



RAPPORT DE QUALITE

DATE ET HEURE DE LA MISSION

Date	06 / 03 / 2026
Horaire Début	09 H 00 Local
Horaire Fin	12 H 25 Local
Périodicité	Mission unique



MULTI CAPTEURS



DJI MATRICE 4 E

Rapport de qualité DJI Terra

V5.2.0/2026-04-16 13:23Maison, Champ test

Aperçu

📊 Proportion d'images étalonnées

100.00%

Nombre d'images

503

Image avec position de la caméra et attitude

503

Image étalonnée

503

Limiter aux données POS de l'image

Oui

🕒 Durée totale de consommation

1h

51min 1s

Aérottriangulation

2min 58s

Reconstruction 2D

30min

Reconstruction 3D

1h 18min 3s

Paramètres de mission

☰ Paramètres de vol

Altitude de vol moyenne

21.31 m

GSD

0.591 cm/px

Couverture de cartographie TDOM

0.046046 km²

Couleur

3 bands, srt8

☰ Aperçu des informations matérielles

UCT

Intel Core(TM) i7-10875H CPU @ 2.30GHz 16 cores

Décompte UCT

1

UCT 0

NVIDIA GeForce RTX 2070 Super

RAM

16168 M

Aérottriangulation

☰ Précision de la reconstruction

Composants connectés

1

Images max. de composants

503

Projections

730778

Point d'attache

232824

Erreur de reprojection RMS

0.975 px

Erreur moyenne quadratique du géoréférencement

0.118 m

☰ Paramètres de reconstruction

Mode de calcul

Calcul autonome | Mode efficacité(Standard)(Simple cœur)

Densité de points de caractéristiques

Élevé

Générer un fichier XML

Oui

Status RTK

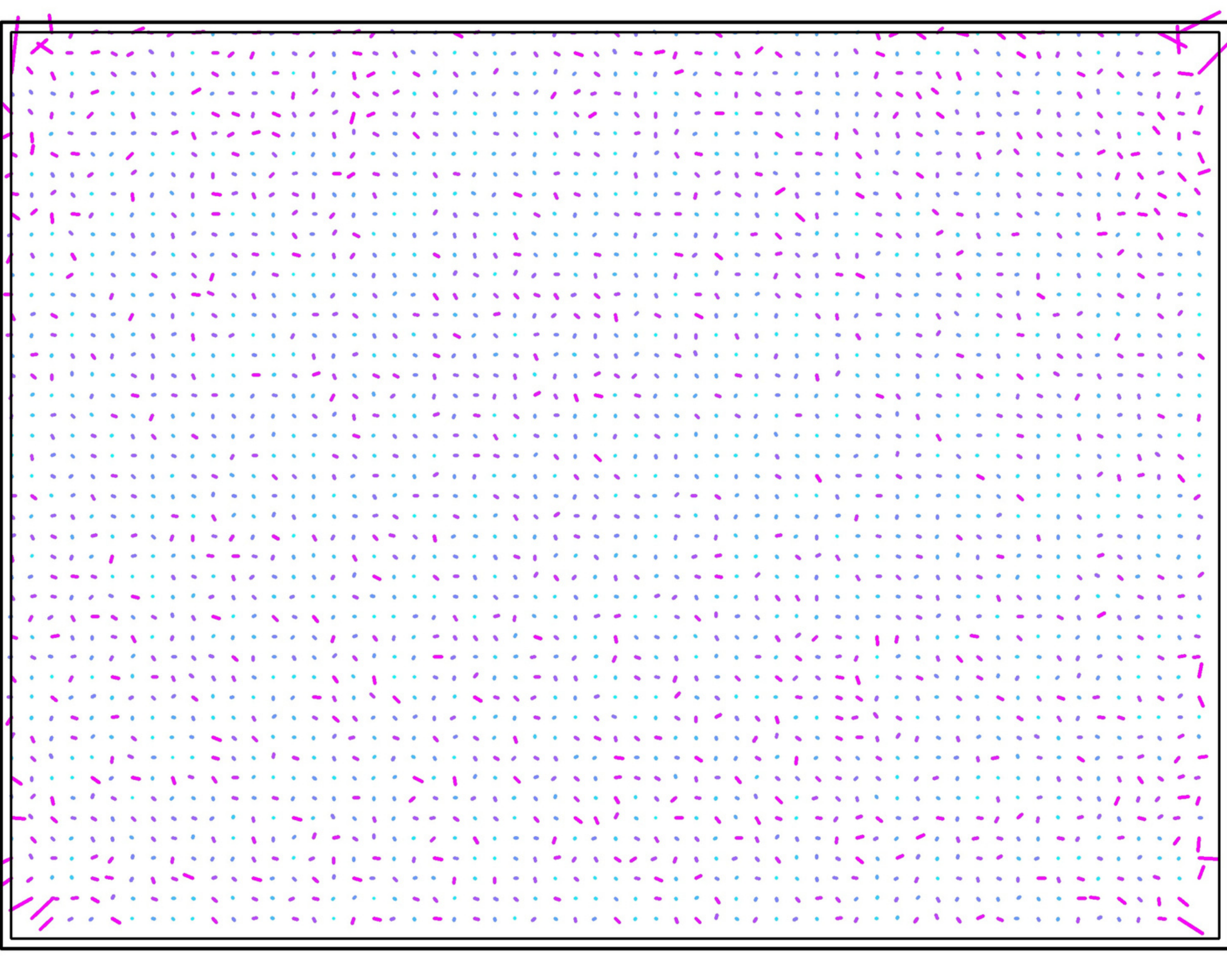
Statut	Nombre d'images
Fixe	144
Flottant	0
Unique	0
Autre	359

