Le LiDAR pour la gestion du territoire à la Ville de Montréal

Richard Mongeau, arpenteur-géomètre, M.Sc. (géodésie)
Chef de l'Équipe de la Cartographie et des Levés Spéciaux

Présentation d'applications des technologies du LiDAR, terrestre et aérien, depuis 2006 à la Ville de Montréal. Ces expériences couvrent une large panoplie des activités de la gestion du territoire : cartographie, topographie, urbanisme, design urbain, gestion immobilière, inventaire arboricole, aménagement urbain, arpentage foncier, construction d'infrastructures routières et sécurité routière. La production de documents professionnels à partir de ces technologies nous a amenés à développer un regard critique quant aux avantages et inconvénients de leur utilisation. Des exigences techniques, méthodologiques et déontologiques (Charte d'éthique de la 3D) en sont découlé et sont présentées.

Le LiDAR pour la gestion du territoire à la Ville de Montréal

L'Équipe de la Cartographie et des Levés Spéciaux œuvre principalement dans les activités 3D de captage photogrammétrique, mesurage de précision et représentation territoriale aux fins de projets d'aménagement urbain et d'ingénierie de construction. Depuis de nombreuses années, ces spécialistes acquièrent et traitent des nuages de points générés par les technologies LiDAR ou corrélation d'images. L'équipe fait également figure de chef de file au Québec dans la réalisation des modèles 3D du milieu urbain et le respect des principes de la Charte d'éthique de la 3D.

Le LiDAR pour la gestion du territoire à la Ville de Montréal

UN FIL ROUGE DANS LES OPÉRATIONS DE SES DIVISIONS ADMINISTRATIVES

- Domaine public: environ 34% du territoire est constitué de rues, ruelles et parcs
- Domaine privé: la Ville de Montréal est un des plus important propriétaire immobilier de son territoire, possédant plus de 1477 immeubles

Fins du document

ACQUISITION

EXTERNE

EXTERNE

TRAITEMENT

DIFFUSION

DONNÉES GÉOSPATIALES

INFORMATION SUR LES DONNÉES

Élévations des façades des bâtiments de l'hôpital St-Luc

Élévations des façades des bâtiments de l'hôpital St-Luc

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

Février 2006

Secteur du Centre Hospitalier Universitaire de Montréal (CHUM)

Levés: Lidar terrestre

TRAITEMENT

Alignement des scans: par quelques cibles, mais principalement par corrélation des nuages de points

Géoréférence: rattachement à une paire de points géodésiques situés sur le boulevard René-Lévesque Ouest

Contrôle: aucun Exactitude: non déterminée

DIFFUSION

▪ Images numériques

Vues d'élévations des bâtiments de l'hôpital St-Luc

Usage: urbanisme

Banc d'essai pour l'analyse d'une scène d'accident

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

Décembre 2006

Banc d'essai

Levés Lidar terrestre

TRAITEMENT

Alignement des scans: principalement par corrélation des nuages de points

Géoréférence: par observations GPS en temps réel en lien avec une base permanente

Contrôle: aucun Exactitude: non déterminée

DIFFUSION

▪ Nuages de points

Analyse d'une scène d'accident

Usage: sécurité routière

Esquisse d'une passerelle au-dessus de la rue Saint-Antoine Est

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

Avril 2007

Secteur du métro Champ-de-Mars

Levés: Lidar terrestre par un technologue

TRAITEMENT

Alignement des scans: par quelques cibles, mais principalement par corrélation des nuages de points

Géoréférence: rattachement à 2 points géodésiques situés sur la rue Saint-Antoine E.

Contrôle: aucun Exactitude: non déterminée

DIFFUSION

▪Maquette numérique

Esquisse d'une passerelle au-dessus de la rue Saint-Antoine Est

Usage: sécurité routière

Analyse de 2 levés au même endroit à des époques différentes

février 2006

avril 2007

PROBLÈMES DE GÉORÉFÉRENCEMENT

SOLUTION: GÉODÉSIE

GÉORÉFÉRENCEMENT ET CONTRÔLE
SELON LES RÈGLES DE L'ART DE LA MESURE
DE L'ARPENTEUR-GÉOMÈTRE

ET QUANTIFICATION DE L'EXACTITUDE DU POSITIONNEMENT

écart 30 cm ?

