



เรื่อง การใช้งานโปรแกรม Agisoft PhotoScan Professional Edition

เสนอ

อาจารย์ ผศ. วุฒิพงษ์ แสงมณี

จัดทำโดย

นาย มูฮัมหมัดรอฟีกีน ลีโอนี

คณะมนุษยศาสตร์และสังคมศาสตร์ สาขาวิชาภูมิศาสตร์

งานชิ้นนี้เป็นส่วนหนึ่งของรายวิชา วิชา 426-211 (Introduction Aerial photography)

ภาคเรียนที่ 2 ปีการศึกษา 2565

มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์ วิทยาเขตปัตตานี

คำนำ

รายงานเล่มนี้จัดทำขึ้นเพื่อเป็นส่วนหนึ่งของรายวิชา วิชา 426-211 (Introduction Aerial photography) เพื่อให้ได้ศึกษาหาความรู้เกี่ยวกับการใช้งานโปรแกรม Agisoft PhotoScan Professional Edition โดยได้ศึกษาผ่านการลงมือทำโปรเจกต์โมเดลงานของแต่ละคนด้วยการใช้งานโปรแกรม Agisoft PhotoScan Professional Edition เพื่อให้ให้นักศึกษาได้รับประสบการณ์ในการทดลองทางตรงและได้ศึกษาอย่างเข้าใจเพื่อเป็นประโยชน์ต่อนักศึกษา

ผู้จัดทำคาดหวังเป็นอย่างยิ่งว่าการจัดทำเอกสารฉบับนี้จะมีข้อมูลที่เป็นประโยชน์ต่อผู้ที่สนใจศึกษา และต้องการประสบการณ์ในการลงมือทำโปรเจกต์โมเดลงานของแต่ละคนด้วยการใช้งานโปรแกรม Agisoft PhotoScan Professional Edition

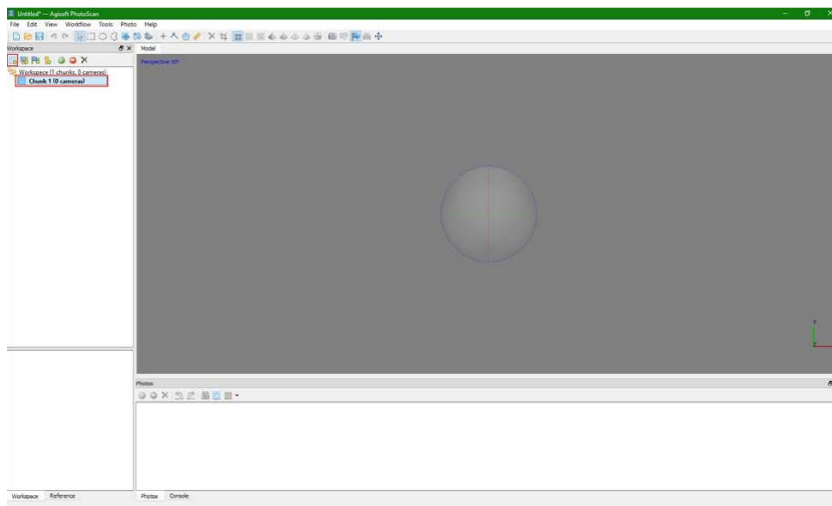
นาย มูฮัมมัดรอฟกี๊น สือนิ

สารบัญ

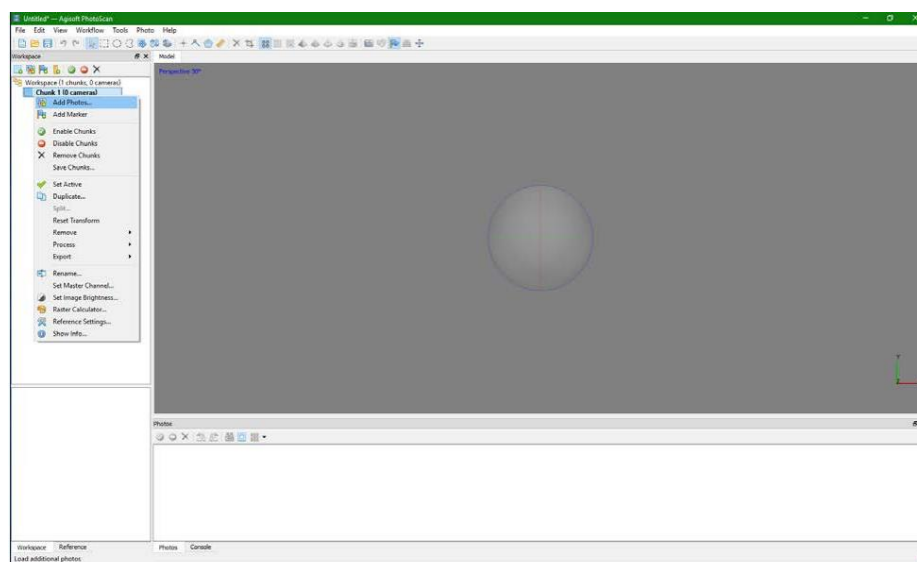
การใช้งานโปรแกรม Agisoft PhotoScan Professional Edition.....	1
การสร้างไฟล์งาน ขั้นตอนแรกเปิดโปรแกรม Agisoft PhotoScan.....	1
ขั้นตอนที่ 2 (Align Photo) หลังจากสร้าง chunk.....	2-6
ขั้นตอนที่ 3 (Dense Cloud)	6-8
ขั้นตอนที่ 4(Build Mesh)	8-11
ขั้นตอนที่ 5 (Build Texture))	11-15
ขั้นตอนที่ 6 การทำจุดควบคุมภาพ (Ground Control Point : GCP).....	14-17

การใช้งานโปรแกรม Agisoft PhotoScan Professional Edition

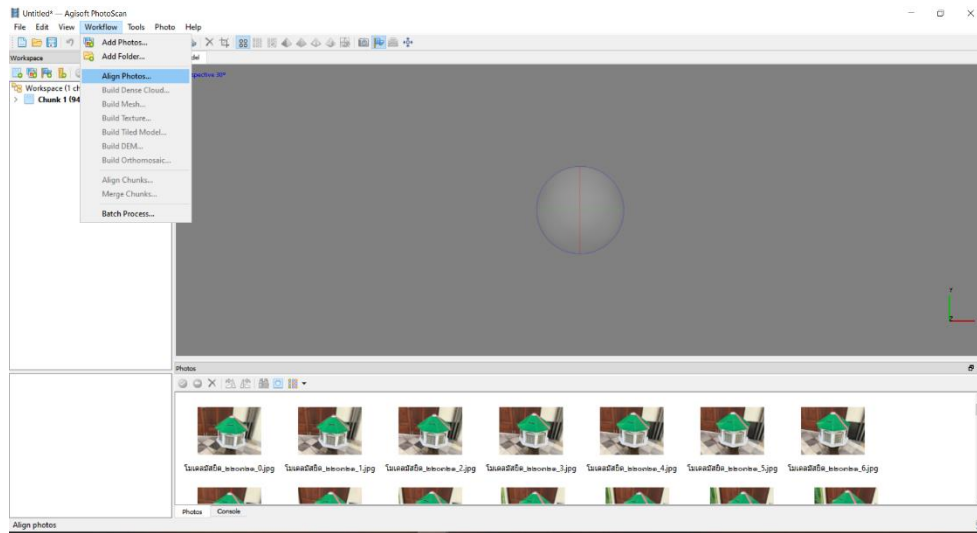
การสร้างไฟล์งาน ขั้นตอนแรกเปิดโปรแกรม Agisoft PhotoScan ขึ้นมาแล้วกดคำว่า add chunk เพื่อสร้างไว้เก็บรวบรวมภาพ โดยหนึ่งงานไม่จำเป็นต้องมี 1 chunk เสมอไปอาจจะมีหลายๆ chunk ก็ได้ถ้าพื้นที่ที่เราเก็บข้อมูลมีหลายส่วน โดยแต่ละส่วนสามารถนำมารวมกันได้ถ้ามีจุดที่เหมือนกันหรือมีจุดที่เราใส่คพิกัดที่มีค่าเท่ากัน



