



図 2-41 林内 UAV の準備状況



図 2-42 林内 UAV の飛行状況（林道上）



図 2-43 林内 UAV の飛行状況（伐採列）



図 2-44 データ取得の確認画面

(3) 計測状況

林内 UAV 計測箇所でのレーザ林相図を図 2-45、ヒノキの調査プロットの点群データ断面図を図 2-46、広葉樹が入るようにした点群データ断面図を図 2-47 に示す。調査プロットは、精度比較のための毎木調査を行った箇所を示す。調査プロット付近の樹幹については点群の分類を行い、樹木位置図を作成した。

断面図からは林内の状況が分かり、樹幹に対して高密度に点群を取得することができていた。図 2-46 の横断では被圧木と思われるヒノキについても確認することができた。

図 2-47 では広葉樹の複雑な樹形を詳細にとらえることができていたことが確認できた。

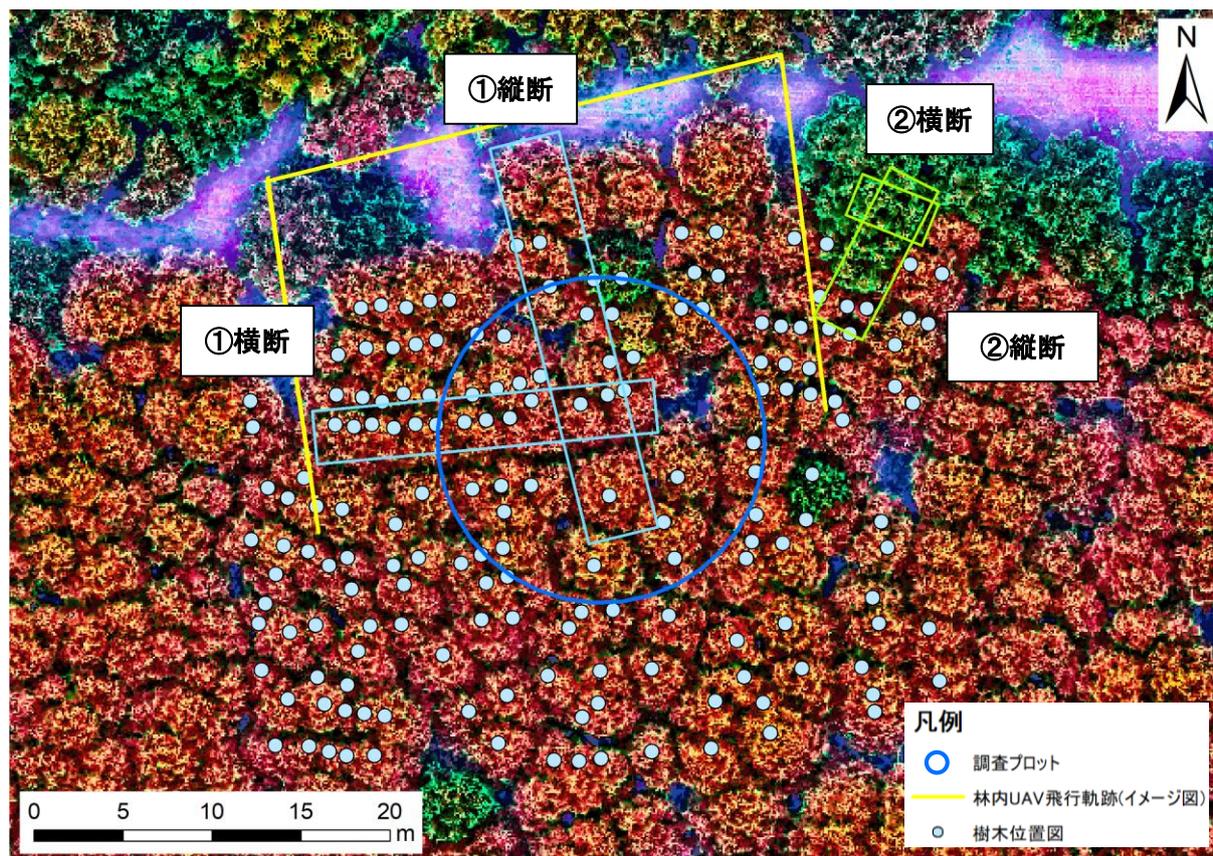


図 2-45 点群断面箇所

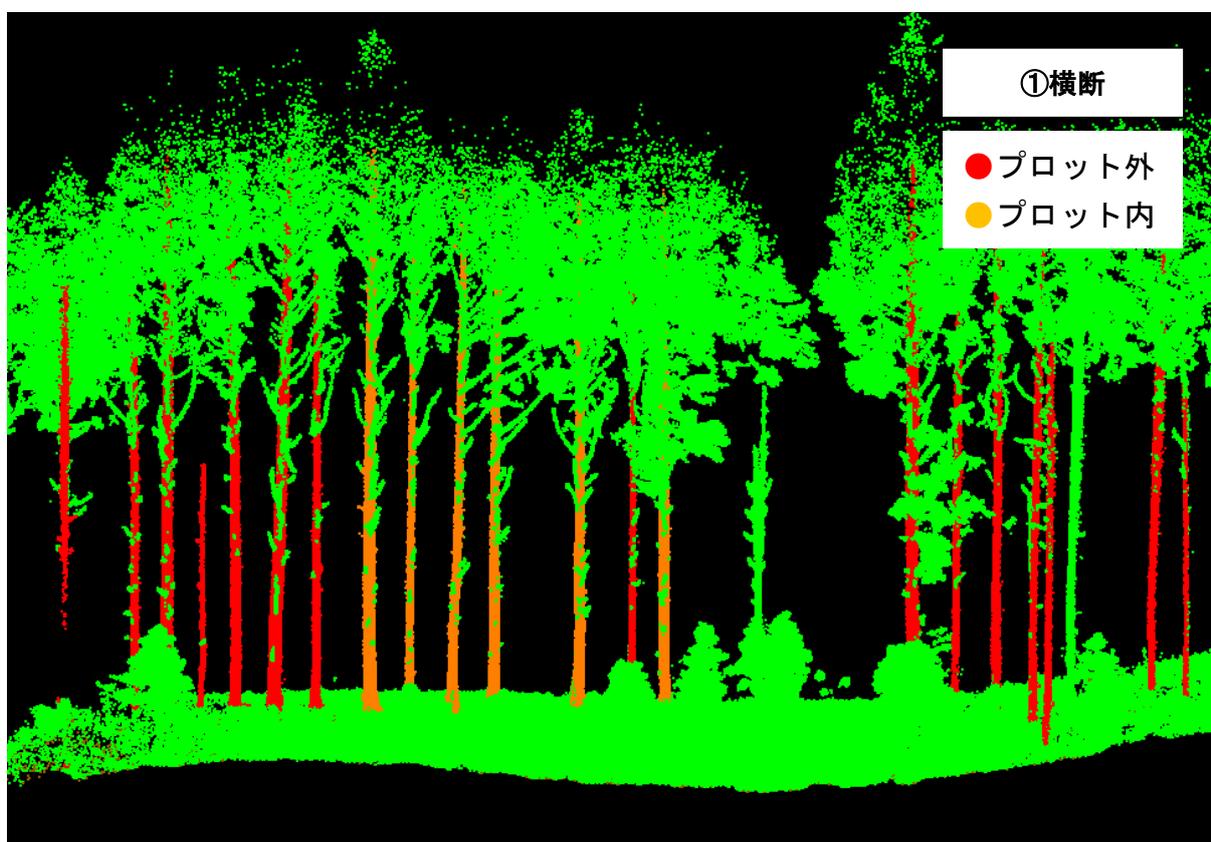
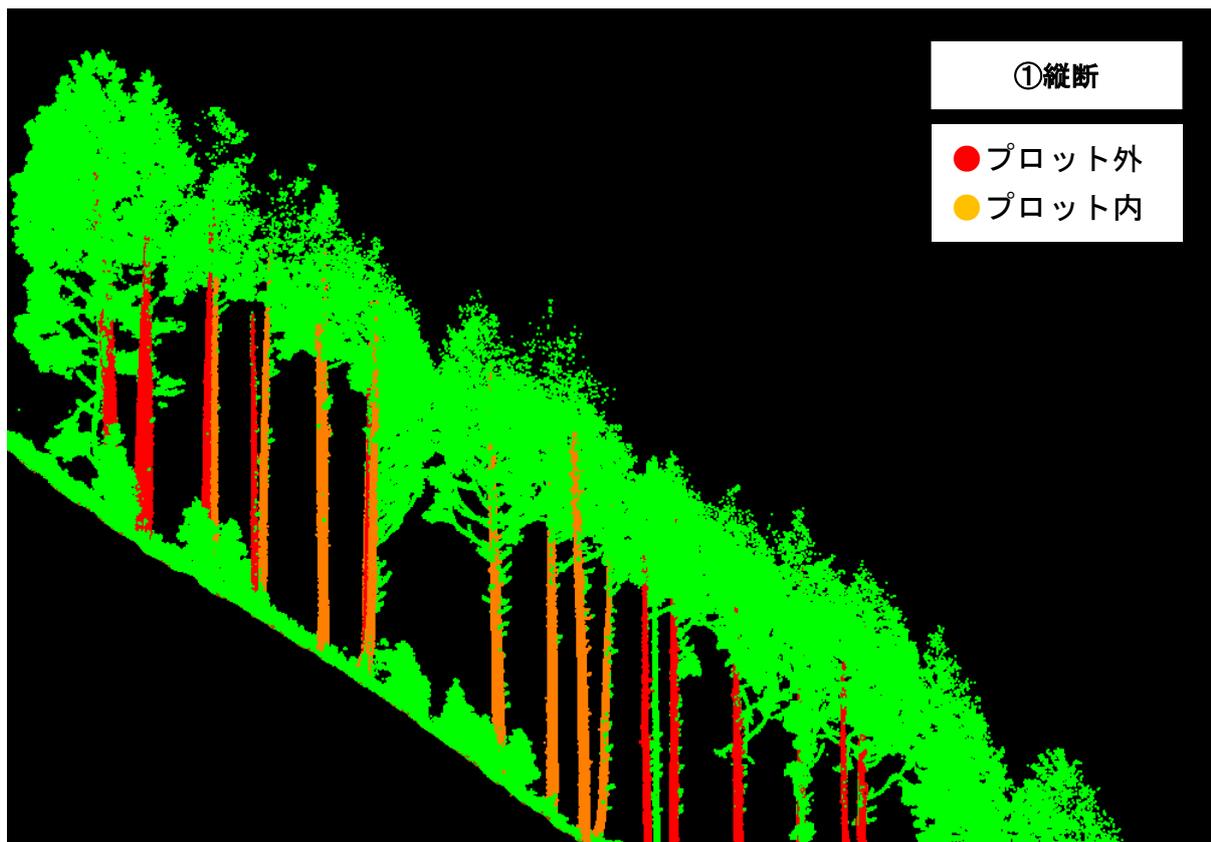


図 2-46 ヒノキ調査プロットの断面図