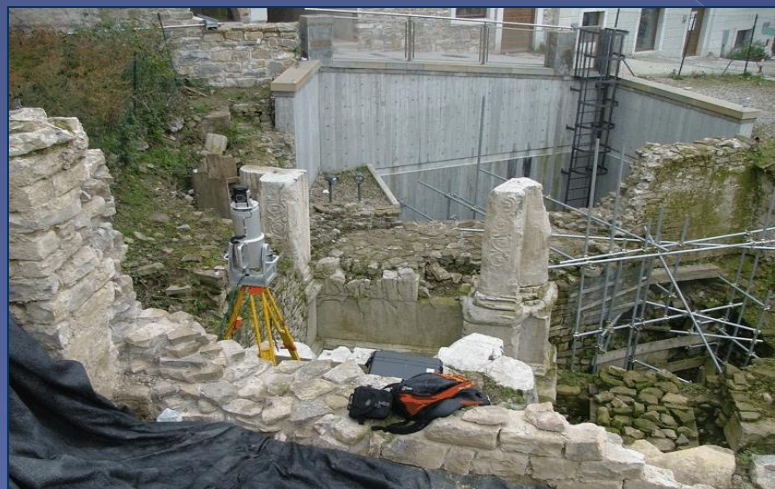




# Rilievi Laser Scanner delle colonne romane di Urban via dei Capitelli, Trieste



Prof. ing. Raffaella Cefalo  
Prof. ing. Andrea Piemonte  
Ing. Lorenzo Andriani



## GEOSNAV

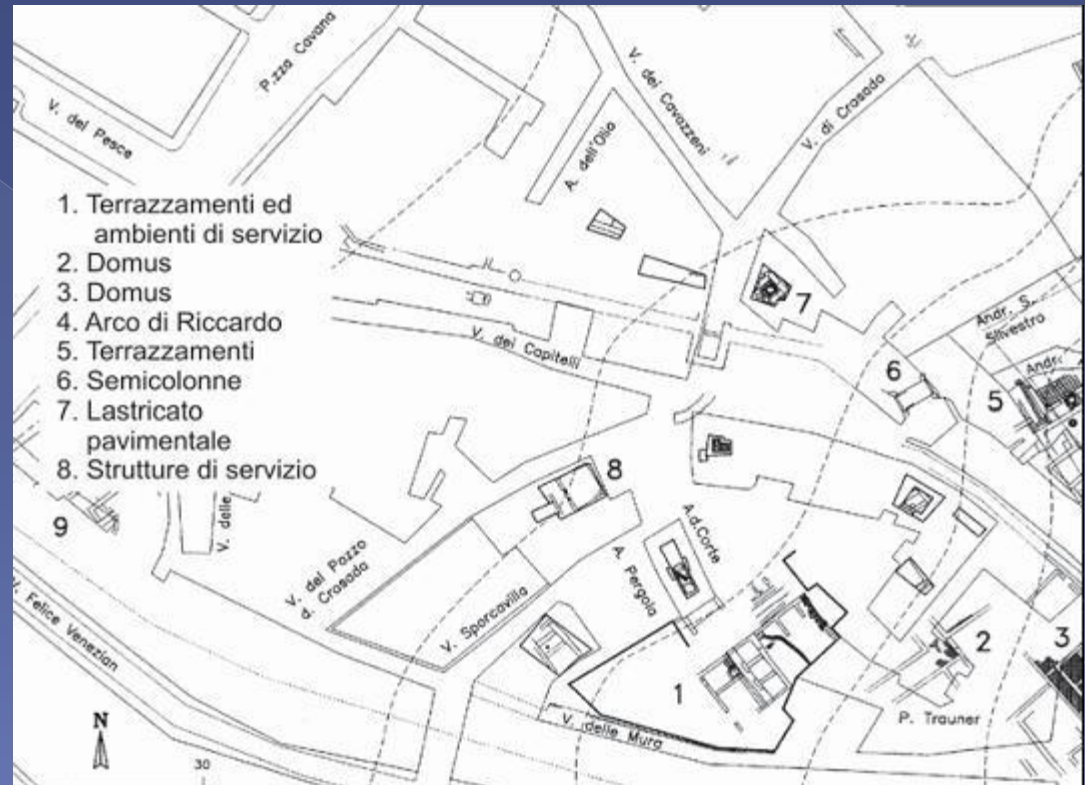
GEOSNAV LABORATORY  
GEODESY AND SATELLITE NAVIGATION LABORATORY  
UNIVERSITY OF TRIESTE, ITALY