Précision de positionnement RTK

Précision de positionnement RTK	Écart-type horizontal	Écart type d'altitude
Maximum	0.431 cm	0.684 cm
Valeur moyenne	0.273 cm	0.413 cm
Minimum	0.226 cm	0.332 cm

Informations sur l'étalonnage de la caméra (Caméra 0)

📷 Résidus d'image pour la caméra



1 pix

☰ Informations sur la caméra

Modèle de caméra

M4E_WideCamera

N° de série caméra

I581F7FVC261F00D6M28

Type de caméra

Standard

Corriger les paramètres de la caméra

Non corrigé

Résolution des photos

5280*3956

Pré-étalonnage

Oui

Nombre de photos

246

☑ Paramètres de la caméra (bloc 0)

Éléments intrinsèques de la caméra

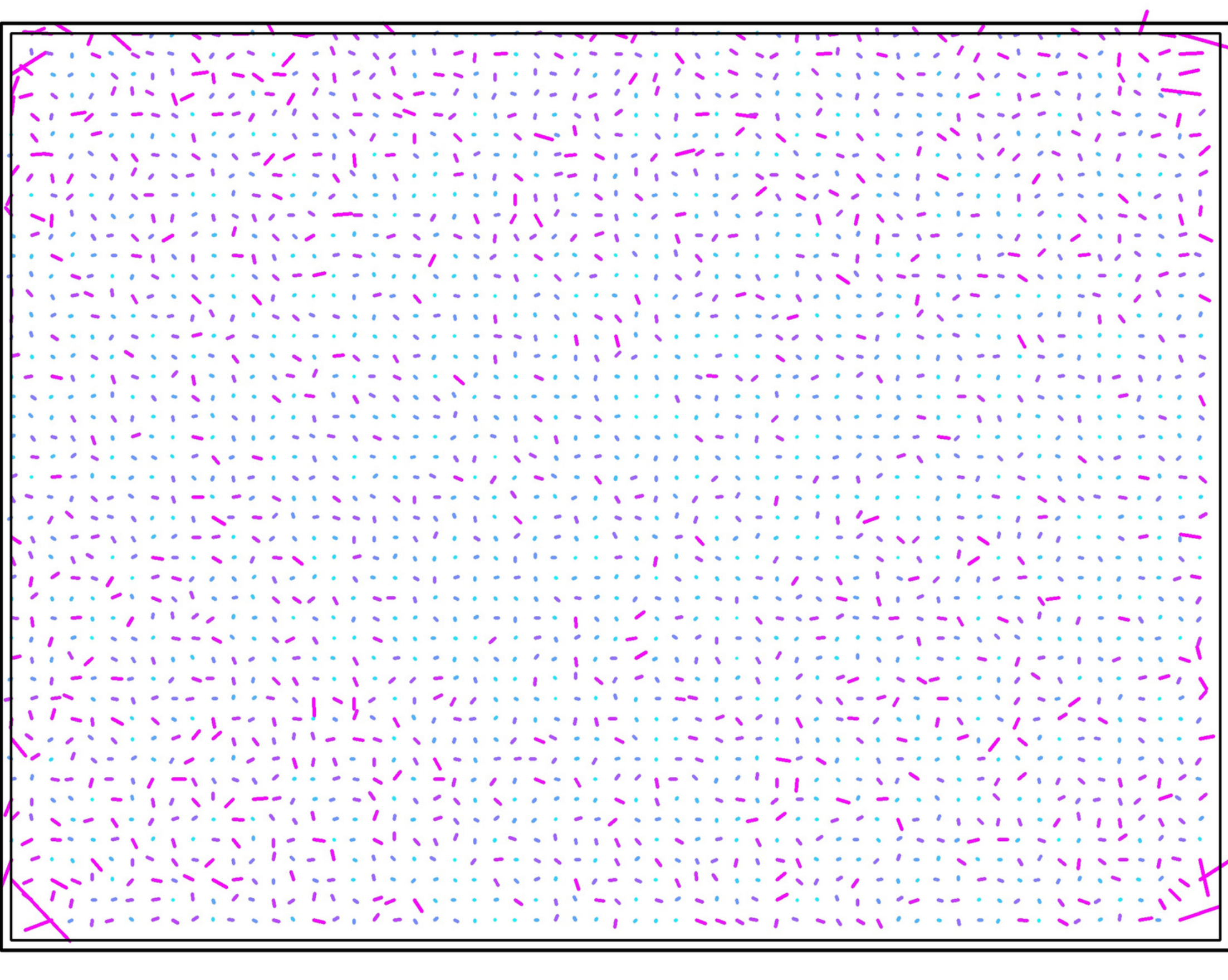
Paramètres	Distance focale	Cx	Cy	K1	K2	K3	P1	P2
Initial	3712.972	2650.157	1988.452	-0.104917018	-0.001877128	-0.016333862	-0.000116026	-0.000225756
Optimisé	3708.695	2650.726	1990.465	-0.102042284	-0.00691676	-0.014240687	-0.00018047	-0.000116777
Valeur de différence	-4.276	0.57	2.013	0.002874734	-0.005039632	0.002093175	-0.000064444	0.000108979

