

**Zeitschrift:** Geomatik Schweiz : Geoinformation und Landmanagement =  
Géomatique Suisse : géoinformation et gestion du territoire =  
Geomatica Svizzera : geoinformazione e gestione del territorio

**Herausgeber:** geosuisse : Schweizerischer Verband für Geomatik und  
Landmanagement

**Band:** 106 (2008)

**Heft:** 9

## Werbung

### Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. [Siehe Rechtliche Hinweise.](#)

### Conditions d'utilisation

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. [Voir Informations légales.](#)

### Terms of use

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. [See Legal notice.](#)

**Download PDF:** 01.04.2025

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

## Dank

Wir danken Frau Ruth Hug von der Abteilung Hochbau des Kantons Obwalden sowie unserem Backup-Piloten Daniel Kraettli für die Unterstützung im Projekt «Schloss Landenberg».

## Literatur:

- [1] Blender, 2008. [www.blender.org](http://www.blender.org) (accessed 10<sup>th</sup> March 2008).
- [2] Eisenbeiss, H., 2004. A mini unmanned aerial vehicle (UAV): System overview and image acquisition. International Workshop on Processing and Visualization using High Resolution Imagery, 18–20 November, Pitsanulok, Thailand. International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, Vol. XXXVI-5/W1, (CD-ROM).
- [3] Eisenbeiss, H., Sauerbier, M., Zhang, L., Gruen, A., 2005. Mit dem Modellhelikopter über Pinchango Alto. Geomatik Schweiz, (9), pp. 510–515.
- [4] Eos-Systems, 2008. [www.photomodeler.com](http://www.photomodeler.com) (accessed 10<sup>th</sup> March 2008).
- [5] Survey-Copter, 2008. <http://pagesperso-orange.fr/surveycopter/eindex.htm> (accessed 10<sup>th</sup> March 2008).
- [6] swisstopo, 2008. [www.swisstopo.admin.ch](http://www.swisstopo.admin.ch) (accessed 10<sup>th</sup> March 2008).
- [7] WeControl, 2008. [www.wecontrol.ch](http://www.wecontrol.ch) (accessed 10<sup>th</sup> March 2008).
- [8] Gonzo, L., Voltolini F, Girardi, S. Rizzi, A. Remondino, F. El-Hakim, S.F., 2007. Multiple Techniques Approach to the 3D Virtual Reconstruction of Cultural Heritage. Eurographics Italian Chapter Conference 2007.
- [9] Püschel, H., Sauerbier, M., Eisenbeiss, H., 2008. A 3D Model of Castle Landenberg (CH) from combined photogrammetric processing of terrestrial and UAV-based images. The International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, vol. XXXVII, part B6b, pp. 93–98.
- [10] Zischinsky, T., Dorffner, L., Rottensteiner, F., 2000, Application of a new model helicopter system in architectural photogrammetry, IAPRS, Vol. XXXIII, Amsterdam.
- [11] Schulze-Horsel, M, 2007. «3D Landmarks – Generation, Characteristics and applications», Urdorf, Switzerland. [www.commission5.isprs.org/3darch07/pdf/schulze-horsel.pdf](http://www.commission5.isprs.org/3darch07/pdf/schulze-horsel.pdf) (accessed 11<sup>th</sup> April 2008).

H. Eisenbeiss  
M. Sauerbier  
H. Püschel  
Institut für Geodäsie und  
Photogrammetrie  
ETH Hönggerberg  
CH-8093 Zürich  
ehenri@geod.baug.ethz.ch  
msb@geod.baug.ethz.ch  
pueschel@student.ethz.ch




## Trimble® IS Rover

Der Trimble® IS Rover bietet Ihnen die Freiheit, jederzeit die geeignete Vermessungsmethode zu wählen. Er vereint GNSS Rover und Totalstation zu einem System und macht damit Ihre Feldarbeit effizienter und komfortabler als je zuvor. Mit der einfach zu

### Keine Hindernisse – unendliche Möglichkeiten

bedienenden Feldsoftware wechseln Sie jederzeit blitzschnell mit nur einem Tastenклик zwischen GNSS und Totalstation. GPS-Search führt eine GPS-gestützte Zielsuche durch und lokalisiert Ihr Prisma zuverlässig in Sekundenschnelle.

#### Branchenführende Innovation

- Kombination von GNSS und Tachymeter beim Messstab.
- Positionierung UND Orientierung des Instrumentes in EINEM Arbeitsgang.
- Wahl der Messmethode bei jedem Messpunkt individuell.
- GNSS und Tachymeter ohne Mehrkosten auch als Einzelsysteme getrennt nutzbar.



**allnav ag**  
Ahornweg 5a  
CH-5504 Othmarsingen  
[www.allnav.com](http://www.allnav.com)

Tel. 043 255 20 20  
Fax 043 255 20 21  
[allnav@allnav.com](mailto:allnav@allnav.com)

Geschäftsstelle in Deutschland: D-71522 Backnang

