

**Studijní obor:** 36-46-M/01 Geodézie a katastr nemovitostí

**Ročník:** 2

**Forma studia:** Zkrácené dálkové studium

**Počet konzult. hodin:** 20

**Předmět:** Fotogrammetrie

## PLÁN KONZULTAČNÍCH HODIN

Konzultační hodiny	Učivo předepsané k nastudování pro konzultaci	Poznámky (učebnice, datum aj.)
1	<b>Uvod – obor fotogrammetrie</b> Definice a zařazení fotogrammetrie Dělení a využití fotogrammetrie Historický vývoj	
2-6	<b>Základní pojmy a vztahy ve fotogrammetrii</b> Měřický snímek – vznik a vlastnosti Zobrazení objektivem a jeho vady Stereoskopické vidění a měření Snímkové orientace a souřadnicové systémy Transformace souřadnic ve fotogrammetrii Vlíčovací body	
7-11	<b>Pozemní fotogrammetrie</b> Metody a využití pozemní fotogrammetrie Postup prací v pozemní fotogrammetrii Komory pro pozemní fotogrammetrii Průseková fotogrammetrie Jednosnímková pozemní fotogrammetrie Dvousnímková pozemní fotogrammetrie Vyhodnocovací přístroje pro pozemní fotogrammetrii	
12-19	<b>Letecká fotogrammetrie</b> Metody a využití letecké fotogrammetrie Příprava a provedení snímkového letu Letecké měřické komory a pomocná zařízení Jednosnímková letecká fotogrammetrie Dvousnímková letecká fotogrammetrie Digitální ortofoto a digitální model terénu Snímkové triangulace Vyhodnocovací přístroje pro leteckou fotogrammetrii	
20	<b>Laserové skenovací systémy</b> Princip laserového skenování Vlivy působící na přesnost měření, bezpečnost práce Využití pozemního a leteckého skenování	

- Literatura: Pavelka, Karel. *Fotogrammetrie 1*. Praha : ČVUT v Praze, 2009.  
 Pavelka, Karel. *Fotogrammetrie 2*. Praha : ČVUT v Praze, 2011.  
 Pavelka, Karel; Hodač, Jindřich. *Fotogrammetrie 3*. Praha : ČVUT v Praze, 2008.  
 Pavelka, Karel; kolektiv. *Fotogrammetrie 1, 2*. Praha : ČVUT v Praze, 2007.  
 Kašpar, Milan; Pospíšil, Jiří; Štroner, Martin; Křemen, Tomáš; Tejkal, Miloš.  
*Laserové skenovací systémy v stavebnictví*. Hradec Králové : Vega, 2003.  
 Staněk, Jan. *Kapitoly z fotogrammetrie* [on-line]. Dostupné z <<http://www.spszem.cz>>.