Matrice de covariance

	Erreur	Distance focale	Cx	Cy	K1	K2	K3	P1	P2
Distance focale	0.226	1	0.003	0.035	-0.194	0.001	-0.042	-0.033	-0.005
Cx	0.189	0.003	1	0.001	0.01	-0.001	-0.002	-0.007	-0.784
Cy	0.189	0.035	0.001	1	-0.006	0.003	-0.006	-0.741	-0.006
K1	0.000073874	-0.194	0.01	-0.006	1	-0.943	0.893	0.01	-0.006
K2	0.000196379	0.001	-0.001	0.003	-0.943	1	-0.982	-0.002	-0.001
K3	0.000153456	-0.042	-0.002	-0.006	0.893	-0.982	1	0.002	0.003
P1	0.000006898	-0.033	-0.007	-0.741	0.01	-0.002	0.002	1	0.01
P2	0.000007116	-0.005	-0.784	-0.006	-0.006	-0.001	0.003	0.01	1

Informations sur l'étalonnage de la caméra (Caméra 1)

📷 Résidus d'image pour la caméra



1 pix

☰ Informations sur la caméra

Modèle de caméra

M4E_WideCamera

N° de série caméra

I581F7FVC261F00D6M28

Type de caméra

Standard

Corriger les paramètres de la caméra

Non corrigé

Résolution des photos

5280*3956

Pré-étalonnage

Oui

Nombre de photos

142

☑ Paramètres de la caméra (bloc 0)