# Scavi archeologici – URBAN via dei Capitelli Trieste

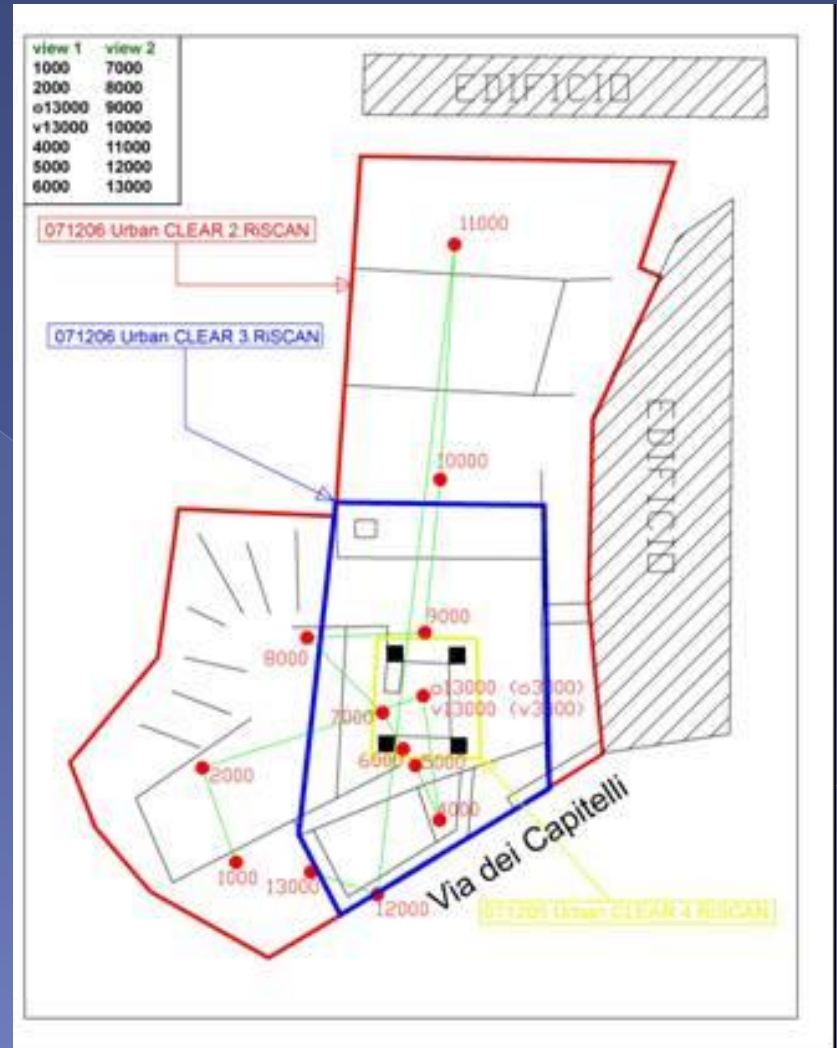
SBAAAS, Trieste

Prof.ssa Chiara Morselli  
Scienze dell'Antichità,  
Università di Trieste



# Scansioni effettuate

area interessata  
dal rilievo laser  
scanner



# Strumentazione utilizzata

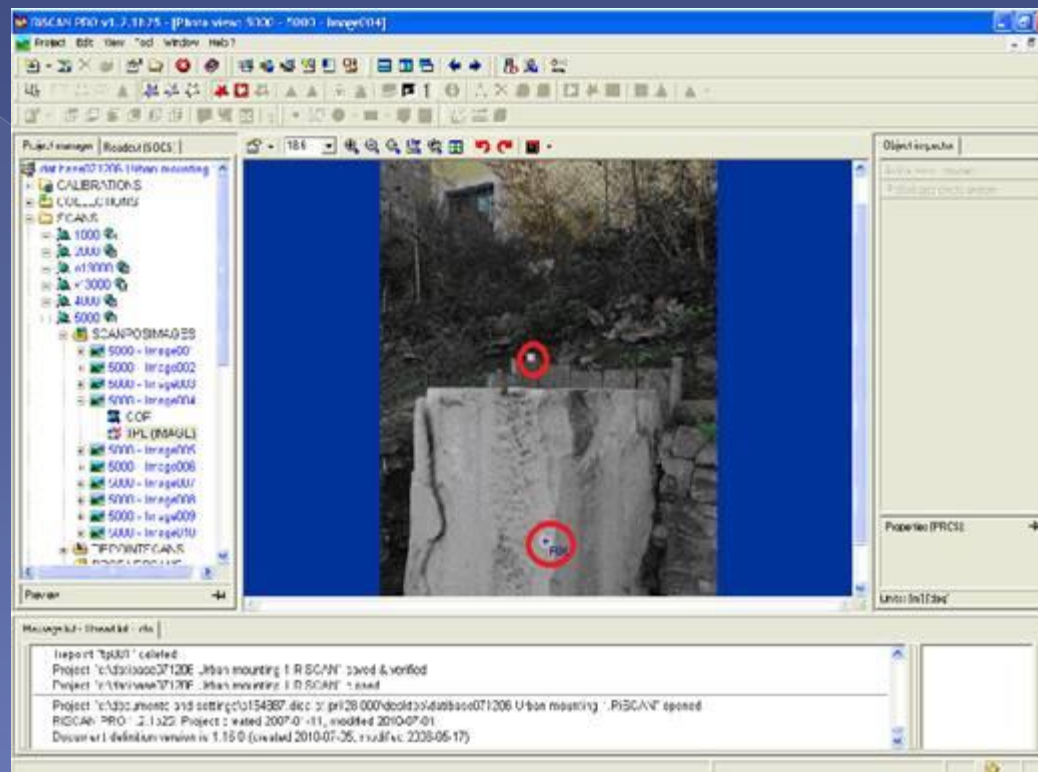
Lo scanner  
utilizzato per il  
rilievo è un Riegl  
LMS-Z420i, con  
associata una  
camera digitale  
calibrata Nikon  
D70s

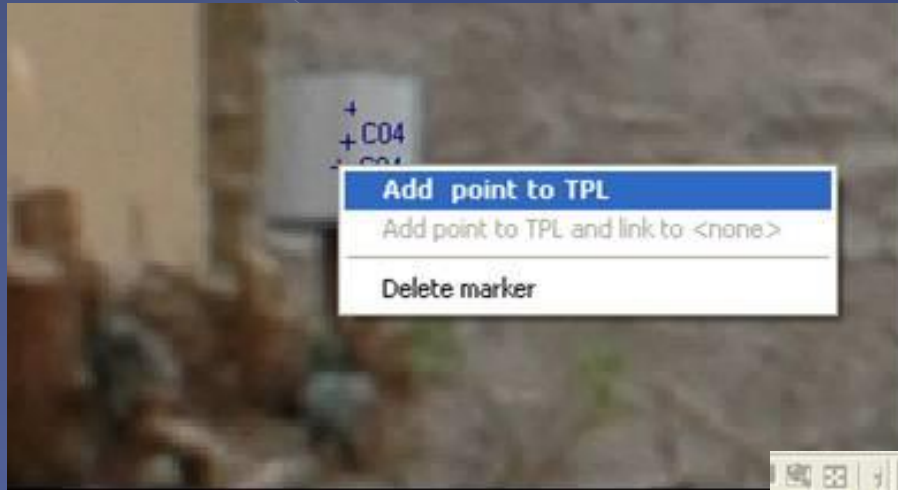




# Visualizzazione dei target sull'immagine

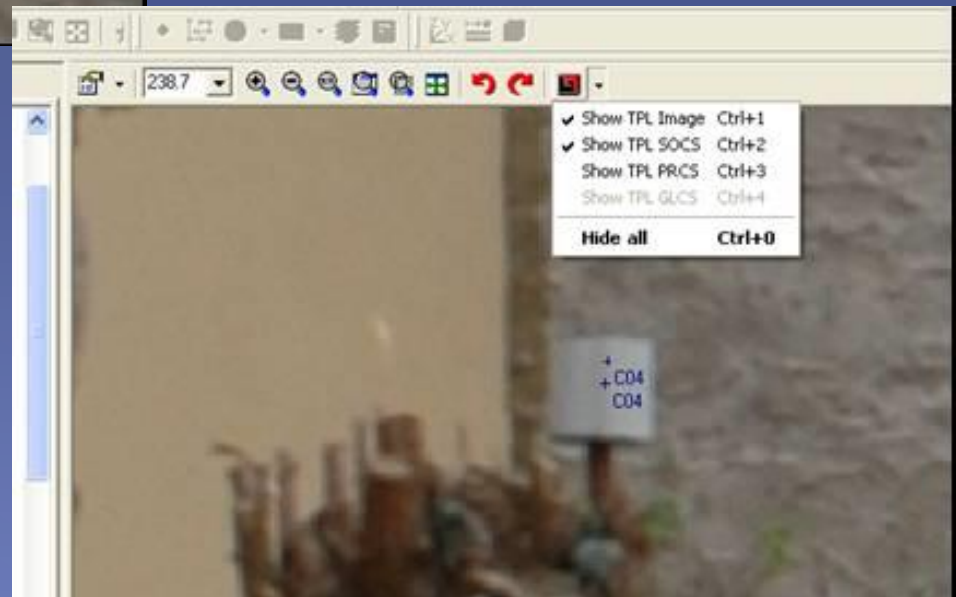
Il primo passo da fare per eseguire la procedura del mounting è quello di individuare i target nelle varie scanposimages



