

Apéndice A: Ficha técnica Dji Mini 3 pro

[Drones con cámara](#) [Portátil](#) [Fuerza](#) [Especializado](#) [Explorar](#) [Apoyo](#) [Dónde comprar](#)

DJI Mini 3 Pro

[Accesorios](#)

[Comparar](#)

[Especificaciones](#)

[Video](#)

[Descargas](#)

[Preguntas frecuentes](#)

[Corr](#)

Especificaciones

Aeronave

Peso de despegue	<249 gramos ^[1]
Dimensiones (L×An×Al)	Plegado: 145×90×62 mm Desplegado: 171×245×62 mm Desplegado (con hélices): 251×362×70 mm
Longitud diagonal	247 milímetros
Velocidad máxima de ascenso	5 m/s (modo S) 3 m/s (modo N) 2 m/s (modo C)
Velocidad máxima de descenso	5 m/s (modo S) 3 m/s (modo N) 1,5 m/s (modo C)
Velocidad máxima (a nivel del mar, sin viento) ^[2]	16 m/s (modo S) 10 m/s (modo N) 6 m/s (modo C)
Techo de servicio máximo sobre el nivel del mar	Con Batería de Vuelo Inteligente: 4000 m Con Batería de Vuelo Inteligente Plus ^[7] : 3000 m ^[3]
Tiempo máximo de vuelo	34 minutos (con batería de vuelo inteligente y medido mientras volaba a 21,6 km/h sin viento) 47 minutos (con batería de vuelo inteligente Plus ^[7] y medido mientras volaba a 21,6 km/h sin viento). Disponi en países seleccionados.
Tiempo máximo de permanencia en el aire	30 minutos (con batería de vuelo inteligente, sin viento) 40 minutos (con batería de vuelo inteligente Plus ^[7] , sin viento)
Distancia máxima de vuelo	18 km (con batería de vuelo inteligente y medido mientras volaba a 43,2 km/h en condiciones sin viento) 25 km (con batería de vuelo inteligente Plus ^[7] y medido mientras volaba a 43,2 km/h en condiciones sin v
Resistencia a la velocidad máxima del viento	10,7 m/s (Nivel 5)
Ángulo de inclinación máximo	Adelante: 40°, Atrás: 35° (Modo S) 25° (Modo N) 25° (Modo C)
Velocidad angular máxima (por defecto)*	130°/s (modo S) * Se puede ajustar entre 20°/s y 250°/s en la aplicación 75°/s (modo N)

* Se puede ajustar entre 20°/s y 120°/s en la aplicación

30°/s (modo C)

* Se puede ajustar entre 20°/s y 60°/s en la aplicación

Temperatura de funcionamiento	-10° a 40° C (14° a 104° F)
Sistema mundial de navegación por satélite (GNSS)	GPS + Galileo + BeiDou
Frecuencia de operación	2,400-2,4835 GHz 5,725-5,850 GHz ^[4]
Potencia del transmisor (EIRP)	2,4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Rango de precisión de vuelo estacionario	Vertical: ±0,1 m (con posicionamiento de visión) ±0,5 m (con posicionamiento GNSS) Horizontal: ±0,3 m (con posicionamiento de visión) ±0,5 m (con sistema de posicionamiento de alta precisión)
Clase	C0 (UE)

Sistema de detección

Adelante	Rango de medición de precisión: 0,39-25 m Velocidad de detección efectiva: Velocidad de vuelo <10,5 m/s Campo de visión: Horizontal 106°, Vertical 90°
Hacia atrás	Rango de medición de precisión: 0,36-23,4 m Velocidad de detección efectiva: Velocidad de vuelo <8 m/s Campo de visión: Horizontal 58°, Vertical 73°
Hacia abajo	Rango de medición de precisión: 0,15-9 m Rango de vuelo estacionario preciso: 0,5-12 m Rango de vuelo estacionario del sensor de visión: 0,5-30 m Velocidad de detección efectiva: Velocidad de vuelo <3 m/s Campo de visión (FOV): Adelante/atrás 104,8°, Izquierda/Derecha 87,6°
Luz auxiliar inferior	N / A
Entorno operativo	Superficie reflectante difusa con un patrón claro y reflectividad >20% (como pavimento de cemento) Iluminación adecuada (lux >15, p. ej., entorno de exposición normal con lámpara fluorescente de interior)

Cardán

Gama mecánica	Inclinación: -135° a 80° Balanceo: -135° a 45° Giro: -30° a 30°
Rango controlable	Inclinación: -90° a 60° Balanceo: -90° o 0°
Estabilización	Gimbal mecánico de 3 ejes (inclinación, balanceo y movimiento horizontal)

Velocidad máxima de control (inclinación)	100°/s
Rango de vibración angular	±0,01°

Cámara

Sensor	CMOS de 1/1,3 pulgadas Píxeles efectivos: 48 MP
Lente	Campo de visión (FOV): 82,1° Formato equivalente: 24 mm Apertura: f/1,7 Rango de enfoque: 1 m a ∞
Rango ISO	Vídeo: 100-6400 (Automático), 100-6400 (Manual) Foto: 100-6400 (Automático), 100-6400 (Manual)
Velocidad de obturación	Obturador electrónico: 2-1/8000 s
Tamaño máximo de imagen	8064 × 6048
Modos de fotografía fija	Disparo único: 12 MP 48 MP: 48 MP Disparo en ráfaga: 12 MP, 3/5/7 cuadros Temporizado: 12 MP, 2/3/5/7/10/15/20/30/60 s Horquillado automático de exposición (AEB): 12 MP, 3/5 cuadros en pasos de 2/3 EV Panorama: Esfera, 180°, Gran angular, Vertical HDR: El modo Disparo único admite la salida de imágenes HDR.
Formato de la fotografía	JPEG/DNG (sin procesar)
Resolución de vídeo	4K: 3840×2160 a 24/25/30/48/50/60 fps 2,7K: 2688×1512 a 24/25/30/48/50/60 fps FHD: 1920×1080 a 24/25/30/48/50/60 fps Cámara lenta: 1920×1080 a 120 fps
Modo HDR	Foto: HDR compatible en modo de disparo único Vídeo: HDR compatible al disparar a 24/25/30 fps
Formato de vídeo	MP4/MOV (H.264/H.265)
Velocidad de bits máxima del vídeo	150 Mbps
Rango de zoom	4K: 2x 2,7K: 3x FHD: 4x
Modos QuickShot	Dronie, Helix, Rocket, Circle, Boomerang y Asteroide