Éléments intrinsèques de la caméra

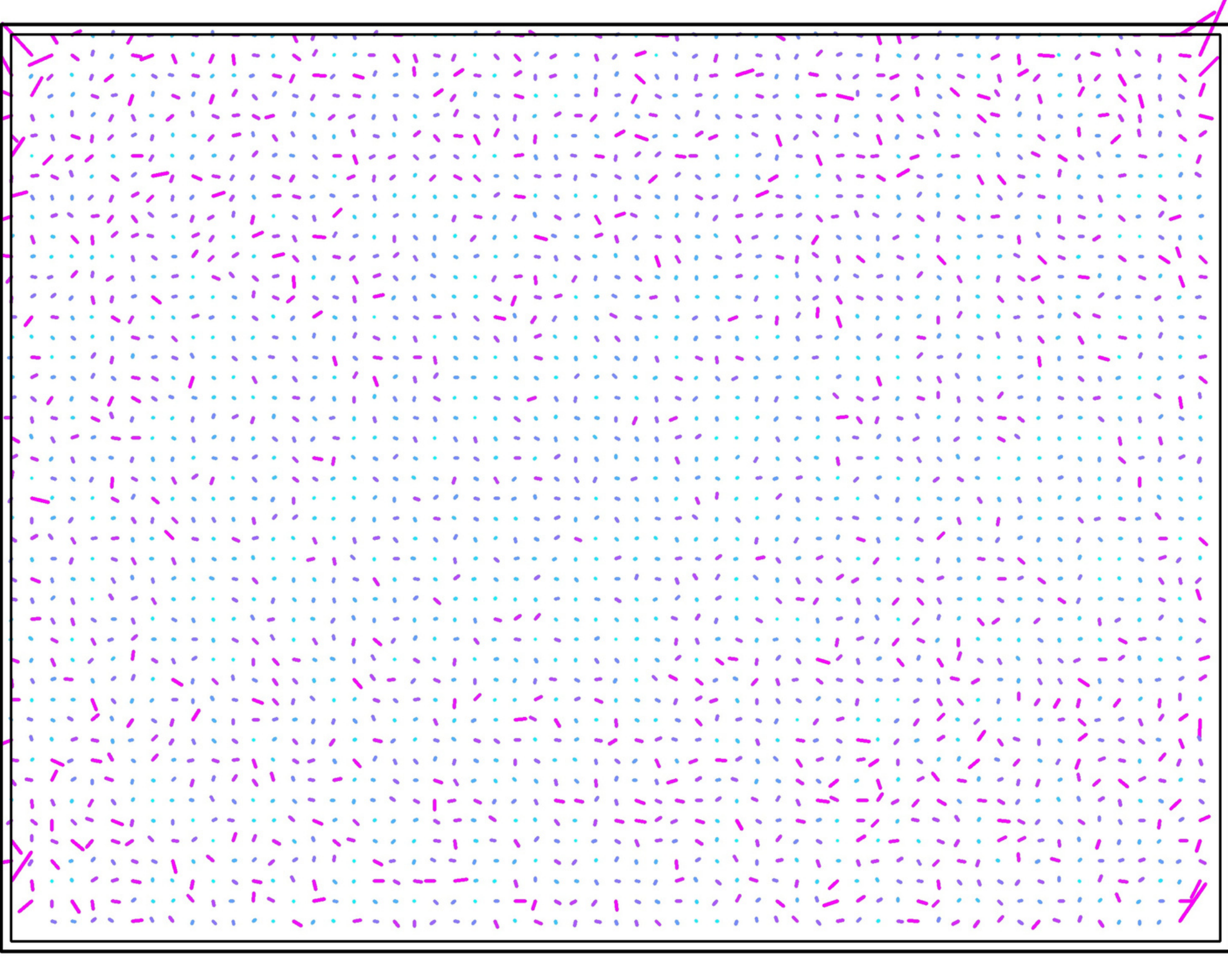
Paramètres	Distance focale	Cx	Cy	K1	K2	K3	P1	P2
Initial	3713.732	2650.157	1988.452	-0.104917018	-0.001877128	-0.016333862	-0.000116026	-0.000225756
Optimisé	3709.224	2652.772	1992.826	-0.101980077	-0.00780384	-0.013381251	-0.000296525	-0.000218337
Valeur de différence	-4.508	2.616	4.374	0.002936941	-0.005926712	0.002952611	-0.000180499	0.000007419