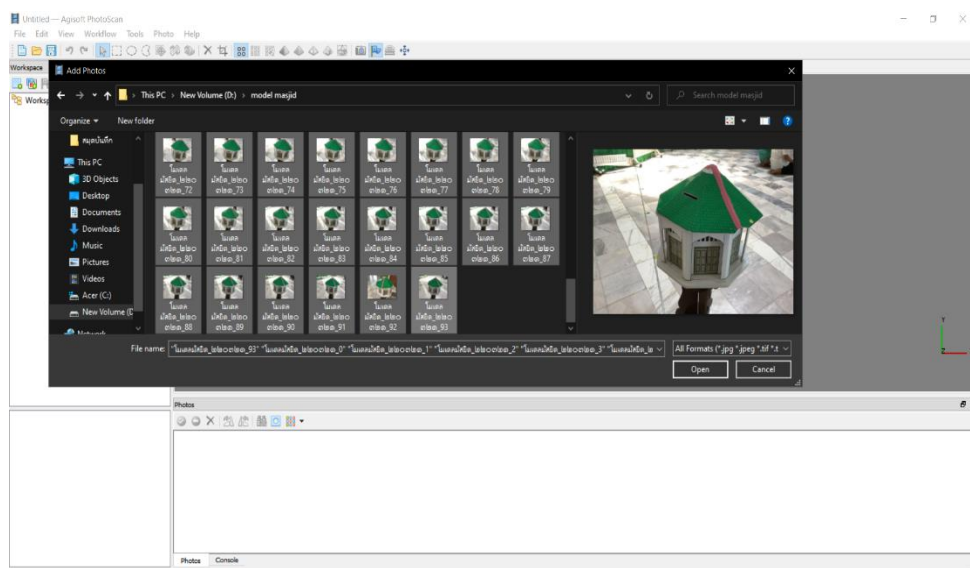
หลังจากเราสร้าง chunk ขึ้นมา แล้วคลิกขวาที่ chunk เพื่อ add photo นำภาพที่เราเก็บไว้มากใส่



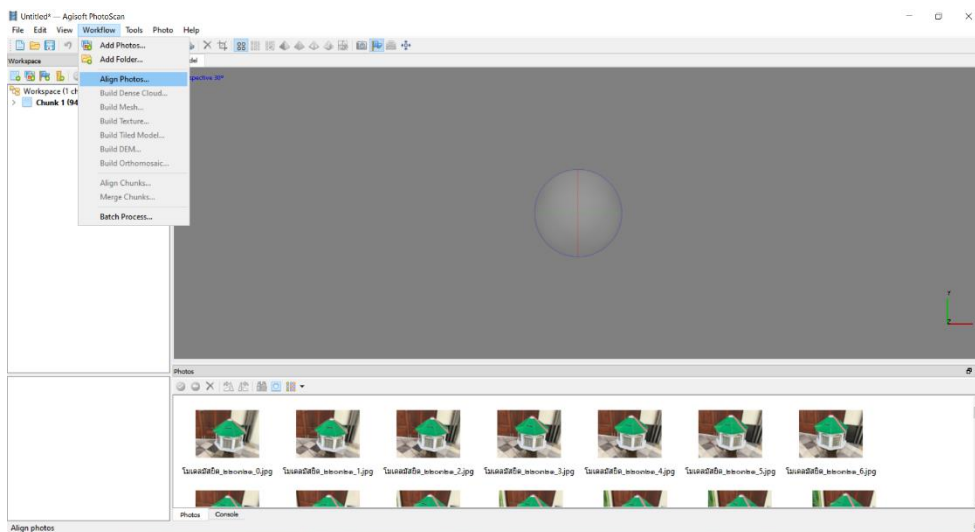
ขั้นตอนที่2 (Align Photo) หลังจากสร้าง chunk เรียบร้อยแล้วเราจะมาเริ่มโปรเสสงานโดยจะไปที่ workflow โดยจะเห็นได้ว่ามีขั้นตอน ต่างๆ เริ่มตั้งแต่ Align Photo จะมีตัวหนังสือสีดำ แถวตัวอื่นๆเป็น สีเทา หมายความว่า เราต้องทำการโปรเสส Align Photo ให้เสร็จก่อนถึงจะทำขั้นตอนถัดไปได้



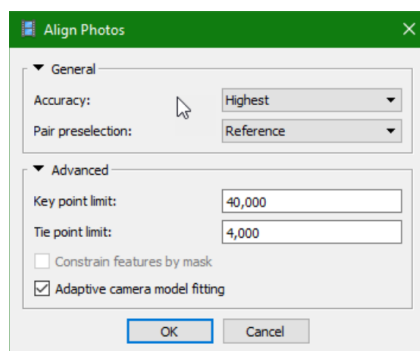
คลิกที่ Align Photo แล้วจะได้หน้าต่างแบบนี้ ซึ่งก็จะสามารถเลือกคางฟกชั้นหรือความละเอียดต่างๆได้ ตาม ความต้องการของงานเรา โดยขั้นตอนนี้จะเป้นขั้นตอนการนำภาพมาจัดเรียงแล้วเลือกเอาจุดของภาพที่เหมือนกัน มาสร้างโมเดล



ขั้นตอนที่2 (Align Photo) หลังจากสร้าง chunk เรียบร้อยแล้วเราจะมาเริ่มโปรเสสงานโดยจะไปที่ workflow โดยจะเห็นได้ว่ามีขั้นตอน ต่างๆ เริ่มตั้งแต่ Align Photo จะมีตัวหนังสือสีดำ แล้วตัวอื่นๆเป็นสีเทา หมายความว่า เราต้องทำการโปรเสส Align Photo ให้เสร็จก่อนถึงจะทำขั้นตอนถัดไปได้



คลิกที่ Align Photo แล้วจะได้นหน้าต่างแบบนี้ ซึ่งก็จะสามารถเลือกค่างกั้นหรือความละเอียดต่างๆได้ ตาม ความต้องการของงานเรา โดยขั้นตอนนี้จะเป็นขั้นตอนการนำภาพมาจัดเรียงแล้วเลือกเอาจุดของภาพที่เหมือนกัน มาสร้างโมเดล



Accuracy ก็จะมีให้เลือก 5 แบบ แสดงถึงความถูกต้องของงาน

Highest จะมีความถูกต้องของจุดข้อมูลสูงสุด ทำให้ใช้เวลาไปเสียนานมาก

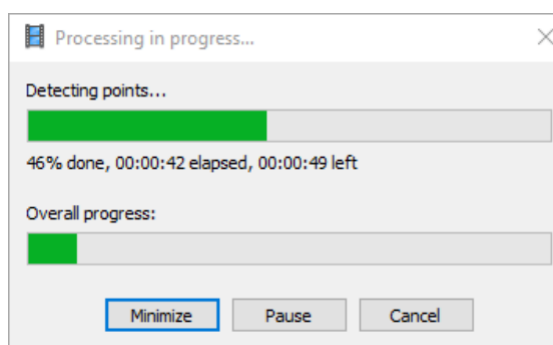
lowest จะมีความถูกต้องต่ำสุด ใช้นานน้อยที่สุด ซึ่งถ้าเลือก Highest แล้วไม่สามารถ align photo

ได้ก็ต้องมีการเลือกความละเอียดที่สูงขึ้นกว่าเดิม อาจเป็น medium หรือ low Pair preselection จะมีให้เลือก 3 แบบ

Disabled จะคำนวณแบบทั่วไปโดยรวม

Generic จะคำนวณพื้นที่ทับซ้อนกันของภาพที่ความละเอียดต่ำที่สุดที่สามารถนำภาพมาคัดเลือกจุดได้ โดยไม่ต้องมีค่าพิกัดของภาพ