Perfiles de color	Normal tipo cine D
Sistema de archivos compatible	FAT32 (≤32 GB) exFAT (>32 GB)

Transmisión de video

Sistema de transmisión de vídeo	DJI O3
Calidad de visualización en vivo	1080p/30 fps
Frecuencia de operación	2,400-2,4835 GHz 5,725-5,850 GHz ^[4]
Potencia del transmisor (EIRP)	2,4 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,8 GHz: <26 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Ancho de banda de comunicación	1,4 MHz/3 MHz/10 MHz/20 MHz/40 MHz
Latencia (dependiendo de las condiciones ambientales y del dispositivo móvil)	Aeronave + control remoto: Aprox. 120 ms
Velocidad de bits máxima del vídeo	Avión + Control remoto: 18 Mbps
Velocidad máxima de bits de descarga ^[5]	DJI O3: Control remoto RC-N1 y DJI RC: 5,5 MB/s Wi-Fi 5: Máx. 25 MB/s
Distancia máxima de transmisión (libre de interferencias)	FCC: 12 km CE: 8 km SRRC: 8 km MIC: 8 km Medido en un entorno exterior sin obstáculos ni interferencias. Los datos anteriores muestran el rango de comunicación más lejano para vuelos de retorno según cada estándar. Durante el vuelo, preste atención a los recordatorios de RTH en la aplicación DJI Fly.
Distancia máxima de transmisión (con interferencias)	Interferencia fuerte: paisaje urbano, aprox. 1,5-3 km Interferencia media: paisaje suburbano, aprox. 3-7 km Interferencia baja: suburbio/costa, aprox. 7-12 km Datos probados según el estándar de la FCC en entornos sin obstrucciones con interferencia típica. Se utilizan solo con fines de referencia y no brindan de la distancia de vuelo real.
Antenas	4 antenas, 1T2R
Transmisión de audio	N / A

Wifi

Protocolo	802.11 a/b/g/n/ac
Potencia del transmisor (EIRP)	2,400-2,4835 GHz: < 19 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5,725-5,850 GHz: < 20 dBm (FCC/SRRC), < 14 dBm (CE)

Bluetooth

Protocolo	Bluetooth 5.2
Potencia del transmisor (EIRP)	2,400-2,4835 GHz: <8 dBm

Batería de vuelo inteligente

Capacidad	2453 mAh
Peso	Aprox. 80,5 g
Voltaje	7,38 V
Límite de voltaje de carga	8,5 V
Tipo de batería	Batería de ion de litio
Energía	18,1 Wh
Tiempo de carga	64 minutos (con el cargador USB-C DJI de 30 W y la batería montada en la aeronave) 56 minutos (con el cargador USB-C DJI de 30 W y la batería insertada en el concentrador de carga bidireccional DJI Mini 3 Pro)
Rango de temperatura de carga	5° a 40° C (41° a 104° F)
Cargador recomendado	Cargador USB-C DJI de 30 W u otros cargadores USB Power Delivery (30 W)* * Cuando carga la batería montada en la aeronave o insertada en el concentrador de carga bidireccional DJI Mini 3 Pro la potencia de carga máxima admitida es de 30 W.

Batería de vuelo inteligente Plus ^[7]

Capacidad	3850 mAh
Peso	Aprox. 121 g
Voltaje	7,38 V
Límite de voltaje de carga	8,5 V
Tipo de batería	Batería de ion de litio
Energía	28,4 Wh
Tiempo de carga	101 minutos (con el cargador USB-C de 30 W de DJI y la batería montada en la aeronave) 78 minutos (con el cargador USB-C de 30 W de DJI y la batería insertada en el concentrador de carga bidireccional DJI Mini 3 Pro)
Rango de temperatura de carga	5° a 40° C (41° a 104° F)
Cargador recomendado	Cargador USB-C DJI de 30 W u otros cargadores USB Power Delivery (30 W)* * Cuando carga la batería montada en la aeronave o insertada en el concentrador de carga bidireccional DJI Mini 3 Pro la potencia de carga máxima admitida es de 30 W.

Tarjetas de memoria

Tarjetas de memoria compatibles	Se requiere una tarjeta de velocidad UHS-I de clase 3 o superior. A continuación, encontrará una lista de tarjetas microSD recomendadas.
Tarjetas microSD recomendadas	SanDisk Extreme 64 GB V30 A1 microSDXC SanDisk Extreme 128 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 512 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 64 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 256 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 400 GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64 GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 256 GB V30 microSDXC SanDisk Max Endurance 32 GB V30 microSDHC SanDisk Max Endurance 128 GB V30 microSDXC SanDisk Max Endurance 256 GB V30 microSDXC Kingston Canvas Go!Plus 64 GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go!Plus 128 GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go!Plus 256 GB V30 A2 microSDXC Lexar High Endurance 64 GB V30 microSDXC Lexar High Endurance 128 GB V30 microSDXC Lexar 667x 64 GB V30 A1 microSDXC Lexar 633x 256 GB V30 A1 microSDXC Lexar 1066x 64 GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 128 GB V30 A2 microSDXC Lexar 1066x 256 GB V30 A2 microSDXC

Control remoto DJI RC-N1

Potencia del transmisor (EIRP)	2,400-2,4835 GHz: <26 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,725-5,850 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Tamaño máximo de dispositivo móvil admitido	Largo: 180 mm, Ancho: 86 mm, Alto: 10 mm
Tipos de puertos admitidos	Lightning, Micro-USB (Tipo-B), USB-C
Sistema de transmisión de vídeo	DJI O3
Tiempo máximo de batería	6 horas (sin cargar ningún dispositivo móvil) 4 horas (al cargar un dispositivo móvil)
Temperatura de funcionamiento	-10° a 40° C (14° a 104° F)