Matrice de covariance

	Erreur	Distance focale	Cx	Cy	K1	K2	K3	P1	P2
Distance focale	0.221	1	0.021	-0.681	-0.136	0.029	-0.058	0.616	0.002
Cx	0.124	0.021	1	0.006	0.04	-0.019	0.012	-0.018	0.065
Cy	0.257	-0.681	0.006	1	0.059	0.044	-0.027	-0.679	-0.016
K1	0.000104042	-0.136	0.04	0.059	1	-0.952	0.894	-0.083	0.025
K2	0.000276153	0.029	-0.019	0.044	-0.952	1	-0.982	-0.039	-0.04
K3	0.000215922	-0.058	0.012	-0.027	0.894	-0.982	1	0.029	0.042
P1	0.00000932	0.616	-0.018	-0.679	-0.083	-0.039	0.029	1	-0.017
P2	0.000004858	0.002	0.065	-0.016	0.025	-0.04	0.042	-0.017	1

Informations sur l'étalonnage de la caméra (Caméra 2)

📷 Résidus d'image pour la caméra



1 pix

☰ Informations sur la caméra

Modèle de caméra

M4E_WideCamera

N° de série caméra

I581F7FVC261F00D6M28

Type de caméra

Standard

Corriger les paramètres de la caméra

Non corrigé

Résolution des photos

5280*3956

Pré-étalonnage

Oui

Nombre de photos

115

☑ Paramètres de la caméra (bloc 0)

Éléments intrinsèques de la caméra

Paramètres	Distance focale	Cx	Cy	K1	K2	K3	P1	P2
Initial	3712.212	2650.157	1988.452	-0.104917018	-0.001877128	-0.016333862	-0.000116026	-0.000225756
Optimisé	3708.156	2650.776	1990.161	-0.102222758	-0.00510522	-0.016048635	-0.00015739	-0.000130209
Valeur de différence	-4.055	0.62	1.709	0.00269426	-0.003228092	0.000285227	-0.000041364	0.000095547

Matrice de covariance

	Erreur	Distance focale	Cx	Cy	K1	K2	K3	P1	P2
--	--------	-----------------	----	----	----	----	----	----	----

Distance focale	0.237	1	0.002	0.026	-0.169	0.005	-0.045	-0.022	-0.004
Cx	0.132	0.002	1	0.011	-0.009	0.026	-0.032	0.011	-0.466
Cy	0.131	0.026	0.011	1	0.002	-0.006	0.004	-0.413	-0.002
K1	0.000084319	-0.169	-0.009	0.002	1	-0.946	0.893	0.003	0.001
K2	0.000220769	0.005	0.026	-0.006	-0.946	1	-0.982	0.002	-0.007
K3	0.000169374	-0.045	-0.032	0.004	0.893	-0.982	1	-0.002	0.007
P1	0.000005286	-0.022	0.011	-0.413	0.003	0.002	-0.002	1	-0.002
P2	0.000005482	-0.004	-0.466	-0.002	0.001	-0.007	0.007	-0.002	1

Autre info

Les résidus de caméra POS sont générés dans le dossier Rapport sous le fichier de projet, et le nom par défaut du fichier est « POS_residual_of_camera.csv ».

Reconstruction 2D

⌚ Temps de consommation de la reconstruction 2D

0h

30min 0s

Correction de la distorsion de l'image et Correction des couleurs

Densification

Génération TDOM

1min 18s

3min 10s

25min 32s

☰ Paramètres de reconstruction

Scénario	Cartographie
Mode de calcul	Calcul autonome Mode efficacité(Standard(Simple cœur))
Résolution	Définition (Auto) Élevé
Inclinaison de la carte	Non
Remplir le trou intelligemment	Oui

Informations sur l'image

☐ Aperçu Orthophotoplan numérique réel (TDOM)