Reference จะคำนวณแบบมีค่าอ้างอิงสูงต่ำ โดยภาพนั้นต้องมีค่า พิกัด x,y,z จะทำให้สามารถจัดเรียง ภาพ และคำนวณได้เร็วขึ้น Key point limit ไม่มีการปรับแก้ คือใช้ค่าตั้งต้น มีไว้สำหรับเวลาจัดเรียงรูปภาพจะนำ จุดที่เหมือนกันตามค่าที่เราใส่ ถ้าไม่สามารถเรียงภาพได้ ก็อาจจะมีการเพิ่มตัวเลขให้มากขึ้น แต่ก็ใช้เวลาในการคำนวณมากขึ้นตามไป ด้วย Tie point limit ค่านี้แสดงถึงค่าที่บังชี้ว่าในภาพมีจุดที่เหมือนกัน แล้วเลือก จุดที่ซ้ำกันมาเรียบเรียงเป็นโมเดล Adaptive camera model fitting เลือกคลิกถูกไว้เพื่อที่โปรแกรมสามารถปรับจำนวนมากน้อยของจุดตาม ความเหมาะสมได้ เมื่อเลือกได้แล้วก็กด OK ก็จะเริ่มคำนวณ



ขั้นตอนถัดไปหลังจากที่คำนวณ Align Photo เสร็จแล้ว ก็ต้องมาเช็คภาพที่เรา align นั้นจัดเรียงภาพได้ครบทุก ภาพใหม่โดยคลิกขยายลูกศรที่หน้า chunk จากตัวอย่างเราจะเห็นได้ว่า ภาพจัดเรียงและสามารถคำนวณครบทุก ภาพ (94/94 aligned)

Accuracy ก็จะมีให้เลือก 5 แบบ แสดงถึงความถูกต้องของงาน

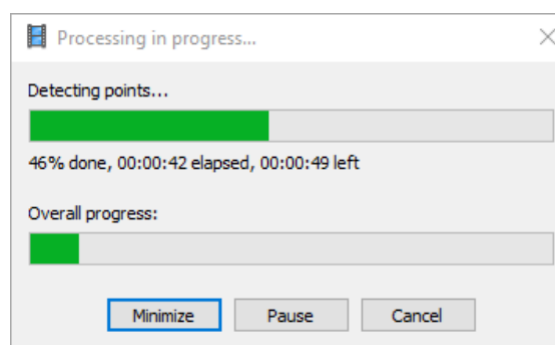
Highest จะมีความถูกต้องของจุดข้อมูลสูงสุด ทำให้ใช้เวลาไปเสียนานมาก

lowest จะมีความถูกต้องต่ำสุด ใช้นานน้อยที่สุด ซึ่งถ้าเลือก Highest แล้วไม่มีสามารถ align photo ได้ก็
ต้องมีการเลือกความละเอียดที่สูงขึ้นกว่าเดิม อาจเป็น medium หรือ low Pair preselection จะมีให้เลือก
3 แบบ

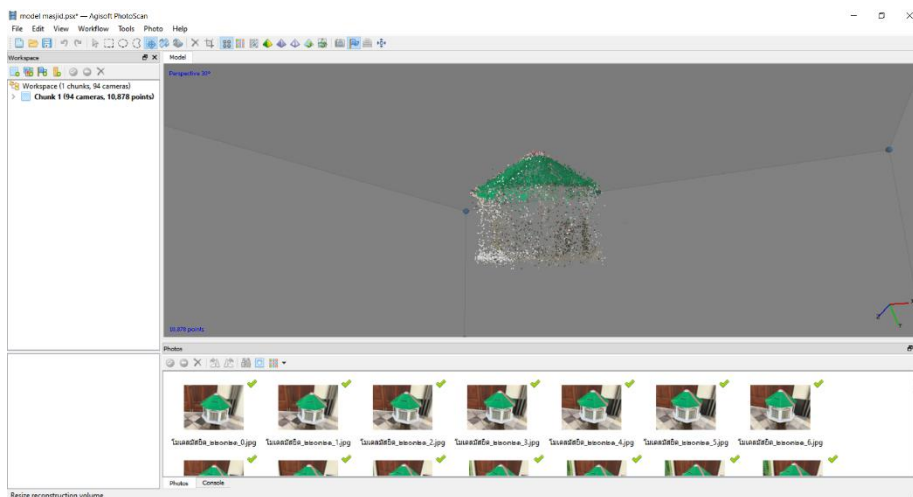
Disabled จะคำนวณแบบทั่วไปโดยรวม

Generic จะคำนวณพื้นที่ทับซ้อนกันของภาพที่ความละเอียดต่ำที่สุดที่สามารถนำภาพมาคัดเลือกจุดได้ โดยไม่
ต้องมีค่าพิกัดของภาพ

Reference จะคำนวณแบบมีค่าอ้างอิงสูงต่ำ โดยภาพนั้นต้องมีค่า พิกัด x,y,z จะทำให้สามารถจัดเรียง ภาพ
และคำนวณได้เร็วขึ้น Key point limit ไม่มีการปรับแก้ คือใช้ค่าตั้งต้น มีไว้สำหรับเวลาจัดเรียงรูปภาพจะนำ
จุดที่เหมือนกันตามค่าที่เราใส่ ถ้าไม่สามารถเรียงภาพได้ ก็อาจจะมีการเพิ่มตัวเลขให้มากขึ้น แต่ก็ใช้เวลาใน
การคำนวณมากขึ้นตามไป ด้วย Tie point limit ค่านี้แสดงถึงค่าที่บังชี้ว่าในภาพมีจุดที่เหมือนกัน แล้วเลือก
จุดที่ซ้ำกันมาเรียบเรียงเป็นโมเดล Adaptive camera model fitting เลือกคลิกถูกไว้เพื่อที่โปรแกรมสามารถ
ปรับจำนวนมากน้อยของจุดตาม ความเหมาะสมได้ เมื่อเลือกได้แล้วก็กด OK ก็จะเริ่มคำนวณ



ขั้นตอนถัดไปหลังจากที่คำนวณ Align Photo เสร็จแล้ว ก็ต้องมาเช็คภาพที่เรา align นั้นจัดเรียงภาพได้
ครบทุก ภาพใหม่โดยคลิกขยายลูกศรที่หน้า chunk จากตัวอย่างเราจะเห็นได้ว่า ภาพจัดเรียงและสามารถ
คำนวณครบทุก ภาพ (94/94 aligned)

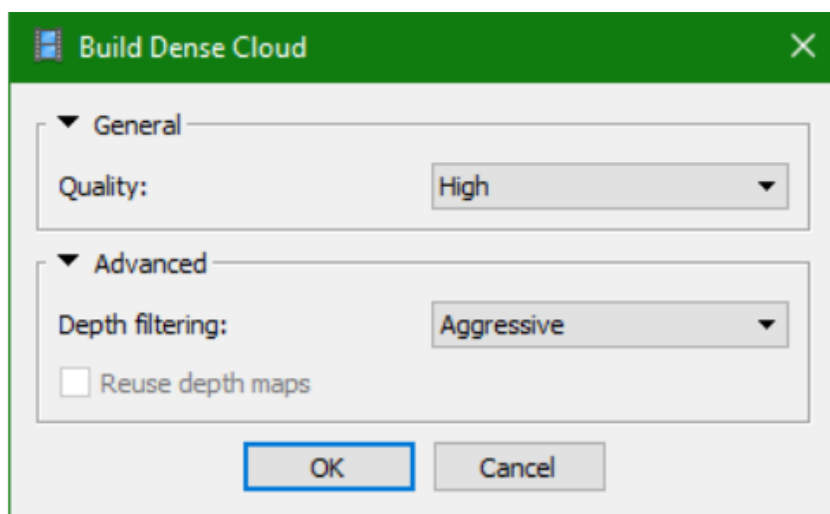
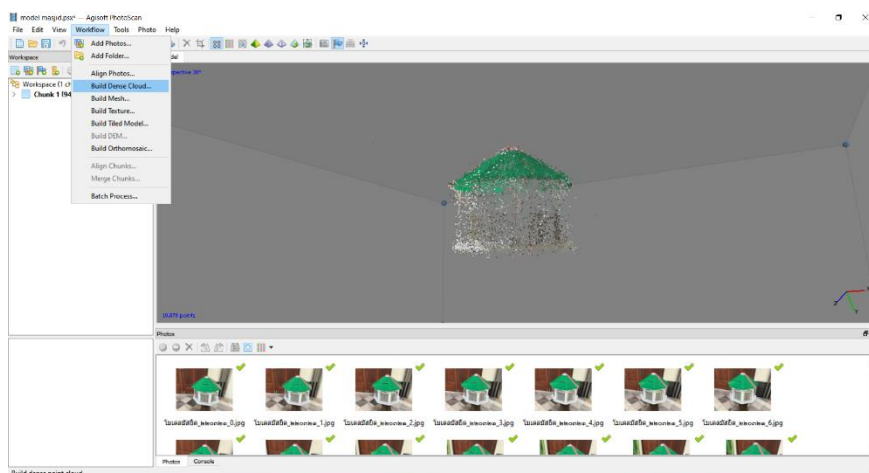