Control remoto DJI

Modelo	330 RM
Sistema de transmisión de vídeo	DJI O3
Potencia del transmisor (EIRP)	2,400-2,4835 GHz: <26 dBm (FCC); <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,725-5,850 GHz: <26 dBm (FCC), <23 dBm (SRRC), <14 dBm (CE)
Capacidad de almacenamiento	La capacidad de almacenamiento del DJI RC se puede aumentar mediante el uso de una tarjeta microSD. Los dispositivos pueden almacenar imágenes y vídeos en la tarjeta y exportarlos a una computadora u otros dispositivos.
Puerto de salida de vídeo	N / A

Duración máxima de la batería	Aproximadamente 4 horas
Temperatura de funcionamiento	-10° a 40° C (14° a 104° F)
Tarjetas SD compatibles	Se requiere una tarjeta de velocidad UHS-I de clase 3 o superior. A continuación, encontrará una lista de tarjetas microSD recomendadas.
Tarjetas microSD recomendadas	SanDisk Extreme 64 GB V30 A1 microSDXC SanDisk Extreme 128 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 256 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme 512 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 64 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 256 GB V30 A2 microSDXC SanDisk Extreme Pro 400 GB V30 A2 microSDXC SanDisk High Endurance 64 GB V30 microSDXC SanDisk High Endurance 256 GB V30 microSDXC Kingston Canvas Go!Plus 64 GB V30 A2 microSDXC Kingston Canvas Go!Plus 256 GB V30 A2 microSDXC Lexar High Endurance 64 GB V30 microSDXC Lexar High Endurance 128 GB V30 microSDXC Lexar 633x 256 GB V30 A1 microSDXC Lexar 1066x 64 GB V30 A2 microSDXC Samsung EVO Plus 512 GB microSDXC
Protocolo Wi-Fi	802.11a/b/g/n
Potencia del transmisor Wi-Fi (EIRP)	2,400-2,4835 GHz: <23 dBm (FCC), <20 dBm (CE/SRRC/MIC) 5,150-5,250 GHz: <23 dBm (FCC/CE/SRRC/MIC) 5,725-5,850 GHz: <23 dBm (FCC/SRRC), <14 dBm (CE)
Protocolo Bluetooth	Bluetooth 4.2
Potencia del transmisor Bluetooth (EIRP)	2,400-2,4835 GHz: <10 dBm

Centro de carga

Cargador DJI compatible	Cargador USB-C DJI de 30 W u otros cargadores USB Power Delivery (30 W) * Cuando carga una batería montada en la aeronave o insertada en el concentrador de carga bidireccional DJI Pro, la potencia de carga máxima admitida es de 30 W.
Baterías DJI compatibles	Batería de vuelo inteligente DJI Mini 3 Pro, batería de vuelo inteligente DJI Mini 3 Pro Plus ^[7]
Aporte	5 V, 3 A 9 V, 3 A 12 V, 3 A
Salida (USB)	Voltaje máximo: 5 V, corriente máxima: 2 A
Tipo de carga	Tres baterías cargándose en secuencia

Aplicación

Aplicación para dispositivos móviles	DJI Volar
--------------------------------------	-----------



Sistema operativo requerido

iOS v11.0 o posterior
Android v6.0 o posterior

Otro

Notas al pie

1. Peso estándar de la aeronave (incluida la batería de vuelo inteligente DJI Mini 3 Pro, las hélices y una tarjeta microSD). El peso real del producto puede variar debido a las diferencias en los materiales del lote y a factores externos. No se requiere capacitación ni examen para volar este producto en la mayoría de los países y regiones. Siempre verifique las leyes y regulaciones locales antes de usarlo. Los datos se midieron con el firmware más reciente. Las actualizaciones de firmware pueden mejorar el rendimiento del producto, por lo que se recomienda encarecidamente actualizar al firmware más reciente. Con la batería de vuelo inteligente DJI Mini 3 Pro Plus, la aeronave pesará más de 249 g (aproximadamente 290 g). Siempre verifique y cumpla estrictamente las leyes y regulaciones locales antes de volar.
2. La velocidad máxima de vuelo está sujeta a restricciones locales que pueden cambiar. Respete las leyes y regulaciones locales al volar.
3. El aumento del peso de la aeronave puede afectar la propulsión del vuelo. Cuando la aeronave esté usando la batería de vuelo inteligente Plus, no monte cargas útiles adicionales como un protector de hélice o accesorios de terceros para evitar la falta de propulsión.
4. Debido a las restricciones de las políticas y regulaciones locales, la banda de frecuencia de 5,8 GHz está actualmente en ciertos países, incluidos, entre otros, Japón, Rusia, Israel, Ucrania y Kazajistán. Utilice la banda de frecuencia de 2,4 GHz cuando opere en estas ubicaciones. Siempre verifique las reglas y regulaciones locales al usar, ya que pueden cambiar con el tiempo.
5. Medido en un entorno de laboratorio con poca interferencia en países/regiones que admiten tanto 2,4 GHz como 5,8 GHz. Con metraje guardado en una tarjeta SD o en el almacenamiento interno. Las velocidades de descarga pueden variar según las condiciones reales.
6. Los datos se prueban según los estándares de la FCC en entornos sin obstrucciones de interferencia típica. Como referencia y no ofrece garantía en cuanto a la distancia de vuelo real.
Distancia máxima de comunicación unidireccional de DJI Mini 3 Pro en países/regiones de diferentes estándares FCC: Estados Unidos, Australia, Canadá, Hong Kong, Taiwán, Chile, Colombia, Puerto Rico y otras regiones. Alcance máximo de transmisión: 12 km
SRRC: China continental. Alcance máximo de transmisión: 8 km
CE: Reino Unido, Rusia, Francia, Alemania, Portugal, España, Suiza, Macao, Nueva Zelanda, Emiratos Árabes Unidos y otras regiones. Alcance máximo de transmisión: 8 km
MIC: Japón. Distancia máxima de transmisión: 8 km
7. Se vende por separado y solo en países y regiones seleccionados.

Solo en la aplicación DJI Store

Pruebe Virtual Flight en línea de forma gratuita y disfrute de prácticos servicios en un solo lugar.