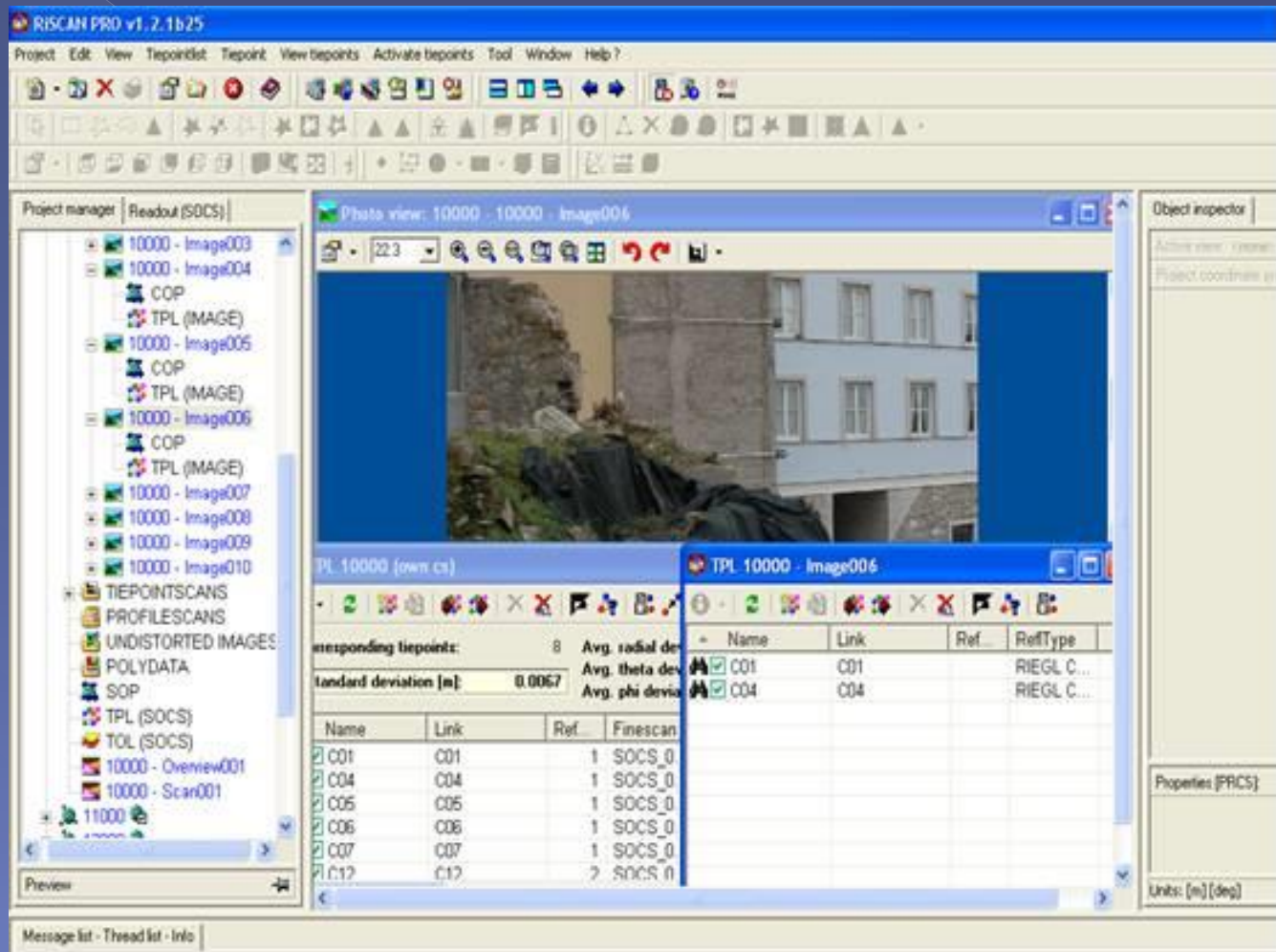


Collegamento tra i TPL individuati sull'immagine ed i relativi SOCS riconosciuti nella scansione

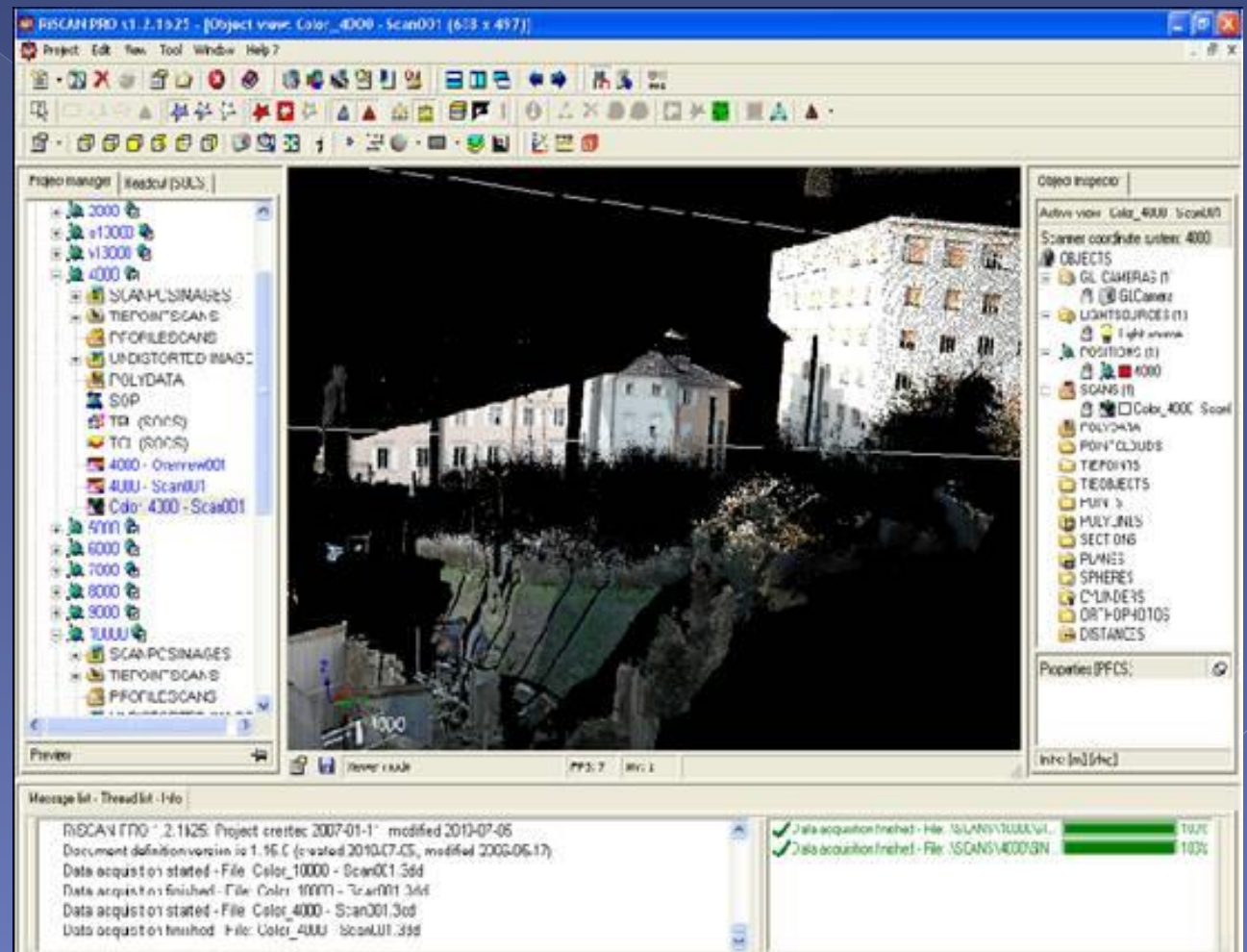
Questa operazione va fatta per ogni scanposimages di ogni scanposition



