



Procesamiento Levantamiento UAV (Drone): Procesamiento finalizado.

A partir de las imágenes capturadas de la zona de estudio por el Drone, junto con los puntos de control respectivos, se procedió al procesamiento de información UAV en el software Pix4D Mapper.

Producto de este procesamiento fue posible obtener información actualizada similar a la de un vuelo LIDAR aerotransportada, los productos obtenidos a partir de este proceso fueron los siguientes:

- Set de Curvas de nivel
- Nube de puntos de Piso
- Imagen ortorectificada con resolución de 0.05 m.