Descargar aplicación

Categorías de productos

Consumidor

Profesional

Empresa

Componentes

Planes de servicio

Actualización de DJI Care

Cuidado profesional de DJI

Asistencia empresarial de DJI

Programa de mantenimiento de DJI

Dónde comprar

Tienda en línea de DJI

Tiendas insignia

Tiendas operadas por DJI

Tiendas minoristas

Minoristas empresariales

Distribuidor de drones agrícolas

Distribuidor de drones para entregas

Minoristas profesionales

Aplicación de la tienda DJI

Vuela seguro

Vuela seguro

Consejos de vuelo con DJI

Apoyo

Soporte de producto

Solicitud de servicio y consulta

Centro de ayuda

Políticas de servicio posventa

Centro de descargas

Seguridad y privacidad

Explorar

Centro de medios

Guías de compra

Centro de confianza de DJI

Comunidad

Píxel del cielo

Foro DJI

Revelador

Suscribir

Recibe las últimas noticias

Suscribirse

Cooperación

Conviértete en distribuidor

Solicitar una tienda autorizada

[Quiénes somos](#) [Contáctenos](#) [Carreras](#) [Portal del distribuidor](#) [Maestro Robo](#)



[Política de privacidad de DJI](#) [Uso de Cookies](#) [Condiciones de uso](#) [Información comercial](#) [Preferencias de cookies](#)

[Estados](#)

Copyright © 2024 DJI Todos los derechos reservados. [Comentarios sobre la experiencia web](#)





Important: Click on the different icons for:



Help to analyze the results in the Quality Report



Additional information about the sections



Click [here](#) for additional tips to analyze the Quality Report

Summary



Project	CEGIRD 03 DIPLOMADO
Processed	2024-09-18 21:20:17
Camera Model Name(s)	FC3582_6.7_4032x3024 (53HFKBN0M600WH) (RGB)
Average Ground Sampling Distance (GSD)	3.57 cm / 1.41 in
Area Covered	0.132 km ² / 13.2068 ha / 0.05 sq. mi. / 32.6517 acres

Quality Check



Images	median of 42375 keypoints per image	
Dataset	224 out of 224 images calibrated (100%), all images enabled	
Camera Optimization	0.38% relative difference between initial and optimized internal camera parameters	
Matching	median of 14584.4 matches per calibrated image	
Georeferencing	yes, no 3D GCP	

Preview

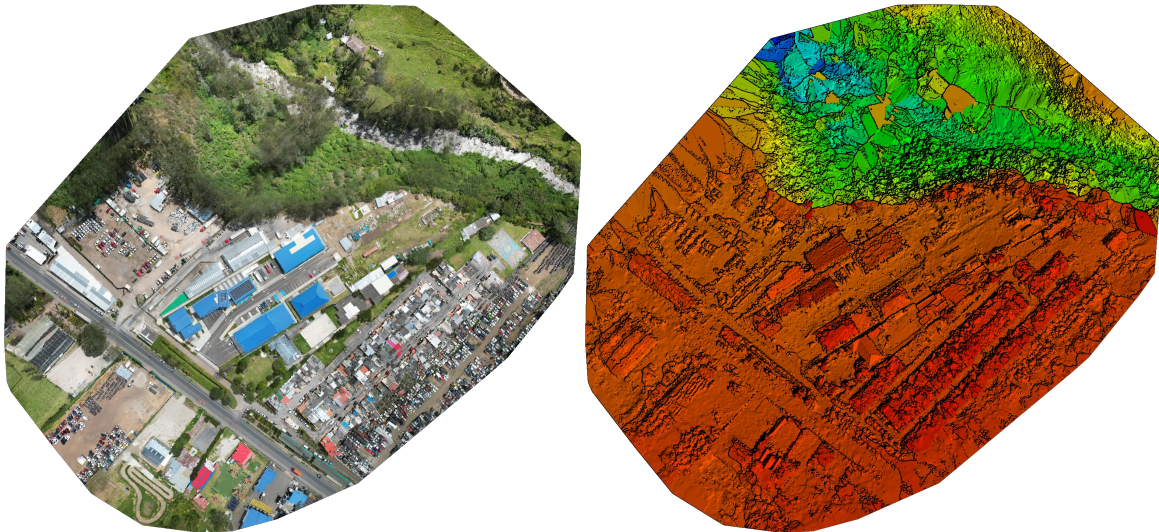


Figure 1: Orthomosaic and the corresponding sparse Digital Surface Model (DSM) before densification.

Calibration Details



Number of Calibrated Images	224 out of 224
-----------------------------	----------------