# Collegamento tra TPL immagine e TPL SOCS



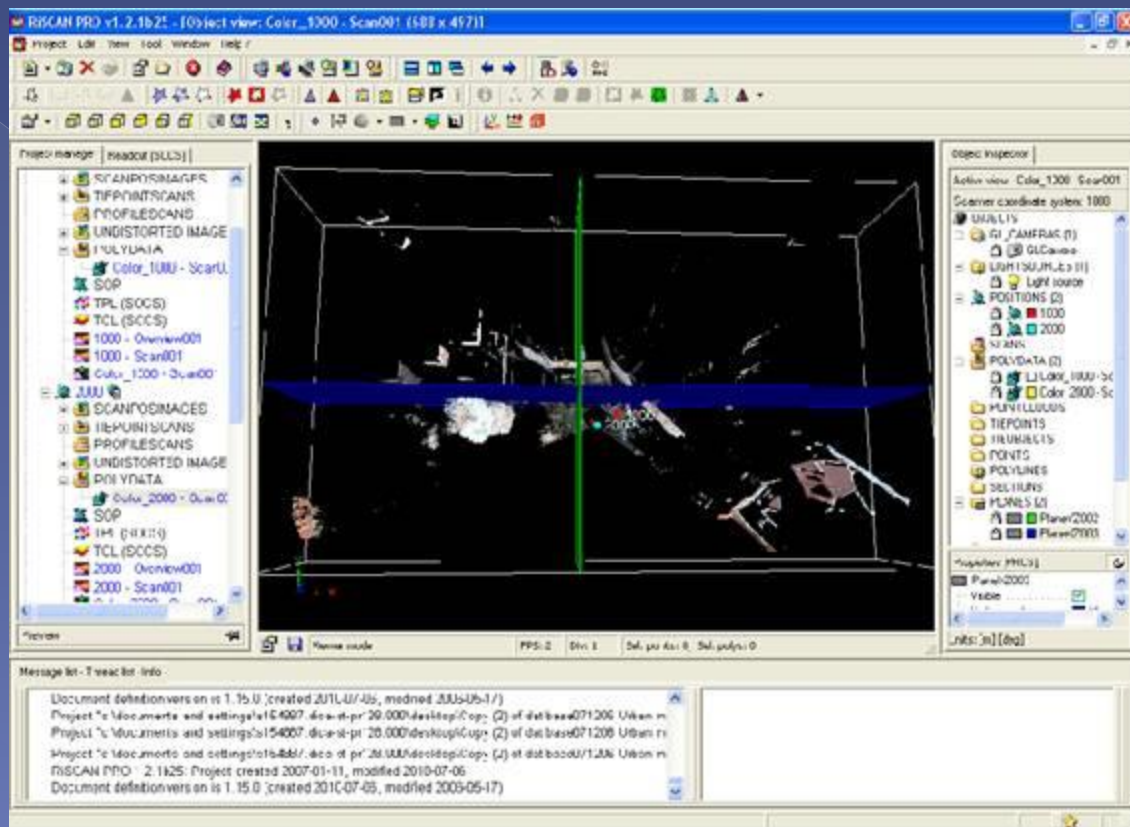
# Colorazione delle scansioni



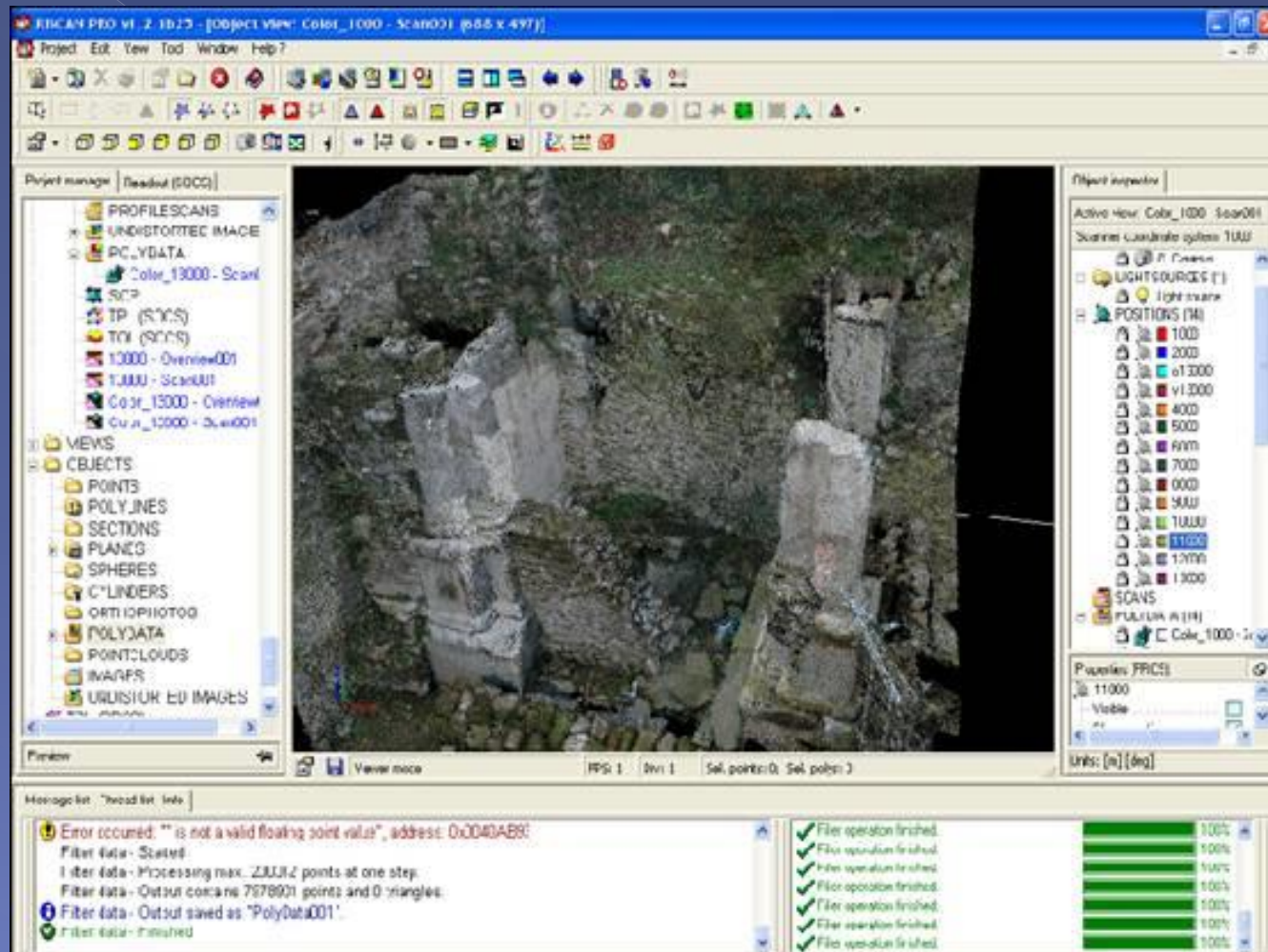


# *Pulizia dei dati - Utilizzo di piani di riferimento*

Una volta eseguito il mounting si passa alla pulizia dei dati. Il metodo di pulizia con piani di riferimento prevede di creare un “piano medio” relativo alla superficie considerata, e quindi di eliminare tutto ciò che si trova al di là del piano, con la possibilità di impostare un offset del piano stesso.