Géoréférencement des données acquises, contrôle et exactitude

Fins: mesurages et nivellement de précision

ACQUISITION

Normes officielles MERN Qc

Levés sur l'ensemble d'un secteur et en périphérie :
GPS statique,
niveau automatique et
station totale
de grande précision

TRAITEMENT

Error Propagation
=====

Station Coordinate Standard Deviations

N	E	Elev
0.00000	0.00000	0.00000
0.00000	0.00000	0.00000
0.00183	0.00203	0.00509
0.00156	0.00146	0.00392
0.00275	0.00322	0.00721
0.00343	0.00396	0.00767
0.00420	0.00472	0.00847
0.00584	0.00578	0.01149

Géoréférence :
observations GPS,
nivellement géométrique,
cheminement polygonale

Contrôle:
Compensation

Exactitude:
centimétrique

DIFFUSION

COMPLÉMENT NOTES

- ▶ Les altitudes sont en référence au système canadien de référence altimétrique de 1928 (CGVD28) également connu comme le niveau moyen des mers de 1929 (NMM29) et ont été déterminées par des nivellements géométriques et trigonométriques à partir du point géodésique 63KM065 altitude orthométrique = 14,399 m.
- ▶ Les données planimétriques sont en référence au système NAD 83, soit le système de référence planimétrique nord-américain de 1983 dont la compensation a été réalisée NAD83 [1986].

Repère géodésique utilisés pour ce relevé en NAD 83

Repère	Coord. X	Coord. Y
61KM109	300370,529	5039077,379
63KM065	300614,387	5039514,725
66KM101	300331,833	5039663,552
67KM247	299533,511	5039813,958

Quebec

Fiche signalétique d'un point géodésique

Matériau : MÉTAL (OU PÉRIÉRO)

Repérage

Code	Identification des points	Code	Orientation	Code	Distance (m)	Déviabilité (m)
P1	Châssis de n° 205	H		H	2.64	
P2	Lampadaire	H		H	2.64	
P3	Compteur	H		H	2.64	

• Consigne

Liste de coordonnées
calculées des points
géodésiques indiquée
dans le cartouche des
plans légaux

Fiche d'information

Ressources
naturelles

Québec

Fiche signalétique d'un point géodésique

Données descriptives

■ Identification

Matricule : M13KM005 (N° M13KM005)

Type de point : Point planimétrique

Date d'inspection : 2013-07-12

État : En bon état

■ Repère

Description : Médaillon plat ancré(e) sur une dalle/base de béton

Inscription : VILLE DE MONTRÉAL arpenteur-géomètre

Illustration : Photographie

Grille d'obstacle : Aucune

Classe : Repère artificiel permanent

Regard : Absence de regard

Site : Dans la chaussée

Magnétisme : Repère non détectable

■ Localisation

Accès et situation

Le repère est situé dans la chaussée, au nord de la jonction des rues McGill et Place D'Youville.

Municipalité : 66023 Montréal (V)

Mode de transport : Automobile

Données altimétriques - CGVD-28 (NMM)

Altitude (m) : 13,64

Méthode : GPS (méth. stat. rapide L1-L2)

Ordre : 4A

Compensation d'appui : RF1929

Projet : M05X13 (3)

Classe : 1 - Excellent

Statut : Validée(s)

Date de publication : 2013-08-13

Données altimétriques - NAD-83 (SCRS)

(Coordonnées basées sur la compensation du Réseau de base canadien v2.0 mars 1998)

Hauteur ell. (m) : -17,10

Méthode : GPS (méth. stat. rapide L1-L2)

Niveau : B2

Compensation d'appui : CSRS98

Projet : M05X13 (2)

Classe : 1 - Excellent

Statut : Validée(s)

Date de publication : 2013-08-13

Données planimétriques - NAD-83 (SCRS)

(Coordonnées basées sur la compensation du Réseau de base canadien v2.0 mars 1998)

