

드론이 촬영하며 기록

영상 프레임 (사진 1장)

(번호 + 드론 GPS 기록)

프레임번호

GPS (위도·경도)

프레임번호 ÷ fps = 시간

예: 5760번 ÷ 30 = 192초

드론과 무관한 철도 측량 성과 (별도 입력)

철도 노선 측량 데이터

측점 목록 — 좌표·실측 표고 (01)측점.csv

측점 좌표·이정

믹싱 — 드론 GPS를 선로에 수직 투영해 측정값 산출

① 측점들을 이어 선로 기준선 생성

측량 데이터의 측점을 이정 순서로 연결

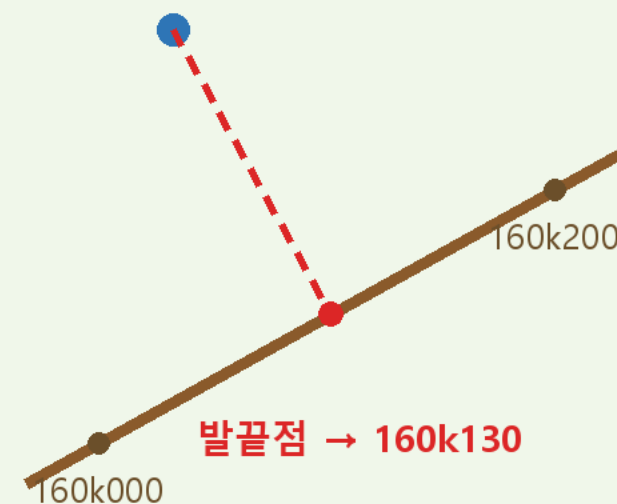
② 드론 GPS 점을 기준선에 수직 투영

매 프레임의 GPS 점 → 선로 위 발끝점

③ 발끝점의 이정 읽기 = 측정값

예: 160k130 (프레임마다 산출)

드론 GPS



선로 옆을 날아도 수직 '발끝점'으로 측점을 읽음

시간 ↔ 측정 대응표 완성!

"192초 = 160k130" 처럼 서로 변환 가능