# I dati dopo l'operazione di pulizia



Nuvola di  
punti  
importata

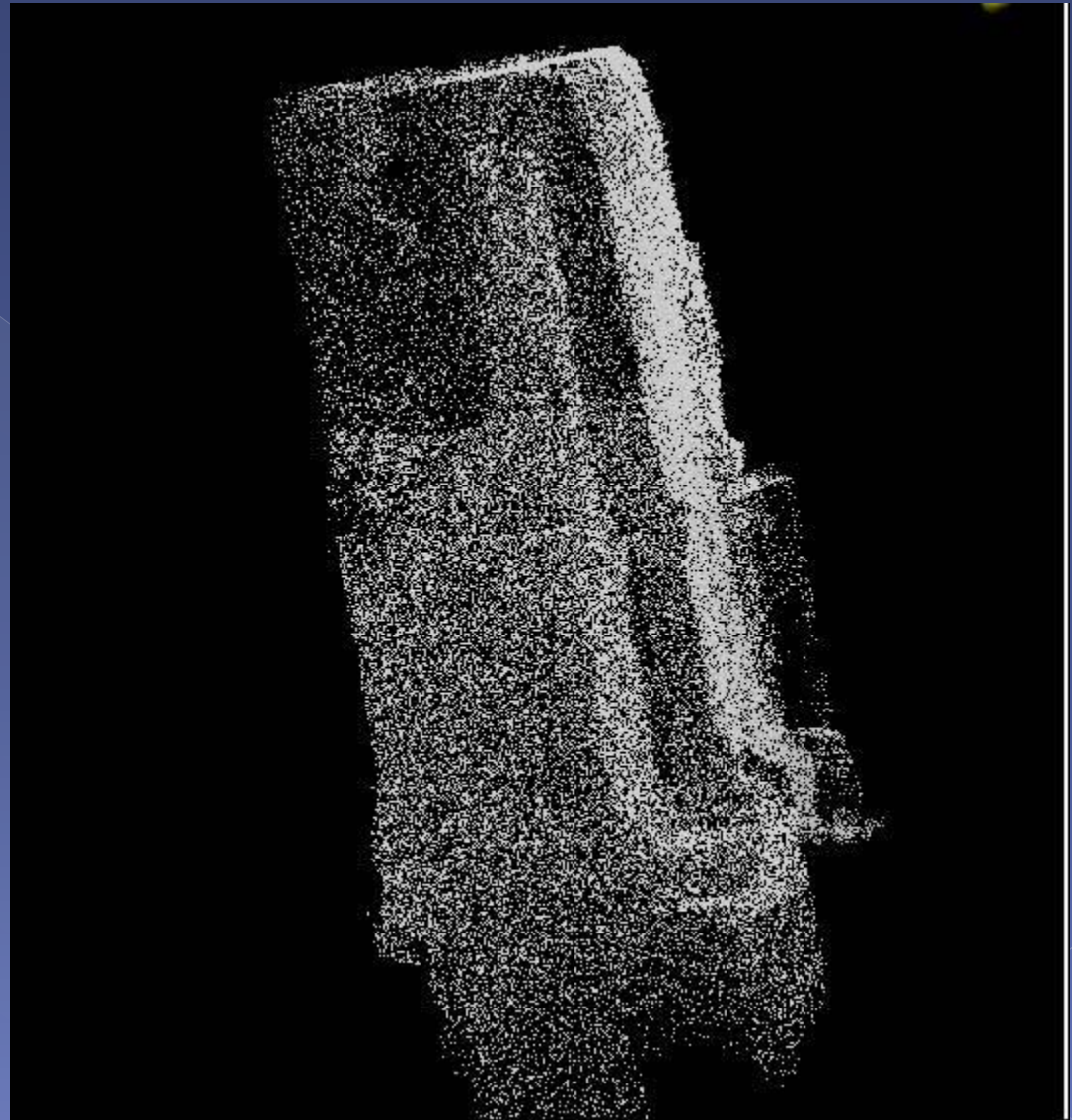
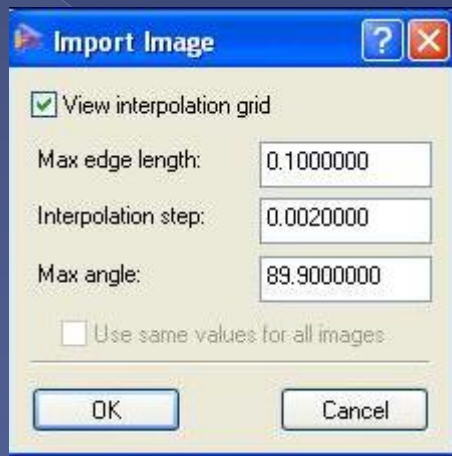