ในกรณีที่ไมครบ แก้ไขโดยเข้าไปดูว่า ภาพไหนที่มีตัวอักษร NA แสดงว่าภาพนั้นไม่สามารถสามารถคำนวณได้เรา ต้องกดเลือกภาพทั้งหมดแล้วคลิกขวา เลือก align selected cameras ทำซ้ำไปเรื่อยๆจนกว่าจะหายครบทุกภาพ แต่ถ้าทำแล้วไม่หายแสดงว่าภาพนั้นไม่สามารถ คำนวณได้

ขั้นตอนที่ 3 (Dense Cloud) หลักจาก align photo เสร็จแล้ว ควร Save งานก่อน ครั้งหนึ่ง ไปที่ File > save as เลือกที่เก็บแล้วกด save ไปที่ Work Flow จะเห็นว่าบรรทัดถัดไปจะมีตัวหนังสือสีดำโผล่เพิ่มขึ้นมา แสดงว่าเราสามารถทำขั้นตอนถัดไปได้ โดยเราจะทำขั้นตอน Dense Cloud ก่อน เพื่อเพิ่มจำนวนจุดของ tile point ใหม่มากขึ้นก่อนที่จะไปสร้างพื้นผิว ในขั้นตอน Mesh หรือถ้าคิดว่าเรามีจำนวน tile point มากพอแล้วเราสามารถข้ามไปทำขั้นตอน mesh ได้เลย

*ในกรณีที่ไมครบ แก้ไขโดยเข้าไปดูว่า ภาพไหนที่มีตัวอักษร NA แสดงว่าภาพนั้นไม่สามารถสามารถคำนวณได้ เรา ต้องกดเลือกภาพทั้งหมดแล้วคลิกขวา เลือก align selected cameras ทำซ้ำไปเรื่อยๆจนกว่าจะหายครบทุกภาพ แต่ถ้าทำแล้วไม่หายแสดงว่าภาพนั้นไม่สามารถ คำนวณได้

ขั้นตอนที่ 3 (Dense Cloud) หลักจาก align photo เสร็จแล้ว ควร Save งานก่อน ครั้งหนึ่ง ไปที่ File > save as เลือกที่เก็บแล้วกด save ไปที่ Work Flow จะเห็นว่าบรรทัดถัดไปจะมีตัวหนังสือสีดำโผล่เพิ่มขึ้นมา แสดงว่าเราสามารถทำขั้นตอนถัดไปได้ โดยเราจะทำขั้นตอน Dense Cloud ก่อน เพื่อเพิ่มจำนวนจุดของ tile point ใหม่มากขึ้นก่อนที่จะไปสร้างพื้นผิว ในขั้นตอน Mesh หรือถ้าคิดว่าเรามีจำนวน tile point มากพอแล้วเราสามารถข้ามไปทำขั้นตอน mesh ได้เลย



Quality จะมีให้เลือก 5 แบบ แสดงถึงความละเอียดของจุดที่ต้องการเพิ่มขึ้นมา

Ultra high จะมีความละเอียดของจุดข้อมูลสูงสุด ทำให้ใช้เวลาไปเสนานานมาก

lowest จะมีความละเอียดต่ำสุด ใช้นเวลาน้อยที่สุด

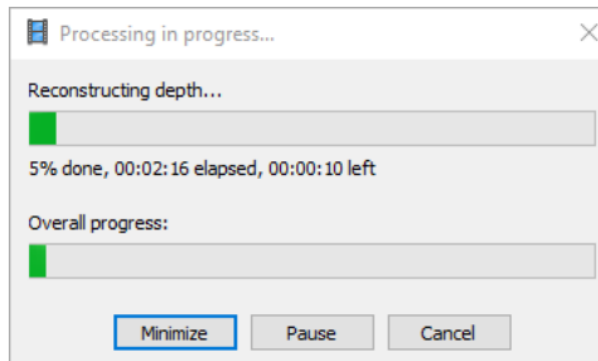
Depth filtering มีให้เลือกอยู่ 4 แบบซึ่งแต่ละแบบก็จะมี ความต่างกัน

Disabled แบบทั่วไปไม่เจาะจง มีการเพิ่มจำนวนจุดขึ้นมา

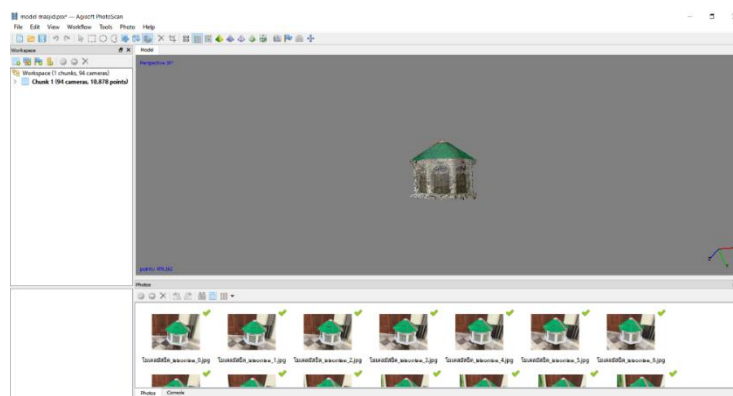
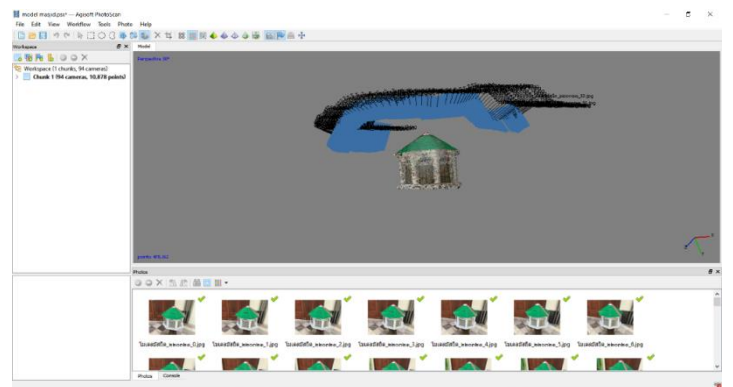
Mild จะเป็นการเพิ่มรายละเอียดไม่มากจนเกินไปเน้นให้ผิวเรียบสมูท

