatique les véhicules à partir des données RGB-D saisies avec un système de cartographie mobile low-cost.

Ensuite, **Marc Keller** de **digital survey** a présenté le système de cartographie mobile complété par un radar de sol, afin de détecter et de rendre visibles les conduites souterraines.

Enfin, **Daniel Stähli** d'**iNovitas** a donné un aperçu approfondi du diagnostic des voies ferrées, où le système de cartographie mobile basé sur l'image, combiné à de nombreux autres capteurs, offre une grande valeur ajoutée à tous les groupes d'intérêt.

Les diapositives des présentations sont déjà en [ligne](#), les vidéos suivront dans les prochaines semaines.