Niveau : B2

Méthode : GPS (méth. stat. rapide L1-L2)

Classe : 1 - Excellent

Compensation d'appui : CSRS98

Feuille : 31H12-200-0102

Statut : Validée(s)

Projet : M05X13 (2)

Date de publication : 2013-08-13

■ Coordonnées

Système	Fuseau	Latitude/y (m)	Longitude/x (m)	Facteur d'échelle	Convergence
Géo.		45° 30' 00,34888"	73° 33' 23,81448"		
UTM	18	5 039 520,479	612 766,658	0,999 756 3	+ 1° 01' 46,58"
SCOPQ	8	5 040 020,987	300 375,521	0,999 900 2	- 0° 02' 25,37"

Aucun point visé

Fiche officielle et
croquis de
localisation
dans la base de
données
GEODEQ du
MERN Qc

Documents
produits suite au
travail d'un
arpenteur-
géomètre en
pratique
exclusive

Géoréférencement des données acquises, contrôle et exactitude

Réaménagement de l'autoroute Bonaventure

Fins: plan d'arpentage général

ACQUISITION

2007 à 2012

Secteur de l'autoroute Bonaventure

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

LASERGRAMMÉTRIE

Alignement des scans et vecteurs captés: cibles, nuages de points, arêtes de construction
Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: chaînage

Exactitude: variable

DIFFUSION

EXACTITUDE
 ± 0 - 4 cm
 ± 5 - 15 cm
 ± 16 cm et +
 déduit

- Modèle 3D d'analyse avec légende

- Maquette numérique

Terrain et constructions de l'autoroute Bonaventure et des propriétés connexes

Levés spéciaux

Levés d'arpentage 3D LASERGRAMMÉTRIE DAO 3D MOBILE ET/OU LIDAR TERRESTRE

Levé d'arpentage

CALAGE ET GÉORÉFÉRENCEMENT

MODÉLISATION

haute densité

Registration: RS CCUM

Registration Edit ScanWorld Constraint Cloud Constraint Viewers Help

ScanWorlds' Constraints

Constraint List

ModelSpaces

Constraint ID	ScanWorld	ScanWorld	Type	Status	Weight	Error	Error Vector
TargetID: R153	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.004 m	(-0.002, -0.003, 0.000) m
TargetID: R174	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.004 m	(-0.001, -0.001, -0.004) m
TargetID: R156	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.004 m	(0.001, 0.000, -0.004) m
TargetID: R154	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.005 m	(0.000, 0.004, 0.004) m
TargetID: R179	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.006 m	(-0.003, 0.005, -0.001) m
TargetID: R173	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.007 m	(-0.002, -0.001, 0.006) m
TargetID: R166	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.007 m	(-0.004, 0.003, -0.005) m
TargetID: R157	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.009 m	(0.001, 0.005, 0.007) m
TargetID: R171	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.009 m	(0.008, -0.002, -0.001) m
TargetID: R175	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	On	1.0000	0.010 m	(0.002, -0.009, -0.002) m
TargetID: R168	cibleccum (Leveled)	ScanWorld [1-7]	Coincident: Vertex-Vertex	Off	1.0000	0.025 m	(-0.020, -0.006, -0.014) m

Réaménagement du domaine public du square Dorchester

LASERGRAMMÉTRIE

NIVEAUX D'EXACTITUDE D'UN BÂTIMENT

EXACTITUDE (suffixe à la couche d'information)

layer -A : ± 0 – 4 cm (green)

layer -B : ± 5 - 15 cm (blue)

layer -C : ± 16 cm et + (cyan)

layer -D : déduit (rouge)

modèle 3D
d'analyse

± 0 - 4 cm
± 5 - 15 cm
± 16 cm et +
déduit

maquette

plan légal
topographique

Richard
Mongeau, a.-g.