Initial Image Positions

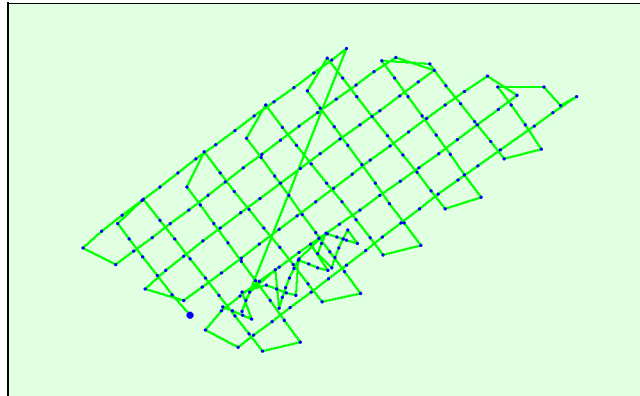
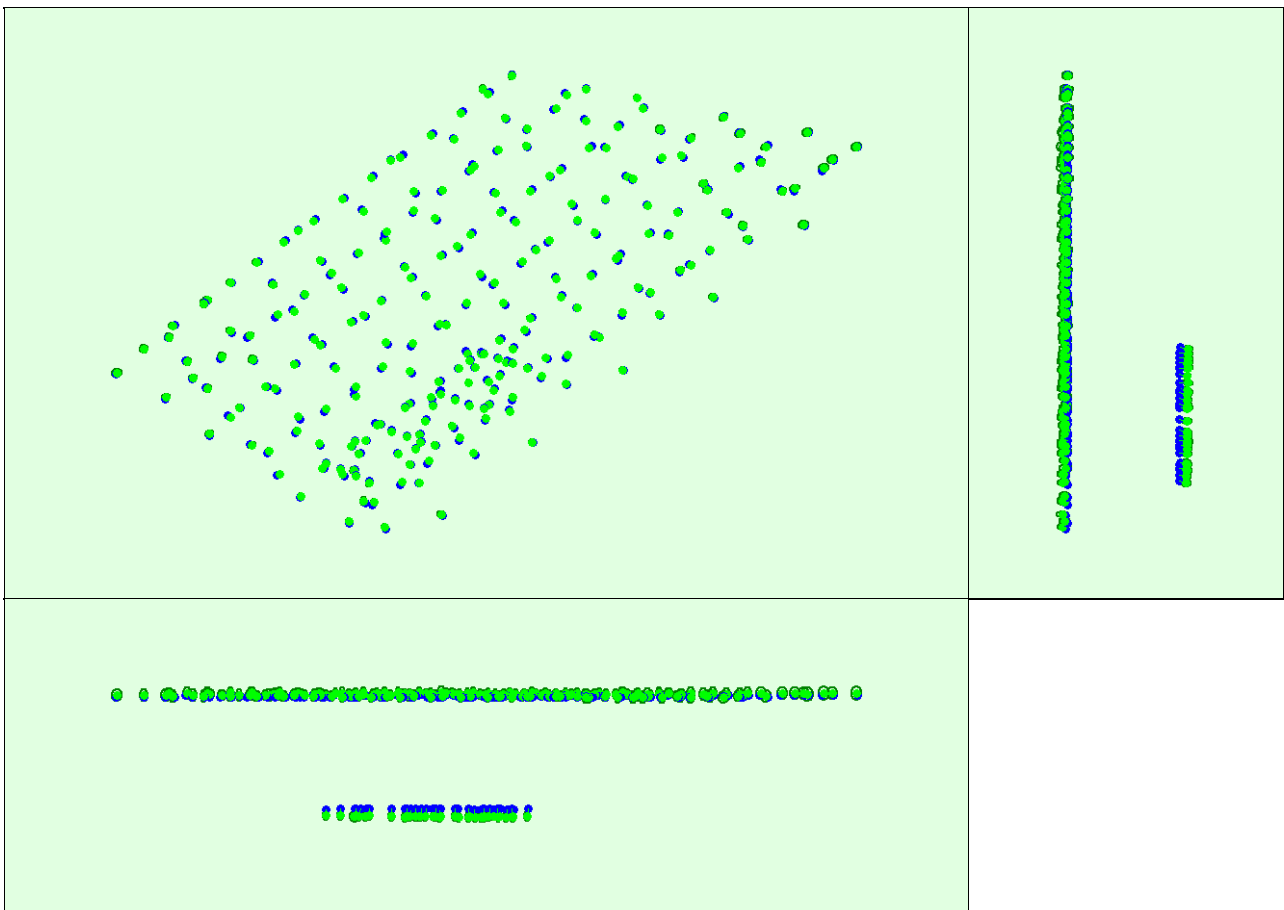


Figure 2: Top view of the initial image position. The green line follows the position of the images in time starting from the large blue dot.

Computed Image/GCPs/Manual Tie Points Positions



Uncertainty ellipses 10x magnified

Figure 3: Offset between initial (blue dots) and computed (green dots) image positions as well as the offset between the GCPs initial positions (blue crosses) and their computed positions (green crosses) in the top-view (XY plane), front-view (XZ plane), and side-view (YZ plane). Dark green ellipses indicate the absolute position uncertainty of the bundle block adjustment result.

Absolute camera position and orientation uncertainties



	X[m]	Y[m]	Z[m]	Omega [degree]	Phi [degree]	Kappa [degree]	Camera Displacement X[m]	Camera Displacement Y[m]	Camera Displacement Z[m]
Mean	0.129	0.126	0.210	0.069	0.060	0.061	0.004	0.004	0.014
Sigma	0.026	0.020	0.016	0.002	0.002	0.008	0.001	0.001	0.005

Overlap

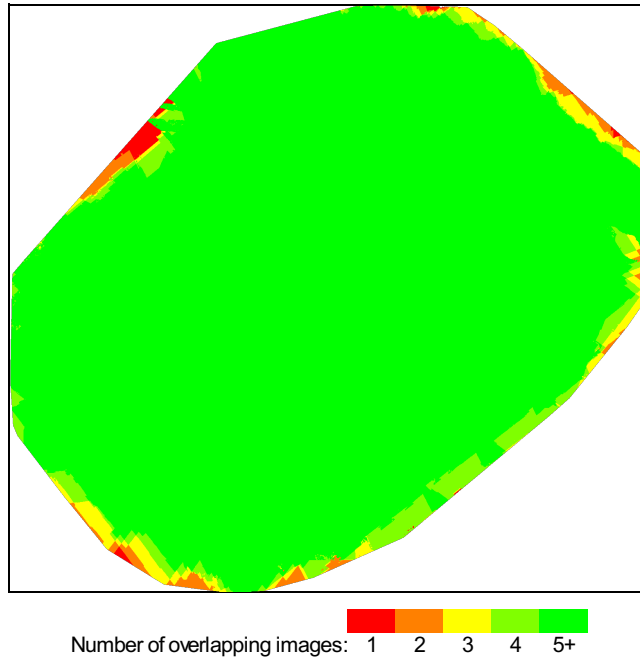


Figure 4: Number of overlapping images computed for each pixel of the orthomosaic. Red and yellow areas indicate low overlap for which poor results may be generated. Green areas indicate an overlap of over 5 images for every pixel. Good quality results will be generated as long as the number of keypoint matches is also sufficient for these areas (see Figure 5 for keypoint matches).

