

AVALIAÇÃO DA MTF DA CÂMERA DO QUADRICÓPTERO PHANTOM 4

Hélio Maciel Kiyohara dos Santos (Instituto Tecnológico de Aeronáutica)

Álvaro José Damião (Instituto de Estudos Avançados)

Resumo: As aeronaves remotamente pilotadas (ARP) de pequeno porte estão cada vez mais populares. Como grande parte delas é capaz de carregar uma câmera, as aplicações que utilizam imagens aéreas, como o sensoriamento remoto, têm se beneficiado cada vez mais do baixo custo e da facilidade de operação desses equipamentos. A qualidade da imagem gerada pela câmera dessas aeronaves depende de diversos fatores, entre eles a função de transferência de modulação (*Modulation Transfer Function – MTF*). Neste trabalho, utilizou-se o método do degrau inclinado (*Slanted Edge Method*) para realizar a caracterização da MTF da câmera de uma ARP Phantom 4. Além do experimento em laboratório, a MTF também foi medida durante um voo pairado em duas alturas diferentes, com o objetivo de verificar se os parâmetros de voo da plataforma influenciariam na qualidade da imagem obtida.