Réaménagement du domaine public du square Dorchester

Fins: plan d'arpentage général

ACQUISITION

2008

Secteur de square Dorchester

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile + captage photogrammétrique

TRAITEMENT

LASERGRAMMÉTRIE

Alignement des scans et vecteurs captés: cibles, nuages de points et arêtes de construction

Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: chaînage

± 0 - 4 cm

± 5 - 15 cm

Exactitude: variable

± 16 cm et +

déduit

DIFFUSION

- Modèle 3D d'analyse

- Maquette numérique

- Plan topographique

Terrain et constructions du square Dorchester et des propriétés connexes

Usage: aménagement urbain et infrastructure

Étude de la fissuration sous le boulevard de Maisonneuve

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

2008 2011
 Boulevard Maisonneuve
 Levés: Lidar terrestre + station
 totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans: cibles et
 corrélation des nuages de points
Géoréférence: réseaux géodésiques
 & stations d'arpentage
Contrôle: arêtes des constructions
Exactitude: ordre centimétrique

DIFFUSION

▪ Plan d'ingénieur
 Dalle de béton sous la chaussée

Cession de propriété du Planétarium de Montréal

Fins: plan accompagnant une description technique

ACQUISITION

2010

Planétarium de Montréal

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans: cibles, corrélation des nuages de points et arêtes de construction

Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: arêtes de construction

Exactitude: ordre centimétrique

DIFFUSION

- Modèle 3D d'analyse
- Plan accompagnant une description technique

Terrain à être cédé à la Ville de Montréal, entre 2 niveaux d'altitude

Simon Vidal, a.-g.

Usage: arpentage foncier

Étude préliminaire du recouvrement de l'autoroute Ville-Marie

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

Avril 2010

Autoroute Ville-Marie

Levés: Lidar mobile terrestre par camion embarqué par une firme privée

TRAITEMENT

Alignement des scans: cibles, corrélation des nuages de points et arêtes de construction

Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: arêtes de construction

Exactitude: 5 à 10 cm

DIFFUSION

▪ Modèle 3D

Coupes des tunnels de l'autoroute Ville-Marie

Usage: urbanisme

Hauteur libre du viaduc de la rue Guy

Hauteur libre du viaduc de la rue Guy

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

2010

Viaduc de la rue Guy

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans:
cibles, corrélation des nuages de points

Géoréférence: réseaux géodésiques / stations d'arpentage

Contrôle: arêtes de construction

Exactitude: ordre centimétrique

DIFFUSION

▪ Modèle 3D

Hauteur libre du viaduc et simulation d'une situation d'impact lors du passage d'un camion remorque

Usage: transport

<p>Montréal Division de la géomatique</p>	<p>Information sur le produit Viaduc de la rue Guy</p>
<p>FINIS DU PRODUIT CARTOGRAPHIQUE * Hauteur libre du viaduc de la rue Guy</p> <p>Mandant * Direction des transports</p> <p>DOCUMENTATION SUR LES DONNÉES</p> <p>Source * Captage lidar terrestre</p> <p>Traitement 3D * Division géomatique</p> <p>Moyen de production * Relevé terrestre</p> <p>Type de données * Volume</p> <p>Découpage * Propre au projet</p> <p>Données disponibles * Vectoriels (DGN)</p> <p>Relevé terrain * Novembre 2011</p>		<p>EMPLACEMENTS Situé sur la rue Guy, entre la rue Saint-Antoine Ouest et la rue Argyle</p> <p>RÉFÉRENCE SPATIALE</p> <p>Référence planimétrique * NAD83 SCRS (98)</p> <p>Référence altimétrique * C-GVD28 (NMM)</p> <p>EXACTITUDE DES ÉLÉMENTS MODÉLISÉS * Ordre centimétrique</p> <p>DIVISION DE LA GÉOMATIQUE</p> <p>Modélisation et documentation réalisés par : Valentin Simion-losif, Ag. tech. en géomatique</p> <p>Responsable : Simon Vidal, a.-g.</p> <p>Supervision : Richard Mongeau, a.-g.</p>
<p>NOTES</p> <p>Les altitudes sont en référence au système canadien de référence altimétrique de 1928 (CGVD28) également connu comme le niveau moyen des mers de 1929 (NMM29) et ont été déterminées par des nivellements géométriques et trigonométriques à partir du point géodésique 88KM106, altitude orthométrique = 36,621m</p> <p>Les données planimétriques sont en référence au système NAD83(SCRS), soit le système de référence planimétrique nord-américain de 1983 ancré sur la plaque nord-américaine et rigoureusement relié au cadre international de référence terrestre (ITRF), tel qu'adopté par le Canada (NAD83[SCRS]) et les Etats-Unis (NAD83[NSRS] et également connu comme le réseau de haute précision de 1992 (RHP92).</p> <table border="0"> <tr> <td>27KM071</td> <td>y= 5039234,814</td> <td>x= 300092,448</td> </tr> <tr> <td>27KM073</td> <td>y= 5039371,126</td> <td>x= 296823,724</td> </tr> <tr> <td>68KM106</td> <td>y= 5039284,375</td> <td>x= 296013,804</td> </tr> <tr> <td>70KM008</td> <td>y= 5039332,809</td> <td>x= 298924,029</td> </tr> </table>		27KM071	y= 5039234,814	x= 300092,448	27KM073	y= 5039371,126	x= 296823,724	68KM106	y= 5039284,375	x= 296013,804	70KM008	y= 5039332,809	x= 298924,029
27KM071	y= 5039234,814	x= 300092,448												
27KM073	y= 5039371,126	x= 296823,724												
68KM106	y= 5039284,375	x= 296013,804												
70KM008	y= 5039332,809	x= 298924,029												
<p>Document réalisé par : Frédéric Chénard, dessinateur</p> <p>Montréal </p> <p>3D OK : Charlie d'éthique de la 3D</p>														