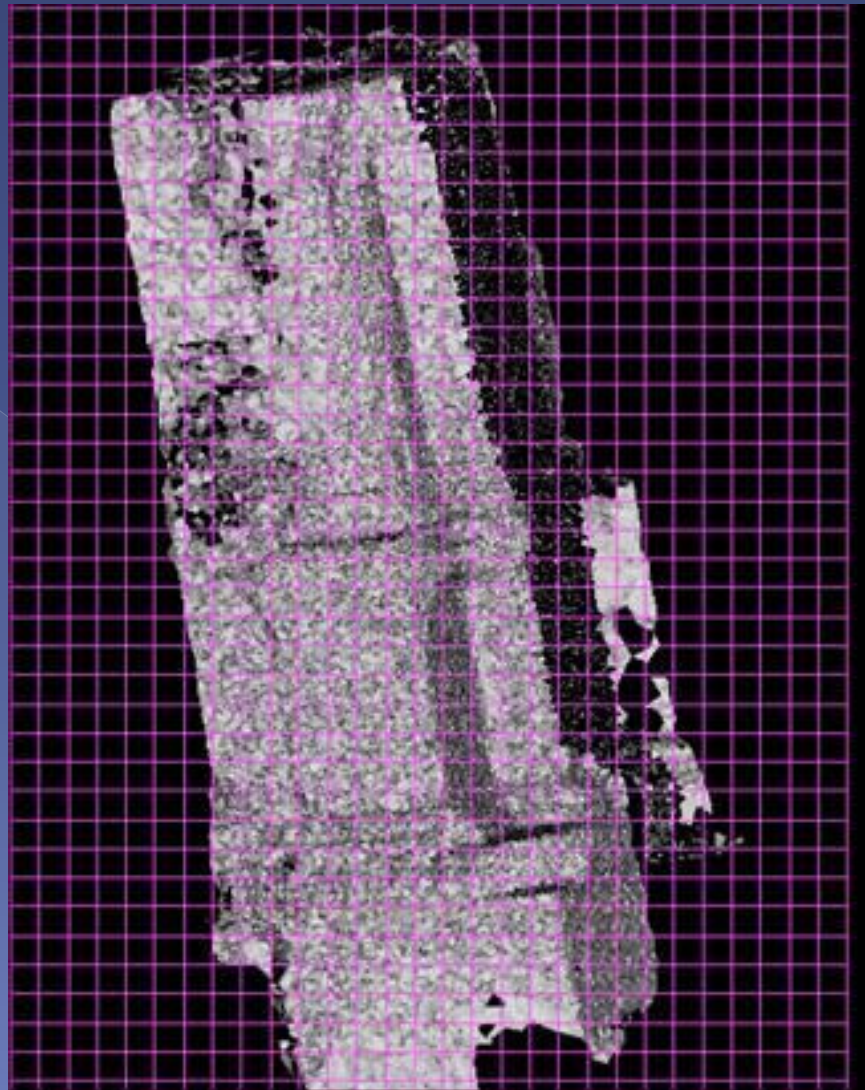
Immagine  
importata con i  
valori RGB



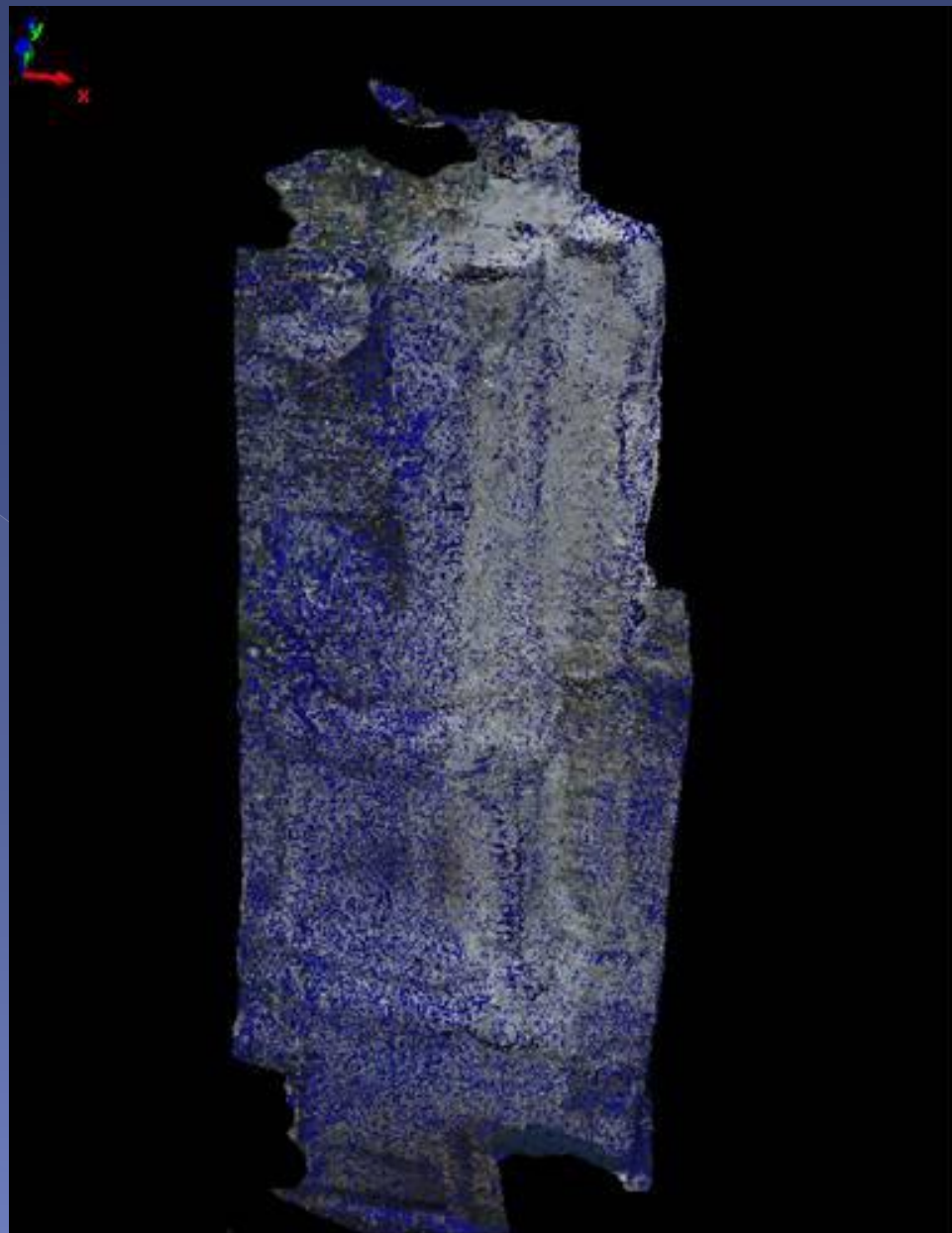




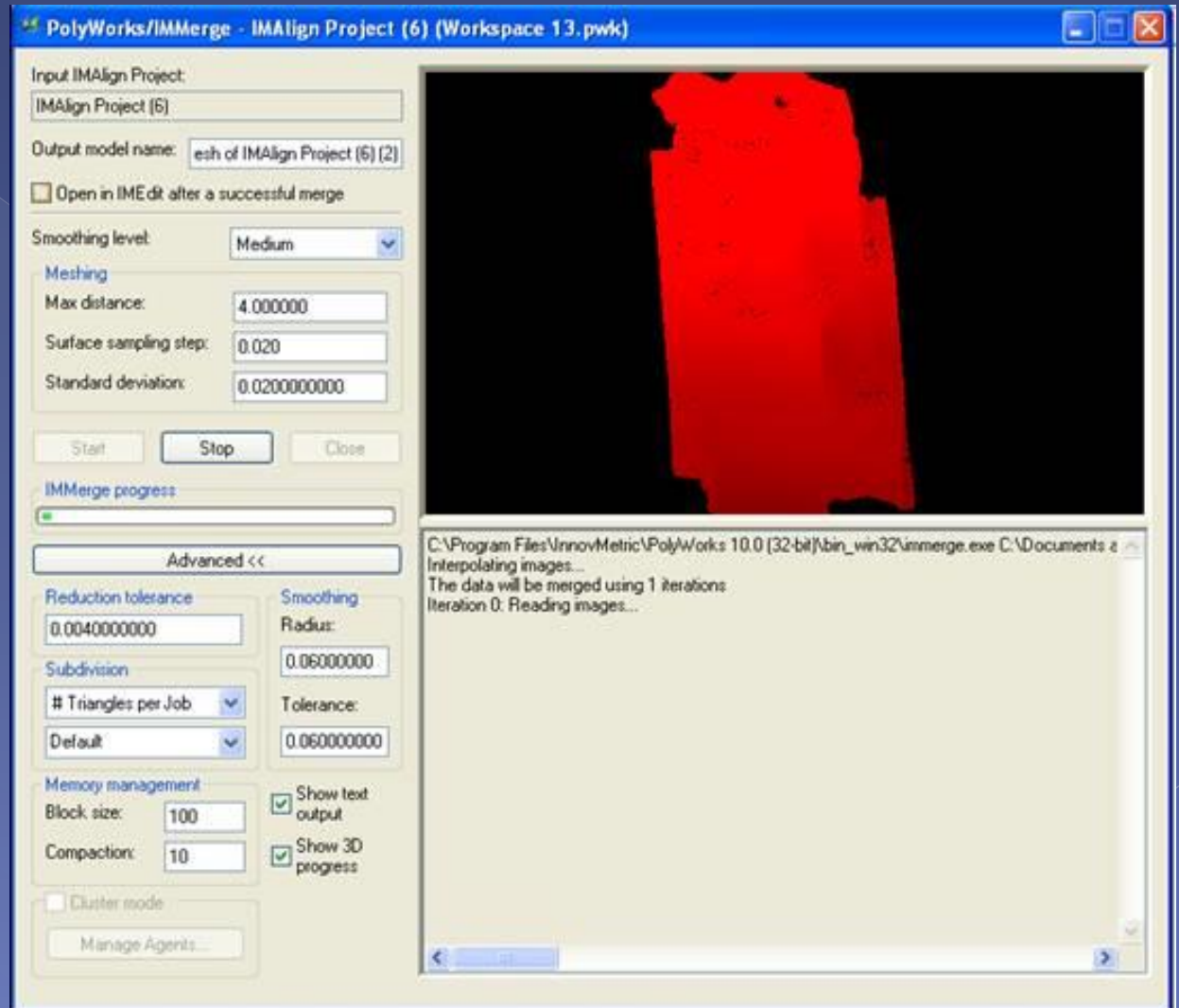
Piano di  
riferimento con  
la griglia di  
interpolazione