Moderate จะเป็นการเพิ่มจำนวนจุดใหญ่พอดีสม่ำเสมอทำให้ข้อมูลไม่ขรุขระจนเกินไป

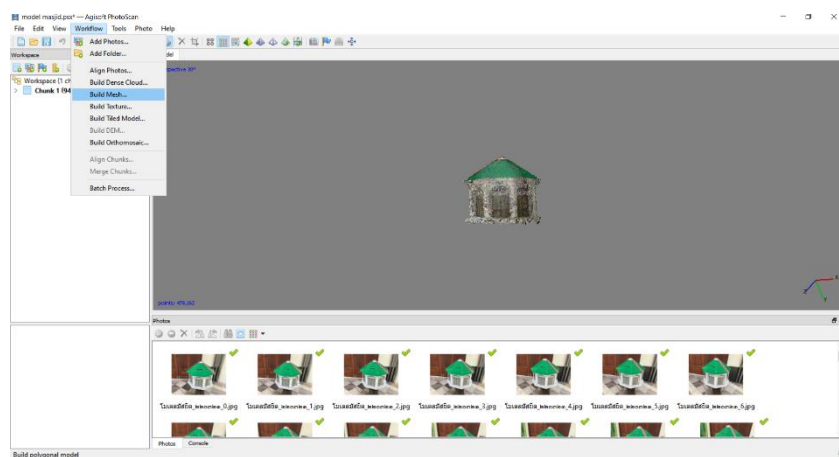
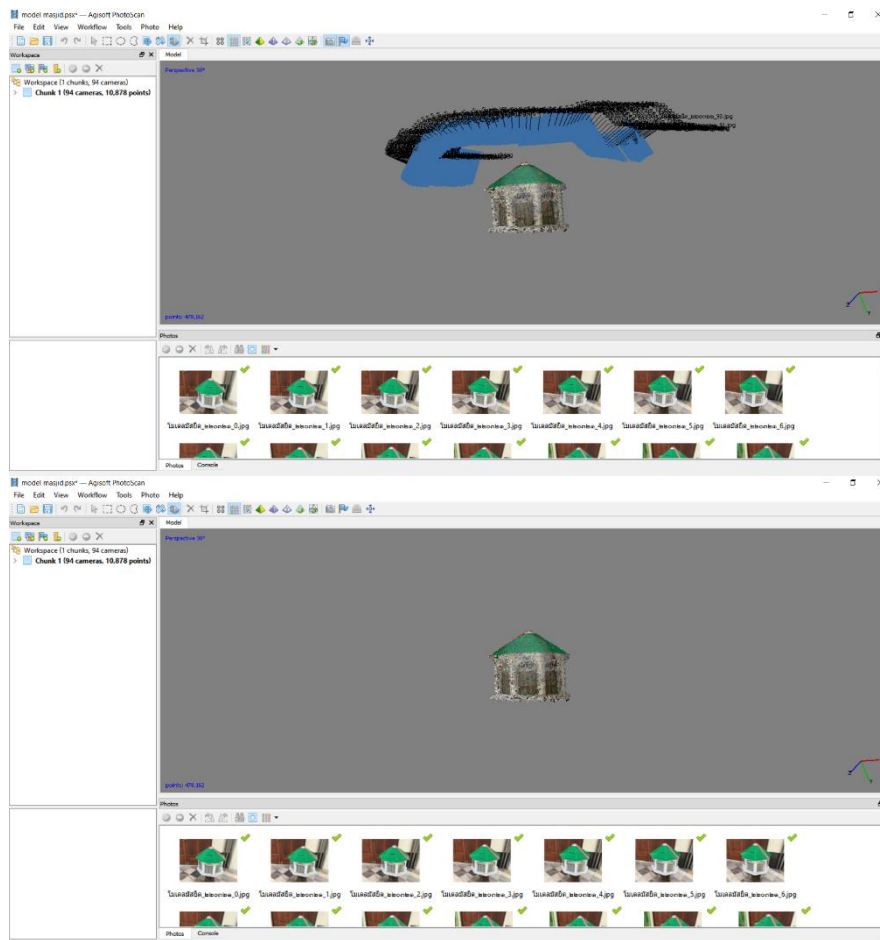
Aggressive จะเป็นการลงรายละเอียดเพิ่มจุดใหญ่เยอะๆ มีความละเอียดสูงแต่ถ้าข้อมูลไม่เพียงพออาจทำให้ผิดเพี้ยนได้ หลังจากนั้นก็กด OK รอให้คำนวณเสร็จ



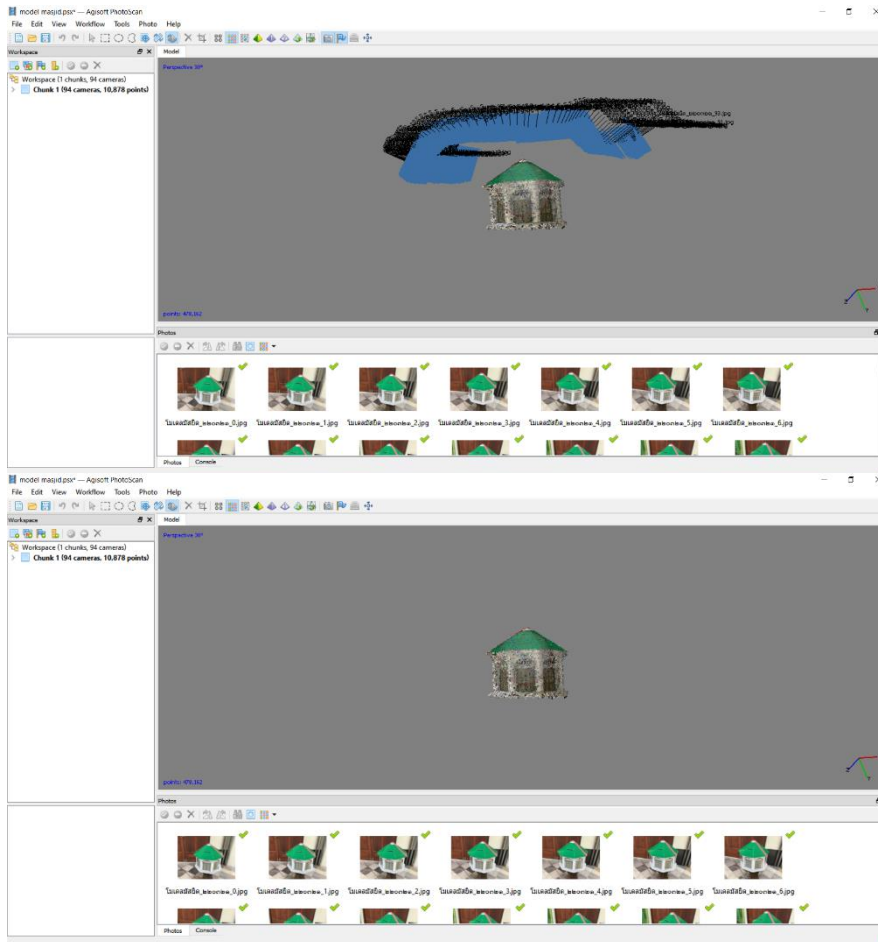
แต่ถ้ามีภาพสีฟ้าๆ(ตำแหน่งจุดเปิดตายของกล้อง) บดบังมุมมองโมเดล สามารถ กด ปด/เปิด รูปกล้องนี้ได้



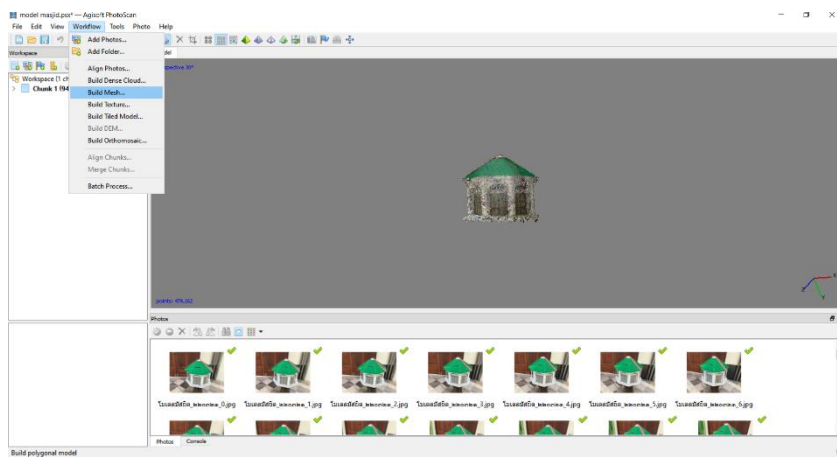
ขั้นตอนที่ 4 (Build Mesh) หลังจากเสร็จกระบวนการ Dense Cloud แล้วก็ปฏิบัติขั้นตอนถัดไป คือ Mesh แต่ถ้ามามีภาพสีฟ้าๆ(ตำแหน่งจุดเปิดตายของกล้อง) บดบังมุมมองโมเดล สามารถ กด ปด/เปิด รูปกล้องนี้ได้