Modèle 3D montrant les hauteurs libres

Application des principes de la Charte d'éthique de la 3D

Hauteur libre du viaduc de la rue Guy

Implantation du futur campus Outremont de l'Université de Montréal

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

2011

Tunnel du métro Outremont

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans:
 cibles et corrélation des nuages de points

Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: arêtes de construction

Exactitude: ordre centimétrique

DIFFUSION

▪ Fiche 3D OK

Localisation du tunnel du métro et d'un puits de ventilation près de la station Outremont

Usage: construction

Conception de la passerelle Barr au-dessus de l'autoroute 520

Fins: plan topographique

ACQUISITION

2012

Passerelle Barr au-dessus de l'autoroute 520

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans:
 cibles et corrélation des nuages de points

Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: arêtes de construction

Exactitude: ordre centimétrique

DIFFUSION

▪ Plan topographique

▪ Modèle 3D pour la conception

Terrain et constructions dans la zone de construction projetée

Usage: transport

Volume d'excavation de la rue Basin

Fins: plan topographique

ACQUISITION

2012

Rue Basin

Levés: Lidar terrestre

TRAITEMENT

Alignement des scans: cibles et corrélation des nuages de points

Géoréférence: GPS en temps réel en lien avec une base permanente

Contrôle: points GPS en temps réel

Exactitude: $\pm 3 - 5$ cm

DIFFUSION

▪ Plan topographique

Volume de la terre excavée

Usage: construction

Mise en valeur de la sculpture Calder

Fins: mesurage spéciaux

ACQUISITION

2013

Sculpture l'Homme de Calder

Levés Lidar: terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans:
 Cibles et corrélation des nuages de points

Géoréférence: GPS en temps réel en lien avec une base permanente

Contrôle: arêtes de constructions

Exactitude: ± 3 – 5 cm

DIFFUSION

▪ Modèle 3D

▪ Fiche 3D OK

Modélisation 3D de la sculpture

Étude de déformation de la caserne 26

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

2014

Caserne de pompier no.26

Levés: Lidar terrestre + station totale assisté d'un DAO mobile

TRAITEMENT

Alignement des scans:
 cibles et corrélation des nuages de points

Géoréférence: réseaux géodésiques & stations d'arpentage

Contrôle: arêtes de construction

Exactitude: ordre centimétrique

DIFFUSION

- Rapport d'arpenteur-géomètre

- Plan de mesurages spéciaux

Étude de déformation des murs et du déplacement de la façade dans le temps

Usage: gestion immobilière

Hauteur libre de la ligne de transport d'Hydro-Québec de la 36^e Ave

Fins: plan et profil

ACQUISITION

2014

Ligne de transport d'Hydro-Québec de la
36e Ave

Levés: Lidar aérien
résolution de 10 points/m²

TRAITEMENT

Alignement des scans et contrôle:
corrélation des nuages de points
calage sur des profils, sections et bâtiments