*Modello  
ottenuto dopo  
l'elaborazione  
con il modulo  
IMAligne*

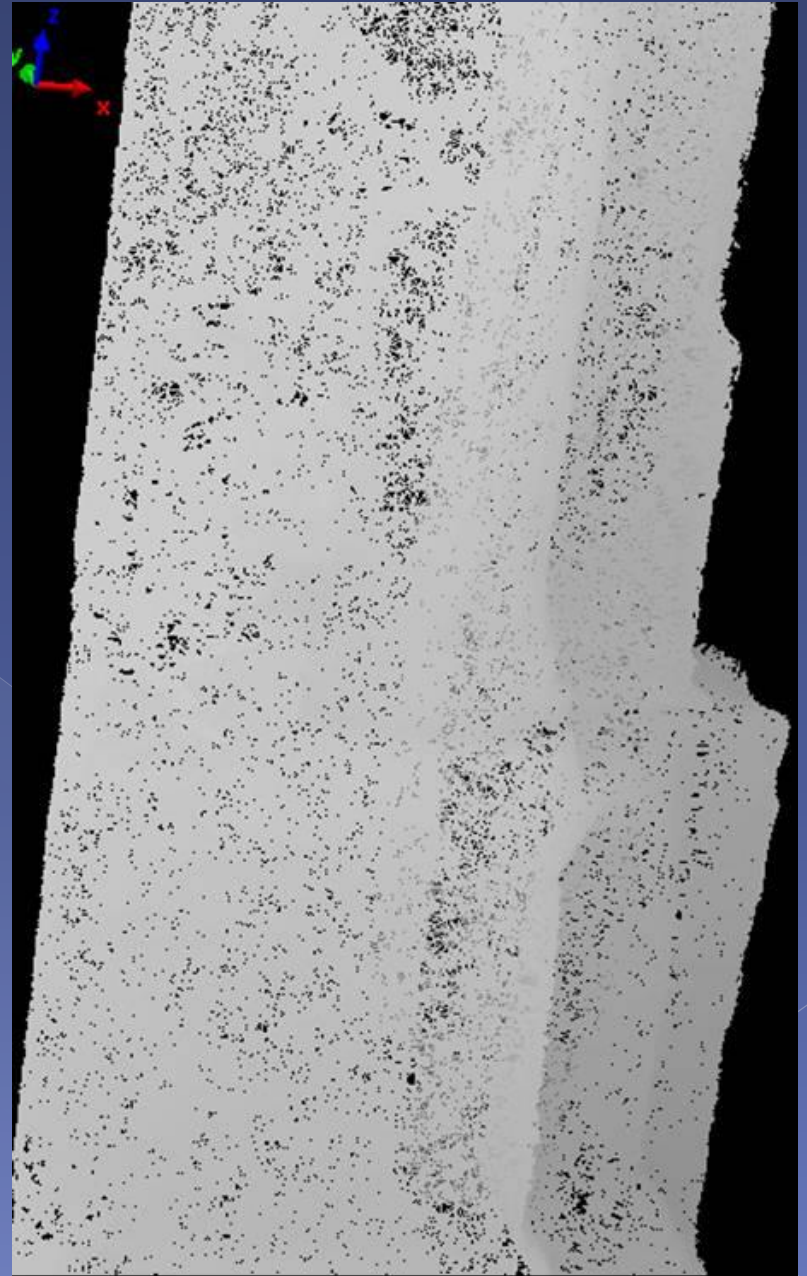


# Interfaccia del modulo IMMerge



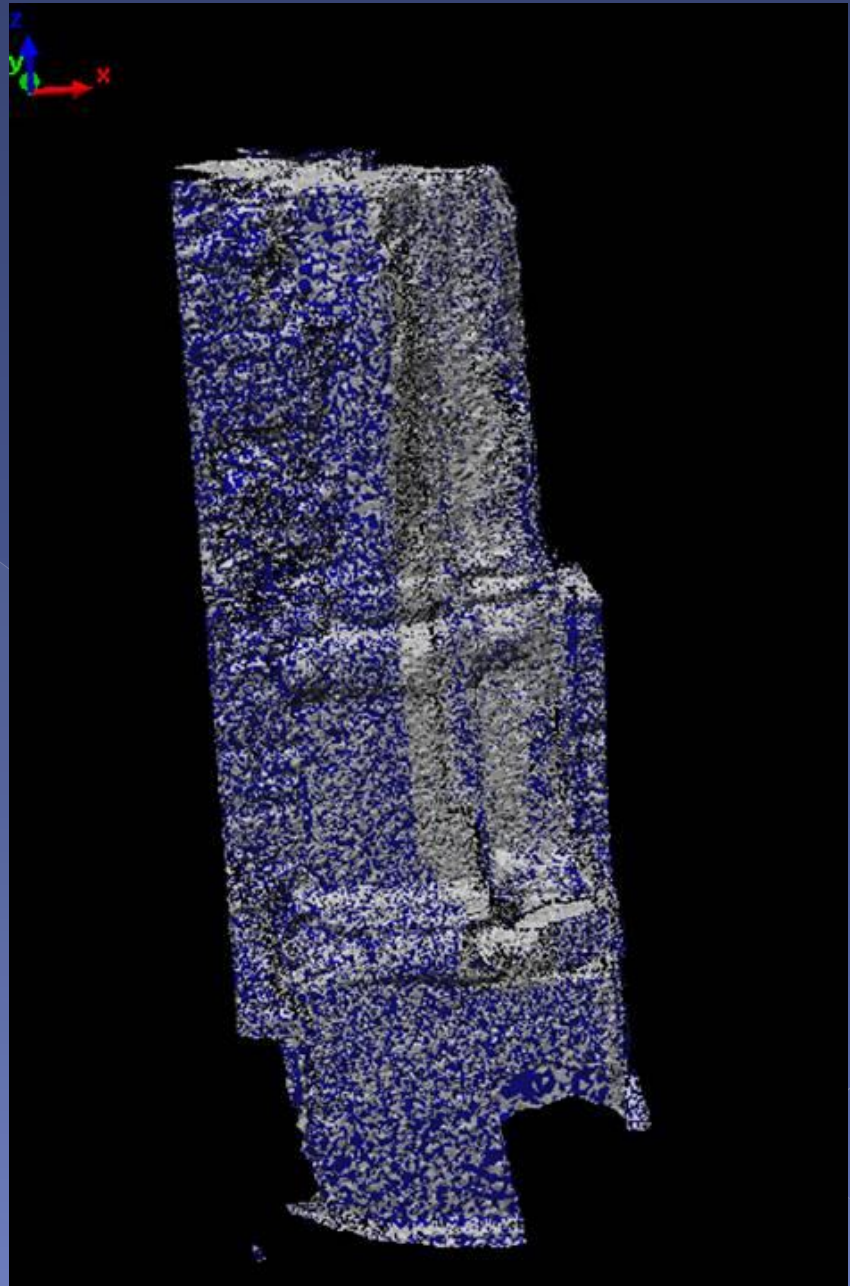


*Modello  
triangolato*