Bundle Block Adjustment Details



Number of 2D Keypoint Observations for Bundle Block Adjustment	3336684
Number of 3D Points for Bundle Block Adjustment	1125393
Mean Reprojection Error [pixels]	0.234

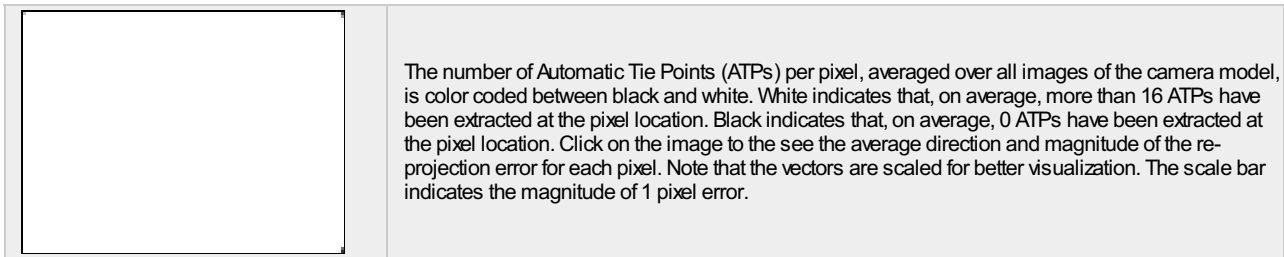
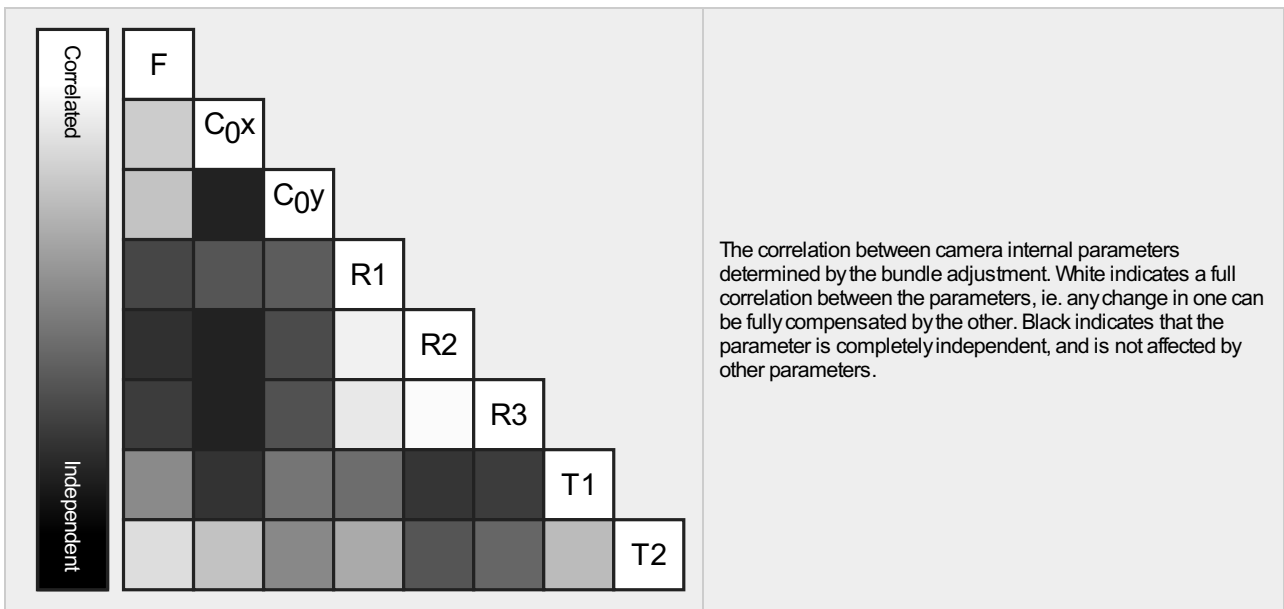
Internal Camera Parameters

FC3582_6.7_4032x3024 (53HFKBN0M600WH) (RGB). Sensor Dimensions: 9.800 [mm] x 7.350 [mm]



EXIF ID: FC3582_6.7_4032x3024

	Focal Length	Principal Point x	Principal Point y	R1	R2	R3	T1	T2
Initial Values	2817.950 [pixel] 6.849 [mm]	2000.960 [pixel] 4.863 [mm]	1479.390 [pixel] 3.596 [mm]	0.121	-0.230	0.166	-0.000	-0.001
Optimized Values	2807.195 [pixel] 6.823 [mm]	1999.312 [pixel] 4.859 [mm]	1500.955 [pixel] 3.648 [mm]	0.121	-0.236	0.175	-0.000	-0.001
Uncertainties (Sigma)	0.285 [pixel] 0.001 [mm]	0.072 [pixel] 0.000 [mm]	0.252 [pixel] 0.001 [mm]	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000



2D Keypoints Table

	Number of 2D Keypoints per Image	Number of Matched 2D Keypoints per Image
Median	42375	14584
Mn	32248	4282
Max	60463	24568
Mean	43534	14896

3D Points from 2D Keypoint Matches

	Number of 3D Points Observed
In 2 Images	742565
In 3 Images	189893
In 4 Images	76377
In 5 Images	38291
In 6 Images	22167
In 7 Images	13801
In 8 Images	9436
In 9 Images	6462
In 10 Images	4766
In 11 Images	3699
In 12 Images	2866
In 13 Images	2187
In 14 Images	1826
In 15 Images	1477
In 16 Images	1256
In 17 Images	1045
In 18 Images	900
In 19 Images	812
In 20 Images	646
In 21 Images	573
In 22 Images	484

In 23 Images	438
In 24 Images	402
In 25 Images	353
In 26 Images	298
In 27 Images	261
In 28 Images	235
In 29 Images	226
In 30 Images	189
In 31 Images	176
In 32 Images	152
In 33 Images	130
In 34 Images	129
In 35 Images	124
In 36 Images	99
In 37 Images	87
In 38 Images	70
In 39 Images	71
In 40 Images	48
In 41 Images	37
In 42 Images	47
In 43 Images	35
In 44 Images	29
In 45 Images	38
In 46 Images	23
In 47 Images	18
In 48 Images	25
In 49 Images	15
In 50 Images	13
In 51 Images	13
In 52 Images	11
In 53 Images	10
In 54 Images	7
In 55 Images	9
In 56 Images	3
In 57 Images	3
In 58 Images	1
In 59 Images	2
In 60 Images	7
In 61 Images	2
In 62 Images	2
In 63 Images	2
In 64 Images	1
In 65 Images	3
In 66 Images	2
In 67 Images	3
In 68 Images	4
In 69 Images	3
In 70 Images	5
In 74 Images	1
In 75 Images	1
In 76 Images	1