Géoréférence: observations GPS en mode
cinématique avec plateforme inertielle

Exactitude: câbles ± 5 cm,
MNT et autres ± 15 cm

DIFFUSION

▪ Plan de mesurages spéciaux

Étude des hauteurs libres des fils électriques

Canopée et Modèle Numérique de Canopée

Fins: mesurages spéciaux

ACQUISITION

2014

Île de Montréal

Levés: imagerie multispectrale 2011

et LiDAR aérien 2015

TRAITEMENT

Modèle Numérique de Surface créé par corrélation de pixels ou LiDAR

Discrimination couvert végétal par analyse de rapports de bandes
 Exactitude : $\pm 30 - 40$ cm

DIFFUSION

- Canopée
- Modèle Numérique de canopée (2)

Usage: arboriculture

<p>Géomatique Montréal </p>	<p>Information sur le produit : Modèle Numérique de Canopée</p>
<p>FINS DU PRODUIT CARTOGRAPHIQUE</p> <ul style="list-style-type: none"> Le Modèle Numérique de Canopée (MNC) est une représentation du relief de la canopée et des arbres isolés présent dans le paysage. <p>DOCUMENTATION SUR LES DONNÉES</p> <p>Source</p> <ul style="list-style-type: none"> Photo aérienne de la CMM <p>Traitement 3D</p> <ul style="list-style-type: none"> Division géomatique, VdM <p>Moyen de production</p> <ul style="list-style-type: none"> Autocorrélation automatique <p>Type de données</p> <ul style="list-style-type: none"> Matricielle <p>Découpage</p> <ul style="list-style-type: none"> Tuile <p>Mise à jour</p> <ul style="list-style-type: none"> Juillet 2011, 75 cm/pixel <p>Format</p> <ul style="list-style-type: none"> GeoTIFF	<p>Image d'une orthophotographie drapée sur un MNC et le MNT.</p>	<p>EMPLACEMENTS Arrondissement historique et naturel du Mont-Royal, en validation.</p> <p>RÉFÉRENCE SPATIALE</p> <p>Référence planimétrique</p> <ul style="list-style-type: none"> NAD83 SCRS (98) <p>Référence altimétrique</p> <ul style="list-style-type: none"> C-GVD28 (NMM) <p>EXACTITUDE DES ÉLÉMENTS MODÉLISÉS</p> <p>Exactitude</p> <ul style="list-style-type: none"> Juillet 2011 : planimétrie : à déterminer altimétrie : ± 30 cm <p>DIVISION DE LA GÉOMATIQUE Génération du MNS réalisé par : Simon Gignac, ag. tech. photogrammétrie Responsable : Dany Gauthier, g. Supervision : Richard Mongeau, a-g</p>
<p>NOTES</p> <p>Une représentation précise du relief est indispensable pour de très nombreuses applications de gestion du territoire. Les modèles numériques de terrain (MNT), les modèles numériques surface (MNS) et les modèle numérique de canopée (MNC) sont des représentations simplifiées de l'altimétrie.</p> <p>Le MNT est une représentation de l'altitude du «terrain nu» sans infrastructure, alors que le MNS reproduit la forme de la surface terrestre en incluant tous les éléments permanents et visibles du paysage tels que le sol, la végétation, les forêts, les bâtiments et les autres ouvrages d'art. Le MNC est une représentation unique de la partie supérieure de la végétation de la forêt et des arbres isolés.</p>
<p>MNS : Modèle Numérique de Surface CMM : Communauté Métropolitaine de Montréal VdM : Ville de Montréal</p>		<p>mise à jour de l'information sur le produit : 25 novembre 2014 document réalisé par : Simon Gignac, ag. tech. photogrammétrie</p> <p>3D OK : Charte d'éthique de la 3D</p>

