

地球·宇宙

無人航空機(UAV)による 西之島の空中写真撮影と高精度地形計測



SATテクノロジー・ショーケース2015

■ はじめに

無人航空機(Unmanned Aerial Vehicle:UAV)を用い, 平成26年3月22日と7月4日に東京都小笠原村西之島の空 中写真を自動撮影し、複数の空中写真の画像マッチング によりカメラの撮影位置を推定し(Structure from Motion: SfM) 3次元形状を復元する(Multi-view Stereo: MVS) 写 真測量ソフトウェアを用いた解析を行い, オルソ画像と数 値標高データ(DEM)を作成した。得られた画像・データを 解析することで面積、体積、平均標高やその変化を求め たほか, 地形判読図や立体図等の作成にも活用された。7 月は3月に得られた知見等に基づき、撮影コースや解析 方法等の改善を行うとともに、機体位置等の補正手法を開 発して地形計測精度を向上し解析時間を短縮した。

■ 活動内容

1. UAVによる空中写真撮影

平成 26年3月22日に, 噴火中の西之島にUAVを飛行 させ,空中写真を自動撮影した。西之島は最も近い島嶼 (父島)から約130km離れており無線操縦等が不可能なた め、あらかじめ飛行経路を設定しGNSS(Global Navigation Satellite Systems) による自動自律飛行によった。

3月の撮影では高度約800mから南北3コース, 高度約 1,400mから東西1コース計463枚の空中写真撮影を行った。 7月の撮影では噴煙下の撮影枚数を確保し分解能を向上 させるため, 高度約700mから東西6コース南北5コース計 1,107枚を撮影した。いずれも焦点は無限遠固定とし1秒 ごとに撮影した。3月はシャッタースピードを1/800秒、絞り はオートとしたが、7月はカメラ検定の利用を重視し、シャ ッタースピードを自動, 絞り値はF8固定で撮影した。

2. オルソモザイク及び3D処理ソフトウェアによる解析

空中写真を 1)空中三角測量 2)点群データ生成 3) DEMとオルソモザイク画像生成 の順で処理した。基準点 は、北西部は同年2月16日測量用航空機「くにかぜ」撮影 の空中写真から作成したDEMとオルソ画像から取得し、 南東部は波の静かな入り江の高さを父島の潮位と仮定し 設定した。DEMとオルソ画像は、4枚ごとの写真から得ら れた点群データを基本に、 噴煙の影響がある部分のみ写 真を追加して作成した点群データと差し替えて作成した。

3. 基準点測量による機体位置補正

7月の撮影では、UAV機体位置を補正するため、父島 においてジオイド高観測とGNSS観測データによる網平均 計算を行い高精度に離着陸地点(基準点)の位置を決定

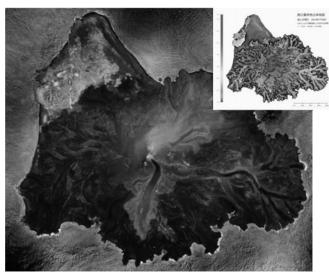
したうえで、離陸前と着陸後にUAVを基準点上に設置し 測位を行った。また、空中三角測量による機体の位置に 系統的なずれが認められたため、GPSの受信時刻と比較 し、シャッタータイミングに300ミリ秒の遅延を仮定し、基準 点補正後のGPSによる機体の位置の観測値を補正した。 これらの補正によりカメラ位置の残差は小さくなり高精度 化が実現し、解析時間が短縮した。

4. 地形解析結果

3月の最高標高は71m, 噴火による面積増加は0。67km², 体積増加は1,130万m3で, 測量用航空機による前回計測 からの体積増加率は10。0万m³/日となった。7月の最高標 高は74m, 噴火による面積増加は1。08km², 体積増加は 2,222万m³で、3月からの体積増加率は10。5万m³/日と、噴 出が衰えていないことがわかった。

5. 解析結果の活用

2回の解析で得られたオルソ画像を国土地理院応用地 理部が判読し、溶岩流の噴出・流下状況や火口の形成・ 陥没状況を示す地形判読図を作成した。成果は火山噴火 予知連絡会で報告された。このほか、地形を理解しやすく するため、DEMから赤色立体図と立体模型が、DEMとオ ルソモザイク画像から立体図が作成された。成果は国土 地理院ホームページで公開されている。



西之島のオルソモザイク画像(中央)と赤色立体図(右上) 平成26年7月4日撮影の空中写真から作成

代表発表者 所

中島 秀敏(なかじま ひでとし) 国土交通省 国土地理院 地理地殻活動研究センター

問合せ先

〒305-0811 つくば市北郷1番 TEL:029-864-5941 FAX:029-864-2655 geoinfo-analyze@gsi.go.jp

- **■キーワード**: (1)無人航空機(UAV)
 - (2)位置推定·3次元化(SfM-MVS)
 - (3) 西之島
 - (4)地形計測