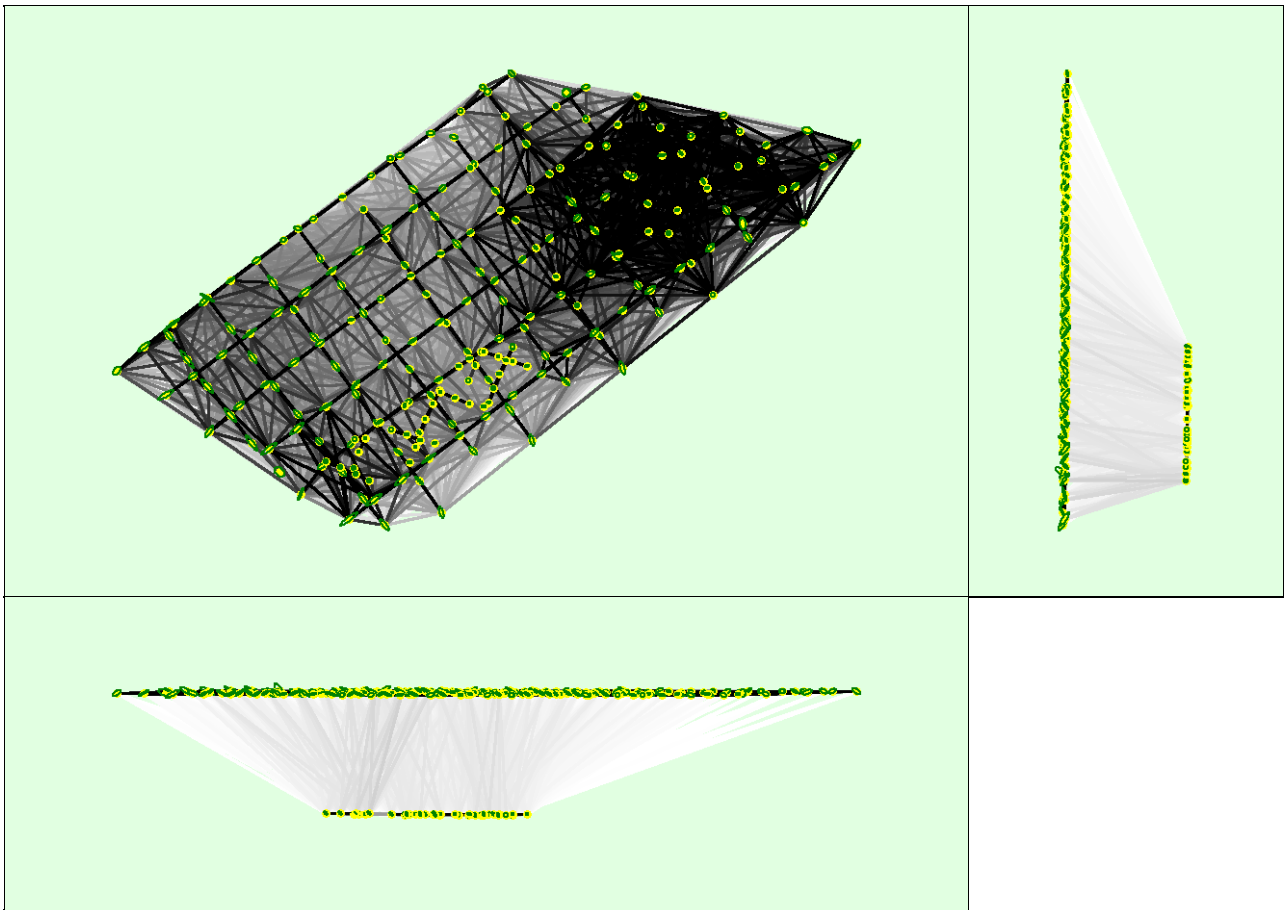


Figure 5: Computed image positions with links between matched images. The darkness of the links indicates the number of matched 2D keypoints between the images. Bright links indicate weak links and require manual tie points or more images. Dark green ellipses indicate the relative camera position uncertainty of the bundle block adjustment result.

Relative camera position and orientation uncertainties

	X[m]	Y[m]	Z[m]	Omega [degree]	Phi [degree]	Kappa [degree]	Camera Displacement X[m]	Camera Displacement Y[m]	Camera Displacement Z[m]
Mean	0.014	0.013	0.009	0.010	0.009	0.006	0.004	0.004	0.013
Sigma	0.006	0.006	0.003	0.004	0.004	0.002	0.001	0.001	0.005

Geolocation Details

Absolute Geolocation Variance

Mn Error [m]	Max Error [m]	Geolocation Error X[%]	Geolocation Error Y[%]	Geolocation Error Z[%]
-	-15.00	0.00	0.00	0.00
-15.00	-12.00	0.00	0.00	0.00
-12.00	-9.00	0.00	0.00	0.00
-9.00	-6.00	0.00	0.00	0.00
-6.00	-3.00	0.00	0.00	0.00
-3.00	0.00	47.77	46.43	82.14
0.00	3.00	52.23	53.57	3.57
3.00	6.00	0.00	0.00	14.29
6.00	9.00	0.00	0.00	0.00

9.00	12.00	0.00	0.00	0.00
12.00	15.00	0.00	0.00	0.00
15.00	-	0.00	0.00	0.00
Mean [m]		-0.000176	-0.000064	0.000047
Sigma [m]		0.630219	0.670283	1.451303
RMS Error [m]		0.630219	0.670283	1.451303

Min Error and Max Error represent geolocation error intervals between -1.5 and 1.5 times the maximum accuracy of all the images. Columns X, Y, Z show the percentage of images with geolocation errors within the predefined error intervals. The geolocation error is the difference between the initial and computed image positions. Note that the image geolocation errors do not correspond to the accuracy of the observed 3D points.

Relative Geolocation Variance

Relative Geolocation Error	Images X [%]	Images Y [%]	Images Z [%]
[-1.00, 1.00]	100.00	100.00	100.00
[-2.00, 2.00]	100.00	100.00	100.00
[-3.00, 3.00]	100.00	100.00	100.00
Mean of Geolocation Accuracy [m]	5.000000	5.000000	10.000000
Sigma of Geolocation Accuracy [m]	0.000000	0.000000	0.000000

Images X, Y, Z represent the percentage of images with a relative geolocation error in X, Y, Z.