Simon Gignac
 technicien en
 cartographie

**Cartographie – topographie – drainage
urbanisme – transport – arboriculture**

Levés:
Lidar hélicoptéré

Alignement des scans et contrôle:
nuages de points et points de contrôle

Résolution:
10 points/m²

Géoréférence:
Observations GPS en mode cinématique avec plateforme inertielle

Exactitude:
plani ± 15 cm
alti ± 10 cm

Dany Gauthier

Jukka Haikara

**Cartographie – topographie – drainage
urbanisme – transport – arboriculture**

En
réalisation:

Île de
Montréal

Levés LiDAR
aérien

10 pts/m²

Nuages de points des levés LiDAR aérien

Complémentarité des technologies d'acquisition

Mesure d'angle

		Type 1201+
Précision (écart type ISO 17123-3)	Hz, V	1" (0,3 mgon)
	Résolution de l'affichage :	0,1" (0,1 mgon)
Méthode	Absolue, continue, diamétrale	
Compensateur	Plage de travail :	4' (0,07 gon)
	Précision de calage :	0,5" (0,2 mgon)
	Méthode :	Compensateur b

PinPoint R400/R1000, mesure de distance sans réflecteur (mode RL)

Portée (conditions atmosphériques moyennes)	PinPoint R400 :	400 m / 200 m (Kodak Gray Card : réflectivité 90 % / réflectivité 18 %)
	PinPoint R1000 :	1000 m / 500 m (Kodak Gray Card : réflectivité 90 % / réflectivité 18 %)
	Plus courte distance :	1,5 m
	Longue portée sur prisme rond (GPR1) :	1000 m - 7500 m
Précision / Durée de la mesure (écart-type, ISO 17123-4) (objet dans l'ombre, ciel couvert)	Sans réflecteur < 500 m :	2 mm + 2 ppm / typ. 3-6 s, max. 12 s
	Sans réflecteur > 500 m :	4 mm + 2 ppm / typ. 3-6 s, max. 12 s
Taille du point laser	Longue portée :	5 mm + 2 ppm / typ. 2.5 s, max. 12 s
	A 30 m :	Env. 7 mm x 10 mm
Méthode	A 50 m :	Env. 8 mm x 20 mm
	PinPoint R400/R1000 :	Analyseur système (laser coaxial rouge, visible)

Grande précision des mesures
VS

Grande densité des mesures

LASER SCANNING SYSTEM

TYPE	Pulsed; proprietary microchip
COLOR	Green
LASER CLASS	Class 3R (IEC 60825-1)
RANGE	
Optimal effective range	1m-100m
To 10% reflectivity targets	Up to 100m (typical)
SCAN RATE	Up to 1800 points/second*
* Maximum scan rate dependent on scan resolution and selected field-of-view	
SCAN DENSITY (RESOLUTION)	
Spot size	≤ 6mm from 0 - 50 meters †

SYSTEM PERFORMANCE

SINGLE POINT ACCURACY*

Position	6mm
Distance	4mm
Angle (horizontal)	60 micro-radians
Angle (vertical)	60 micro-radians

MODELED SURFACE PRECISION**

2mm

TARGET ACQUISITION ACCURACY†

1.5mm

DATA INTEGRITY MONITORING

Periodic accuracy self-checking during operation and at startup

* All specifications shown @ 1m - 50m range

** Subject to modeling methodology

† Algorithmic fit to planar HDS targets

Particularités des données acquises

Station totale laser avec DAO mobile

- Levé laser point par point et balayage à faible densité
- Captage complémentaire avec prisme
- Capte directement les coins et arêtes
- Portée: 1@1000m
- Modélisation CAD 3D sur le terrain
- Exactitude: ordre centimétrique

Balayage laser 3D à haute densité

- Capacité de 1800 points/seconde
- Capte 360X270deg
- Portée: 1@100m
- Modélisation à partir d'un nuage de points
- Prise de photos appliquées aux points
- Exactitude: ordre centimétrique

CAS PROBLÈMES DU LASER:

- division du faisceau laser sur une arête
 - effet de coin
- grand angle d'incidence sur une surface
 - forte réflectivité d'une surface

