



学校法人京都学園大学バイオ環境学部准教授の丹羽英之様にお話を伺いました。

### 現場概要：

UAV を使用し河川植生や森林植生の継続的な調査をしています。植生の経時変化を評価するためには、異なる時期に UAV で取得したオルソモザイク画像の位置を正確に合わせる必要があります、その位置合わせのための GCP として AEROBO マーカーを使用しました。今回は、沖縄県の大浦川と慶佐次川のマングローブ林と京都府の桂川水系本梅川の希少種分布範囲で使用しました。

### 導入の背景：

AEROBO マーカーを初めて知ったのは GIS 関連のニュースです。これまでも様々な GNSS 測量を試してきましたが、AEROBO マーカーは置くだけで地点の位置座標が取得でき、UAV で撮影している間に測量が完了していることに利点を感じ今回使用しました。

### 現場への導入までの道筋と導入効果：

AEROBO マーカーを同時に複数地点設置することで、ドローンで撮影している間に精度の高い GCP を取得することができました。これまで使用していた GNSS 測量と比較し、AEROBO マーカーの仕様は簡便で軽量だったため手軽に使用することができました。

これまで試した GNSS 測量は雨天時の計測が困難なものがほとんどですが、AEROBO マーカーは IP65 があり、多少の雨でも問題なく使用できる点はフィールドで使用する上での大きな利点だと感じています。精度については、その他の GNSS 測量と比較する必要がありますが、フィールドにおける GCP 測量の 1 つの選択肢が増えたと考えています。

### AEROBO マーカーへの期待：

様々なフィールドで多地点の GCP が取得できると、UAV による調査精度が向上するため、AEROBO マーカーのレンタル価格やクラウド利用料の価格弾力性があると、より利用価値が高まると考えています。また AEROBO クラウド以外でもログ解析をしてみたいのと、ログの取得有無が現場で確認できるようになればより使用しやすいと感じました。

### エアロセンスから京都学園大学様へ：

今回 AEROBO マーカーを研究用途でご利用いただく初の事例となりました。丹羽様に測量用途の広さを教えていただき、誠にありがとうございます。AEROBO マーカーの可能性を広げ、より快適にご利用いただけるよう引き続き取り組んでまいります。



バイオ環境学部准教授  
丹羽様