Geolocation Orientational Variance	RMS [degree]
Omega	3.152
Phi	4.683
Kappa	7.854

Geolocation RMS error of the orientation angles given by the difference between the initial and computed image orientation angles.

Rolling Shutter Statistics

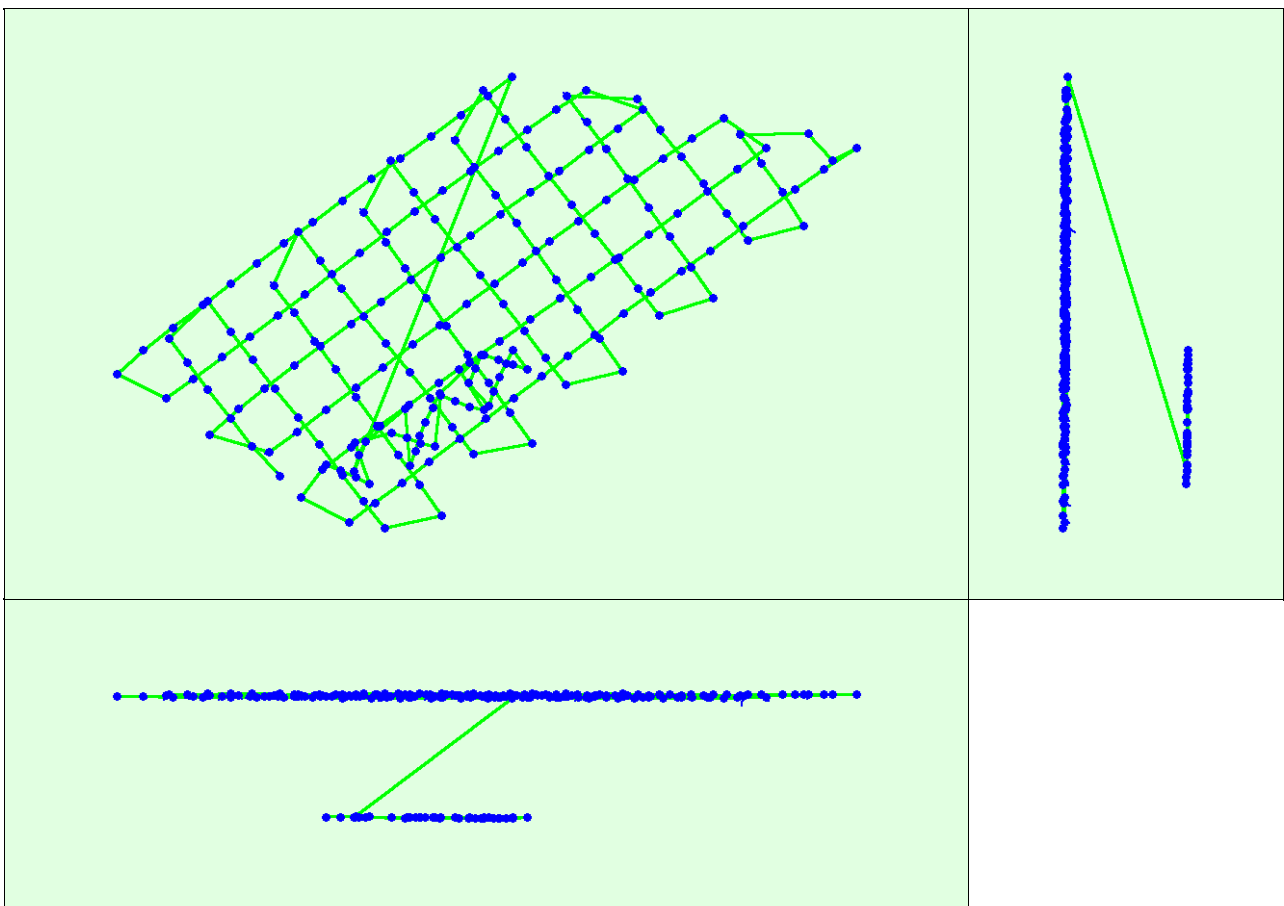


Figure 6: Camera movement estimated by the rolling shutter camera model. The green line follows the computed image positions. The blue dots represent the

camera position at the start of the exposure. The blue lines represent the camera motion during the rolling shutter readout, re-scaled by a project dependant scaling factor for better visibility.

Median Camera Speed	7.2351 [m/s]
Median Camera Displacement During Sensor Readout)	0.2314 [m]
Median Rolling Shutter Readout Time	34.6646 [ms]

Initial Processing Details

System Information

Hardware	CPU: Intel(R) Core(TM) i5-5200U CPU @ 2.20GHz RAM: 8GB GPU: Intel(R) HD Graphics 5500 (Driver: 20.19.15.5107)
Operating System	Windows 10 Pro, 64-bit

Coordinate Systems

Image Coordinate System	WGS 84 (EGM96 Geoid)
Output Coordinate System	MAGNA-SIRGAS / Colombia Bogota zone (EGM96 Geoid)

Processing Options

Detected Template	No Template Available
Keypoints Image Scale	Full, Image Scale: 1
Advanced: Matching Image Pairs	Aerial Grid or Corridor
Advanced: Matching Strategy	Use Geometrically Verified Matching: no
Advanced: Keypoint Extraction	Targeted Number of Keypoints: Automatic
Advanced: Calibration	Calibration Method: Standard Internal Parameters Optimization: All External Parameters Optimization: All Rematch: Auto, yes

Point Cloud Densification details

Processing Options

Image Scale	multiscale, 1/2 (Half image size, Default)
Point Density	Optimal
Minimum Number of Matches	3
3D Textured Mesh Generation	yes
3D Textured Mesh Settings:	Resolution: High Resolution Color Balancing: yes
LOD	Generated: no
Advanced: 3D Textured Mesh Settings	Sample Density Divider: 1
Advanced: Image Groups	group1
Advanced: Use Processing Area	yes
Advanced: Use Annotations	yes

Results

Number of Generated Tiles	1
Number of 3D Densified Points	12594250
Average Density (per m ³)	78.41