Méthodologie des projets Lidar

DÉFINITION DU MANDAT

CHOIX DE LA TECHNOLOGIE D'ACQUISITION DES DONNÉES

Lidar aérien – télémétrie mobile terrestre – lidar terrestre

RÉFÉRENCE SPATIALE

- actualisation des réseaux géodésiques (planimétrie et altimétrie) selon les normes du MRN Qc
- établissement de stations d'arpentage

1. ACQUISITION

- 1.1 Mise en place et géoréférencement des points de contrôle (cibles et arêtes de construction)
- 1.2 Captage des données géospatiales

2. TRAITEMENT

- 2.1 Alignement des nuages de points avec des cibles, la corrélation entre nuages de points et au besoin des arêtes de constructions relevées en hauteur
- 2.2 Nettoyage, classification et réduction des nuages de points
- 2.3 Contrôle par chaînage et/ou relevé de certains éléments de constructions relevés par station totale/DAO mobile
- 2.4 Modélisation 3D du bâti urbain, des rues, de la topographie...

3. DIFFUSION

Selon la demande

- 3.1 Confection des plans légaux et rédaction des informations descriptives dans le cartouche
- 3.2 Réalisation d'un modèle 3D aux fins d'analyse montrant l'ensemble des données modélisées et discriminées en fonction de leur degré d'exactitude
- 3.3 Création d'une maquette territoriale à partir de la compilation de données géospatiales 3D générées par les données Lidar, le captage photogrammétrique, les levés d'arpentage ou toutes autres technologies
- 3.4 Si aucun plan légal n'est confectionné, rédaction d'une fiche d'information sur le document 3D produit lors du mandat selon les principes de la Charte d'éthique de la 3D

Charte d'éthique de la 3D

Pour une utilisation éthique et déontologique des représentations tridimensionnelles du territoire fondée sur des données avérées

PRÉAMBULE

Les nouvelles technologies traitant les données tridimensionnelles du territoire (3D) imposent des exigences permettant d'assurer l'objectivité de la modélisation tridimensionnelle sur le plan éthique et en matière de déontologie. La présente charte d'éthique et de déontologie a pour but d'établir les principes fondamentaux que ses signataires s'engagent à respecter activement. Elle s'adresse aux collectivités publiques, aux unités de recherche, aux associations professionnelles, aux privés, soit tous ceux qui ordonnent, produisent, gèrent, utilisent ou diffusent des données géographiques, des images de synthèse ou des scènes à caractère tridimensionnelles du territoire, avec les outils qui y sont associés.

PRINCIPES

1. Principe de crédibilité

Afin d'assurer une représentation crédible du territoire, les signataires s'engagent à :

- créer des images de synthèse ou des scènes tridimensionnelles qui ne soient pas susceptibles d'influencer à son insu le décideur, le maître d'ouvrage ou le public
- utiliser uniquement des données fiables et actuelles, privilégiant l'usage de données officielles, de qualités adéquates et suffisantes, représentatives du territoire concerné par le projet

2. Principe de transparence

Afin d'assurer la plus grande transparence sur les productions 3D, les signataires s'engagent à :

- documenter les données d'origine intégrées à la scène tridimensionnelle et l'image de synthèse
- préciser les objectifs de la scène tridimensionnelle
- indiquer les éléments subjectifs appropriés, appliqués à la scène tridimensionnelle
- accompagner la scène tridimensionnelle d'une légende adéquate
- mentionner toute transformation des données
- renoncer à l'usage de données qui lors de leur acquisition porteraient atteinte à la sphère privée des personnes

3. Principe de développement de réseaux et formation 3D

Afin de sensibiliser les différents acteurs aux principes de la présente charte, les signataires s'engagent à :

- mutualiser les bonnes pratiques dans l'utilisation de la 3D
- favoriser la création de réseaux de partage sur le thème de la représentation tridimensionnelle du territoire (communauté 3D, forum, ...)
- encourager la formation (initiale et continue) et la recherche dans le domaine de la 3D
- promouvoir la charte d'éthique et de déontologie de la 3D

Questions ?

<https://www.facebook.com/3DOKMtl>