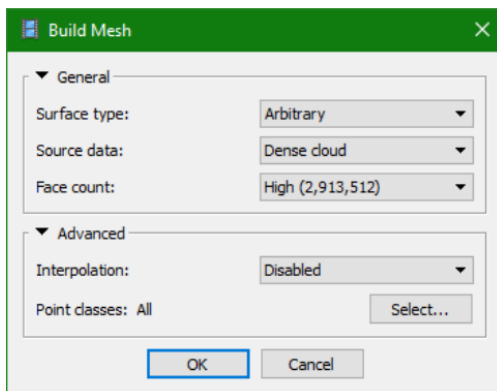


แต่ถ้ามีภาพสีฟ้าๆ(ตำแหน่งจุดเปิดตายของกล้อง) บดบังมุมมองโมเดล สามารถ กด ปด/เปิด รูปลูกองนี้ได้



ขั้นตอนที่ 4 (Build Mesh) หลังจากเสร็จกระบวนการ Dense Cloud แล้วก็ปรับขั้นตอนถัดไป คือ Mesh





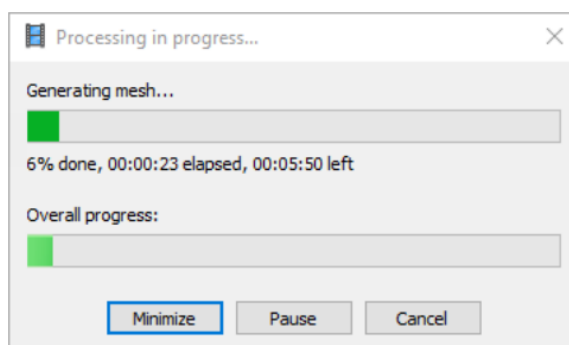
Surface type จะมีให้เลือก 2 แบบ คือ

Height field จะคำนวณภาพพื้นผิวแบบระนาบตั้งฉากภูมิภาค มองจาก top view เหมาะสำหรับทำ แผนที่ ภูมิภาค เพราะใช้ RAM น้อย คำนวณเสร็จไวกว่าแบบ Arbitrary

Arbitrary จะใช้การคำนวณพื้นผิวในทุกทิศทุกทางเพื่อให้โมเดลมีความราบเรียบ เหมาะสำหรับทำโมเดล วัตถุ หรือโมเดลปิด เป็นรูปร่าง แต่ใช้ RAM มาก ใช้เวลานานในการคำนวณ Source data แหล่งที่มาของข้อมูลเลือกเอาว่าจะเอาจุดจากขั้นตอนไหนมาสร้างพื้นผิว

Sparse Cloud จะนำข้อมูลมาจาก tile point จากขั้นตอน align photo

Dense Cloud จะนำข้อมูลจากขั้นตอนก่อนหน้ามาคำนวณ Face count ก็ให้เลือกความละเอียดของพื้นผิว โดยจะบอกจำนวนโดยประมาณของหน้าโครงข่ายที่เชื่อมกัน ระหว่างจุดแต่ละจุด



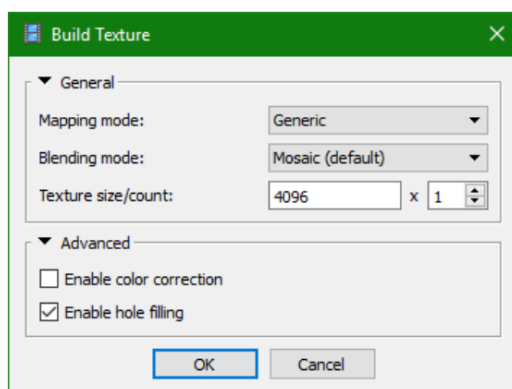
Interpolation เป็นการปรับแก้พื้นผิวข้อมูลโดยการประมาณค่า

Disabled จะเป็นการเพิ่มจุดเพื่อให้พื้นผิวสอดคล้องกับความเป็นจริง

Enabled (default) จะเป็นการปรับให้เหมาะสม ถ้าพื้นที่ตรงไหนมีจุดเพียงพอที่จะไม่สร้างเพิ่ม

Extrapolated จะเป็นการขยายขนาดรัศมีของจุดแต่ละจุดใหญ่ครอบคลุมพื้นที่ เพิ่มจุดน้อยมาก (เพิ่มเท่าที่ จำเป็น

ขั้นตอนที่ 5 (Build Texture) หลังจากที่เราเสร็จจาก build mesh แล้วเราจะทำขั้นตอนถัดไปนั่นก็คือ build texture เป็นการนำพื้นสีของภาพมา ใส่ในโมเดลของ ทำให้โมเดลมีสีสันสวยงามมีความละเอียดของเม็ดสีเพิ่มขึ้น



Mapping mode จะมีให้เลือกตามความเหมาะสม

Generic ทำให้ภาพมีสีทั่วไป

Orthophoto จะเน้นทางภาพ top view อย่างเดียว

Adaptive Orthophoto ก็จะเน้นทางภาพให้ตั้งฉาก top view และด้านข้างเล็กน้อยปรับให้พอดี

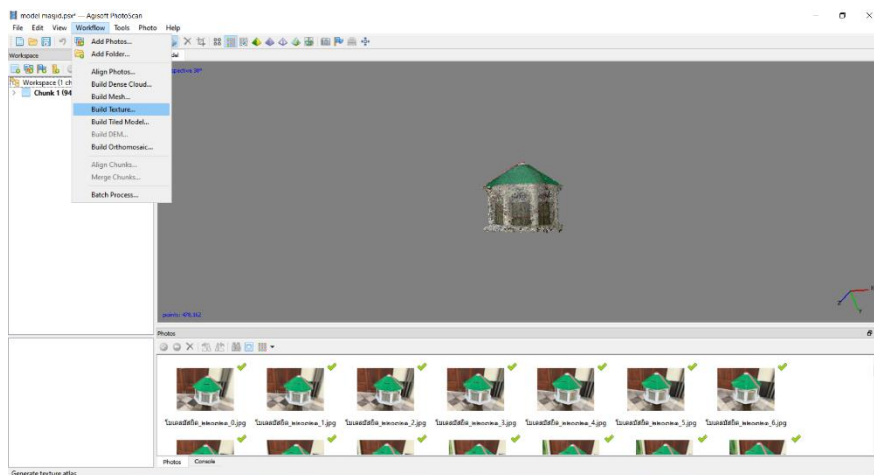
Spherical จะเน้นทำให้ภาพเป็นทรงกลม

Single Camera จะเป็นการนำสีของภาพๆเดียวมาใส่ในโมเดลสวนของภาพนั้นๆ

Blending mode การปรับสี

Mosaic (default) ซึ่งเป็นค่าเริ่มต้น

Average จะใช้ค่าเฉลี่ยของพิกเซลของภาพ Max intensity จะเลือกภาพที่มีความเข้มสูงสุดของพิกเซล Min intensity เลือกภาพที่มีความเข้มต่ำสุดของพิกเซล



Disabled ทั่วๆไป Texture size/count ค่าพิกเซลของของโมเดล ยิ่งมากยิ่งละเอียดแต่ปกติใช้ค่าเริ่มต้น 4096

ขั้นตอนที่ 6 การทำจุดควบคุมภาพ (Ground Control Point : GCP) หลังจากโปรเซส 4 ขั้นตอนเสร็จ Align photo > Dense Cloud > Mesh > Texture เรียบร้อยแล้วจะทำการ ปรับความถูกต้องเชิงตำแหน่งของโมเดลใหม่มีความถูกต้องมากขึ้นกว่าเดิม โดยการเพิ่ม Marker โดยคลิกขวาที่จุดที่เราทราบค่าตำแหน่งนั้นๆ ซึ่งเรียกวินิการนี้ว่า การทำจุดควบคุมภาพ (Ground Control Point : GCP) โดยการ เลือก Create marker เมื่อ create maker แล้วมาดูทางด้านซ้ายมือในแถบ reference จะเห็นรูปธงสีฟ้าให้ตั้งชื่อจุดและกรอกใส่ค่า พิกัด x ,y,z ถ้าหาแถบเครื่องมือไม่เจอให้คลิกขวาที่บนแถบตามรูปแล้วเลือกเมนู reference สามารถเปิด/ปิด รูปธงได้ ตามไอคอนดังภาพรูปธง หลังจากเมื่อใส่ marker ครบแล้ว(อย่าลืมกด Save ก่อนเดี่ยวจะกลับมาแก้ไขไม่ได้ถ้าไปขั้นตอนถัดไป) ให้กดตรง update ที่เป็น ไอคอนรูปลูกศรสีฟ้า จากนั้นกด Optimize camera รูปไฟฉายสีส้ม แล้วยังจะมีพารามิเตอร์ต่างๆ ให้เลือกไม่ต้องสนใจกด OK ไปเลย จากนั้นจะสังเกตเห็นค่า error ได้โดยค่านี้นิ่งบงบอกถึงว่าตำแหน่งค่าความ เทาไหว หลังจากที่เกิด optimize camera เสร็จแล้ว โมเดลที่เราสร้างจะทำการกระจัดกระจายกลับมาเป็นจุดอีกครั้งโดย จุดครั้งนี้จะมีความถูกต้องเชิงตำแหน่งกว่าเดิม ซึ่งเราต้องทำการโปรเซสอีกครั้งหนึ่งโดยเริ่มจาก Dense Cloud > Mesh > Texture ถือเป็นการเสร็จสิ้นกระบวนการโปรเซสพื้นฐาน