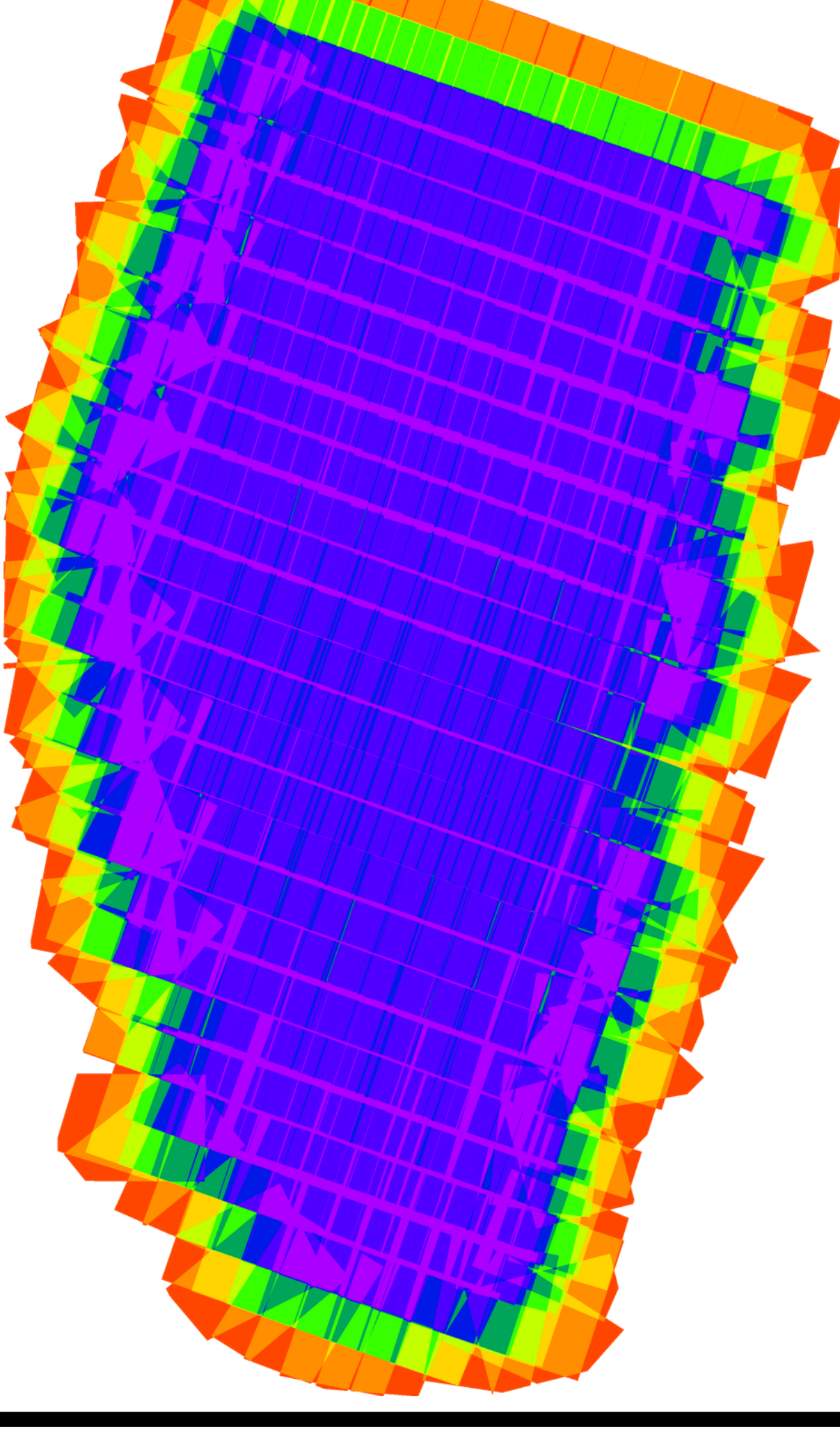
GSD TDOM

0.61 cm/px

Couverture de cartographie TDOM

0.042367 km²

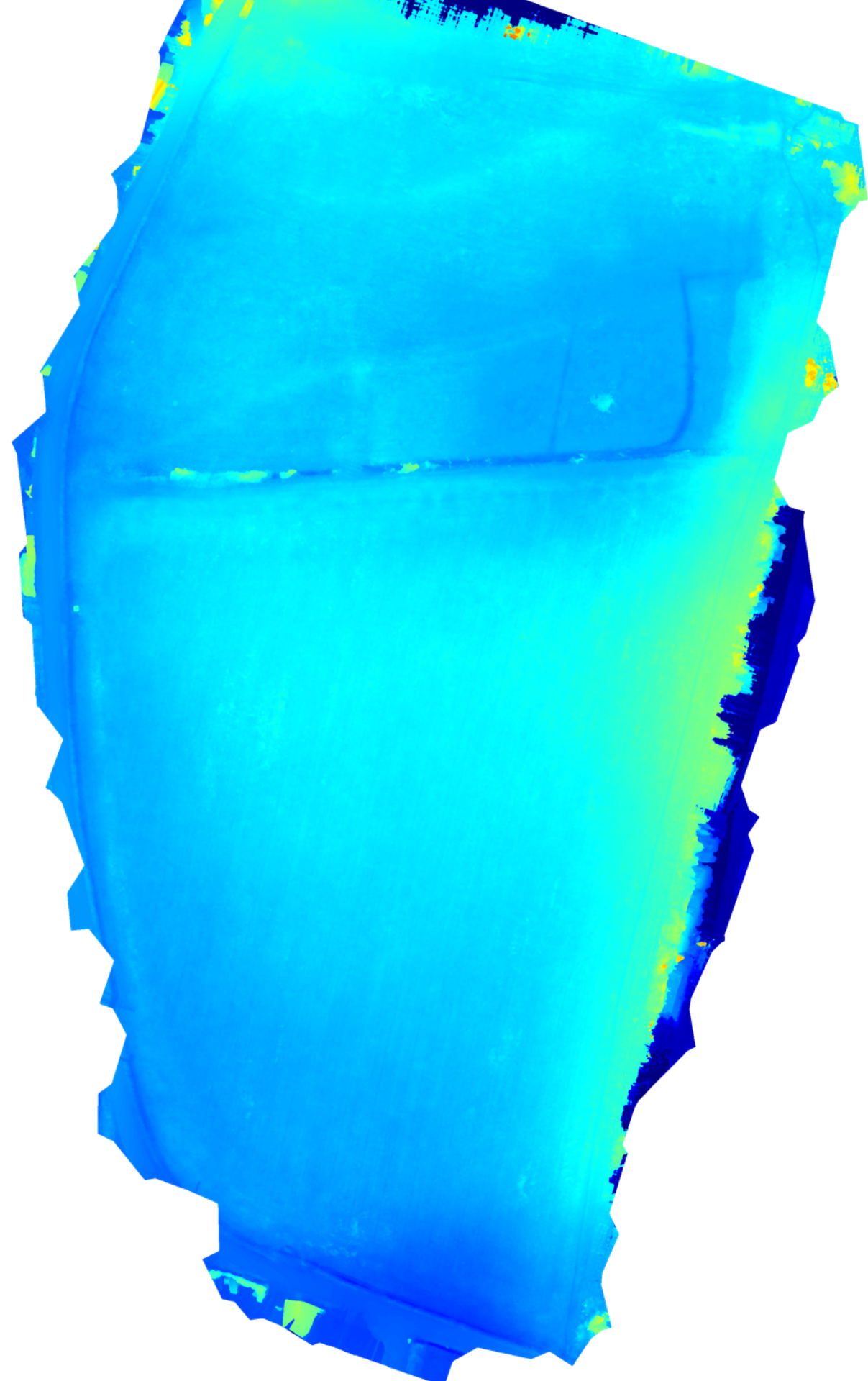
☐ Superposition scène



50 m

68 m

☐ Aperçu DSM



50 m

68 m

Reconstruction 3D

⌚ Temps de consommation de la reconstruction 3D

1h

18min 3s

Temps de prétraitement

Durée de génération du maillage 3D

Autres

25min 28s

50min 57s

1min 38s

☰ Présentation du bloc

Mode Division MVS	Auto (Basé sur les performances)
Compte de bloc MVS	8

☰ Paramètres de reconstruction

Scénario	Normal
Mode de calcul	Calcul autonome Mode efficacité(Standard(Simple cœur))
Qualité	Élevé
Affiner la surface de l'eau	Non
Réduire le modèle à	50%
Nuages de points	Non
Gaussian Splatting	Non
Classification de point au sol	Non
DEM	Non
Contour	Non
Grille de points et TIN	Non

Paramètres de sortie

☐ Liste de sortie

Aérotriangulation

Carte 2D

Maillage 3D

XML

GeoTIFF

B3DM

PLY

👤 Système de coordonnées de sortie

WGS 84 / UTM zone 30N | Default