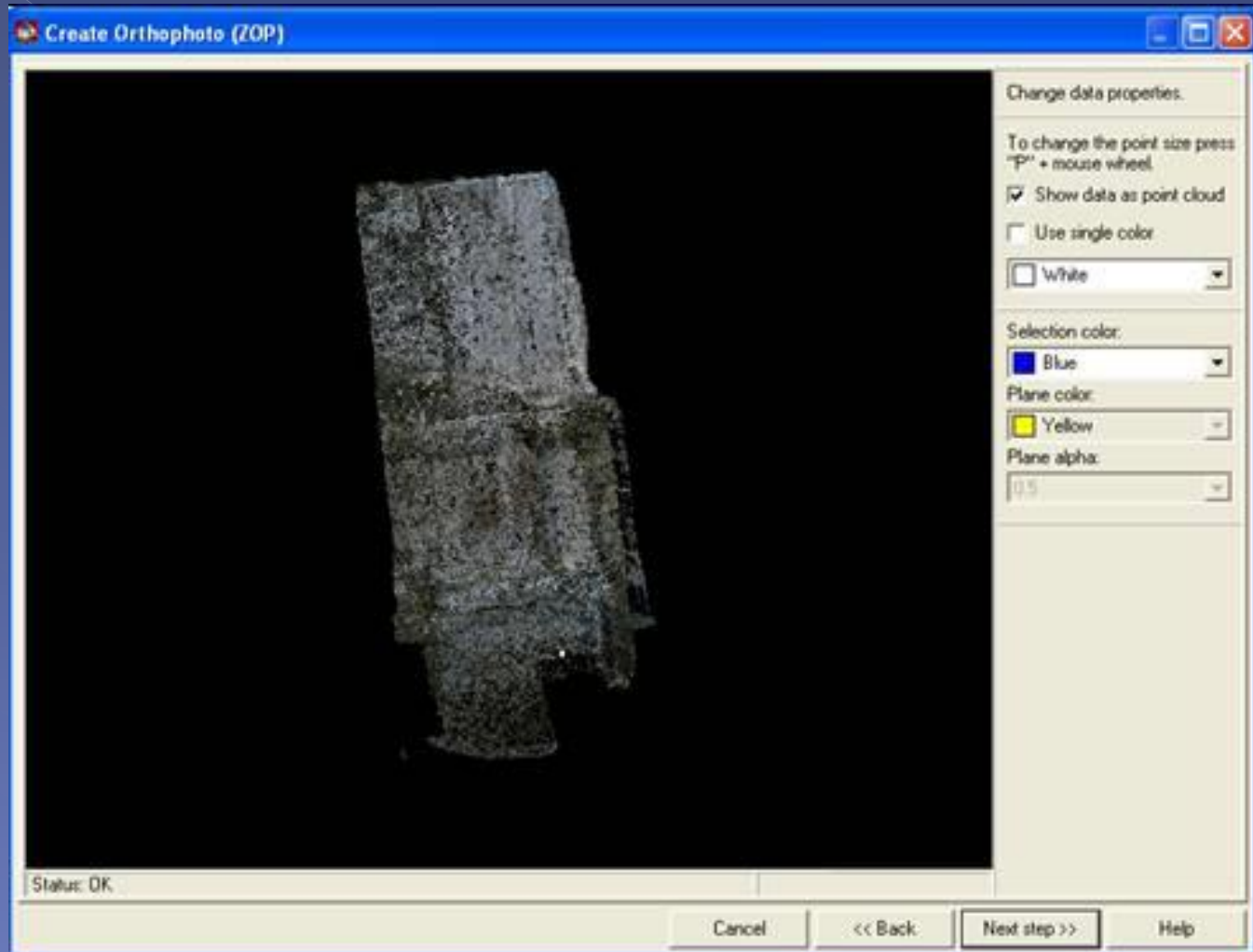




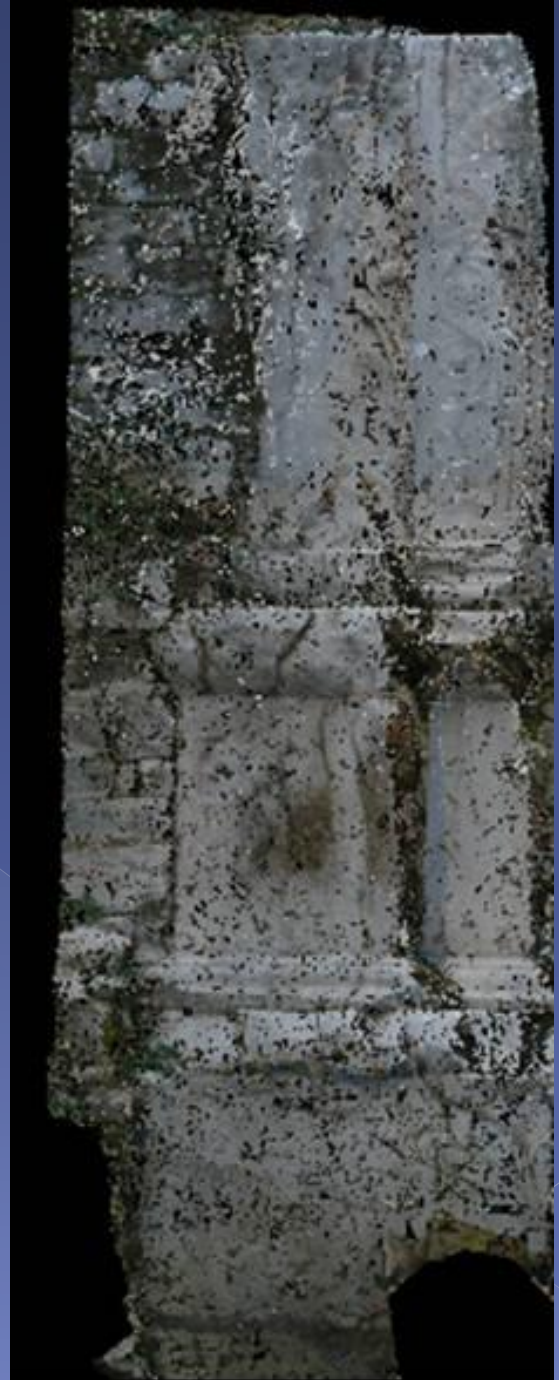
Modello  
finale 3D



# Creazione delle ortofoto



*Ortofoto di  
una delle  
colonne*



# Tour virtuali dell'oggetto rilevato