*** หากเกิดปัญหาหลังจาก optimize แล้วไม่สามารถขึ้นโมเดลได้มีการบิดหรือม้วน แสดงว่ามีกรใส่ค่าพิกัด ใน marker ผิดหรือสลับตำแหน่งกัน ควรเช็คก่อนว่ามีค่า error เยอะเกินความจริงหรือไม่หลังจากที่เรากด update ถ้าไม่มากเกินไป optimize เพื่อปรับแก้แต่ถ้ามากเกินไปควรเช็คดูค่าพิกัดแต่ละจุดว่ามีจุดไหนที่ค่า error เยอะ และพิจารณาตัดออกไป หากไม่สามารถแก้ไขได้

กระบวนการโปรเซสพื้นฐานเบื้องต้นนั้น สามารถส่งออกข้อมูลได้คือ

1.ส่งออกข้อมูลจุด (point cloud) โดยไปที่ File > Export point แล้วเลือกไฟล์นำสกุลที่เราต้องการ

2.ส่งออกข้อมูลโมเดล โดยไปที่ File > Export model แล้วเลือกไฟล์นามสกุลที่เราต้องการ การสร้าง DEM หลังจากเสร็จสิ้นกระบวนการโปรเซสพื้นฐานหลัก 4 ขั้นตอน ก่อนการโปรเซส Build DEM ต้องเช็คคอนวา marker แล้วเปลี่ยนเข้าระบบพิกัดแล้วหรือยัง ถ้ายังจะไม่สามารถกดโปรเซสได้ แต่ถ้ากดได้แสดงว่าเปลี่ยนระบบ พิกัดแล้ว เลือกระบบพิกัด จากนั้น กด OK

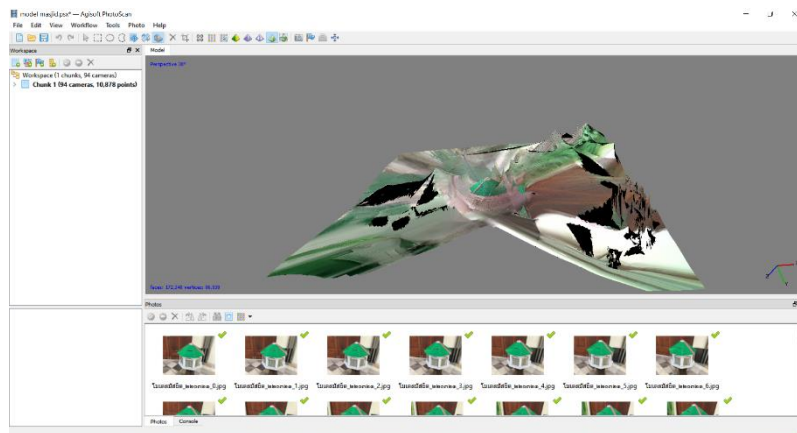
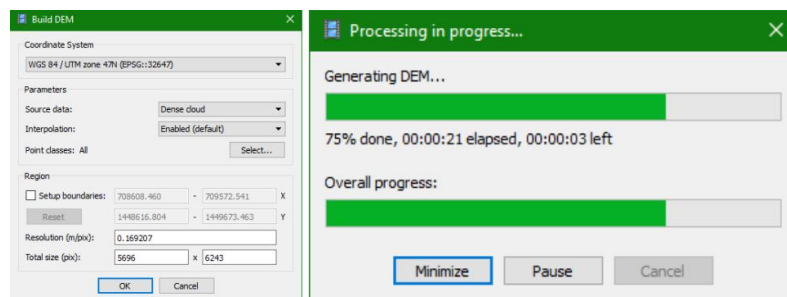
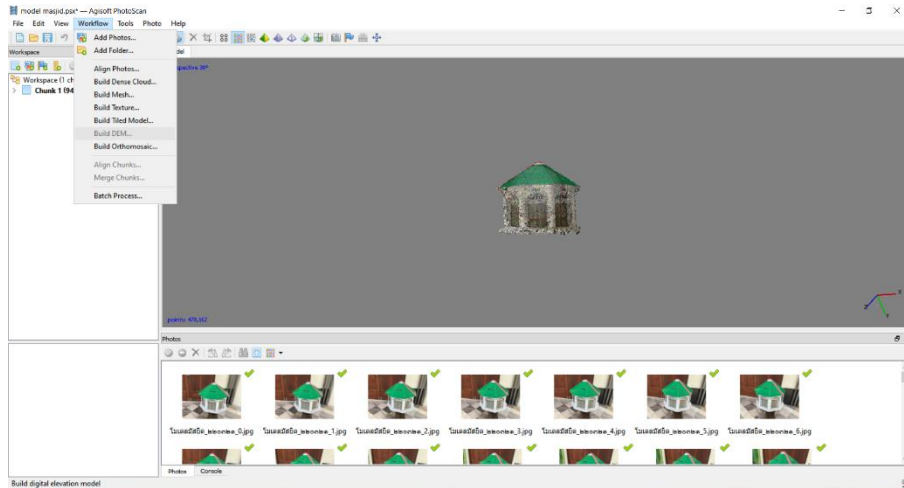
Disabled ทั่วๆไป Texture size/count ค่าพิกเซลของของโมเดล ยิ่งมากยิ่งละเอียดแต่ปกติใช้ค่าเริ่มต้น 4096

ขั้นตอนที่ 6 การทำจุดควบคุมภาพ (Ground Control Point : GCP) หลังจากโปรเซส 4 ขั้นตอนเสร็จ Align photo > Dense Cloud > Mesh > Texture เรียบร้อยแล้วจะทำการ ปรับความถูกต้องเชิงตำแหน่งของโมเดลใหม่มีความถูกต้องมากขึ้นกว่าเดิม โดยการเพิ่ม Marker โดยคลิกขวาที่จุดที่เราทราบค่าตำแหน่งนั้นๆ ซึ่งเรียกรวมกันว่า การทำจุดควบคุมภาพ (Ground Control Point : GCP) โดยการ เลือก Create marker เมื่อ create maker แล้วมาดูทางด้านซ้ายมือในแถบ reference จะเห็นรูปธงสีฟ้าให้ตั้งชื่อจุดและกรอกใส่ค่าพิกัด x ,y,z ถ้าหาแถบเครื่องมือไม่เจอให้คลิกขวาที่บนแถบตามรูปแล้วเลือกเมนู reference สามารถเปิด/ปิดรูปธงได้ ตามไอคอนดังภาพรูปธง หลังจากเมื่อใส่ marker ครบแล้ว(อย่าลืมกด Save ก่อนเดี่ยวจะกลับมาแก้ไขไม่ได้ถ้าไปขั้นตอนถัดไป) ให้กดตรง update ที่เป็น ไอคอนรูปลูกศรสีฟ้า จากนั้นกด Optimize camera รูปไฟฉายสีส้ม แล้วก็มีพารามิเตอร์ต่างๆ ให้เลือกไม่ต้องสนใจกด OK ไปเลย จากนั้นจะสังเกตเห็นค่า error ได้โดยค่านี้นับบงบอกถึงว่าตำแหน่งค่าความ เทาไหว หลังจากที่เกิด optimize camera เสร็จแล้ว โมเดลที่เราสร้างจะทำการกระจัดกระจายกลับมาเป็นจุดอีกครั้งโดย จุดครั้งนี้จะมีความถูกต้องเชิงตำแหน่งกว่าเดิม ซึ่งเราต้องทำการโปรเซสอีกครั้งหนึ่งโดยเริ่มจาก Dense Cloud > Mesh > Texture ถือเป็นารเสร็จสิ้นกระบวนการโปรเซสพื้นฐาน

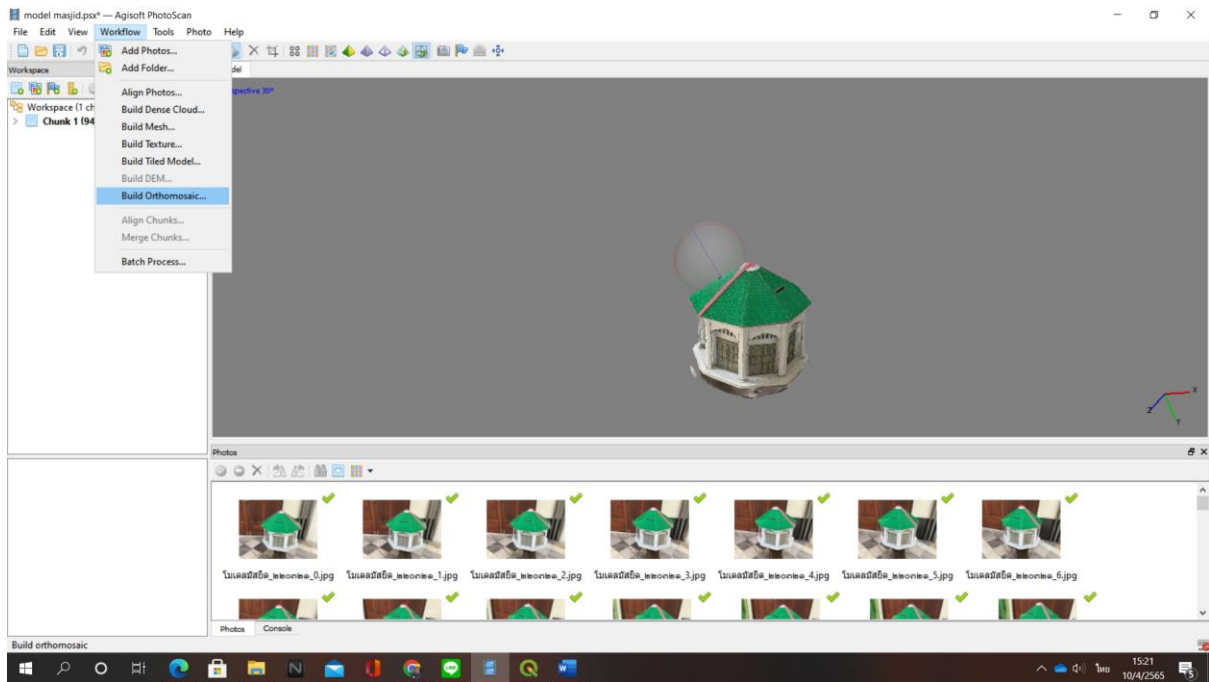
*** หากเกิดปัญหาหลังจาก optimize แล้วไม่สามารถขึ้นโมเดลได้มีการบิดหรือม้วน แสดงว่ามีรูปธงสีฟ้าพิกัดใน marker ผิดหรือสลับตำแหน่งกัน ควรเช็คคอนวาว่ามีค่า error เยอะเกินความจริงหรือไม่หลังจากที่เรากด update ถ้าไม่มากเกินไปก็ optimize เพื่อปรับแก้แต่ถ้ามากเกินไปควรเช็คดูค่าพิกัดแต่ละจุดว่ามีจุดไหนที่ค่า error เยอะ และพิจารณาตัดออกไป หากไม่สามารถแก้ไขได้

กระบวนการโปรเซสพื้นฐานเบื้องต้นนั้น สามารถส่งออกข้อมูลได้คือ

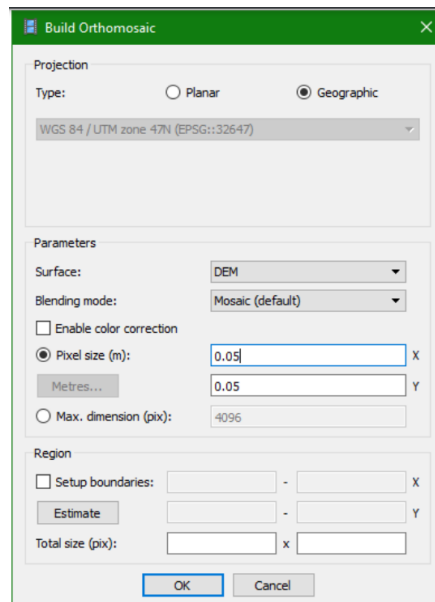
- 1.ส่งออกข้อมูลจุด (point cloud) โดยไปที่ File > Export point แล้วเลือกไฟล์นามสกุลที่เราต้องการ
- 2.ส่งออกข้อมูลโมเดล โดยไปที่ File > Export model แล้วเลือกไฟล์นามสกุลที่เราต้องการ การสร้าง DEM หลังจากเสร็จสิ้นกระบวนการโปรเซสพื้นฐานหลัก 4 ขั้นตอน ก่อนการโปรเซส Build DEM ต้องเช็คคอนวา marker แล้วเปลี่ยนเข้าระบบพิกัดแล้วหรือยัง ถ้ายังจะไม่สามารถกดโปรเซสได้ แต่ถ้ากดได้แสดงว่าเปลี่ยนระบบ พิกัดแล้ว เลือกระบบพิกัด จากนั้น กด OK



หลังจากโปรเซสเสร็จแล้วสามารถเขาไปดูผลได้ที่ทางด้านซ้ายมือใน chunk ของงานเราตัวอย่างดังรูป
สามารถนำไฟล์ข้อมูล (ไฟล์ DEM)ออกไปใช้งานได้โดย คลิกขวาที่ DEM > export หรือไปที่ File > export
DEM > export TIFF/BIL/.. > export หลังจากได้ไฟล์ DEM แล้ว สามารถสร้างคอนทัวร์ เพื่อซ้อนทับลงใน
DEM หรือ สงออกได้ โดยไปที่ Tools > Generate Contours... > เลือกปรับ Interval(m) ตามคาร์ระดับที่ต
องการ > เช็คถูกที่ Simplify contours > OK
การสร้างภาพออร์โธ (orthomosaic)

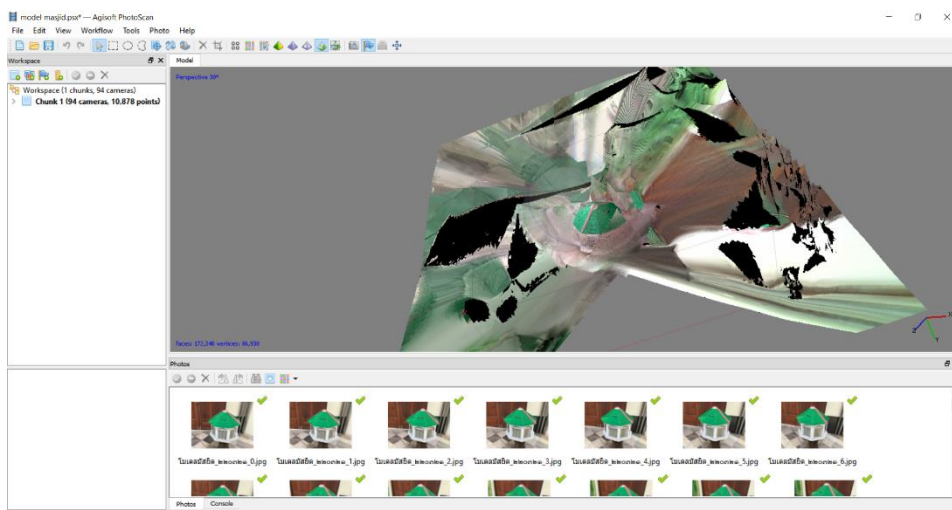
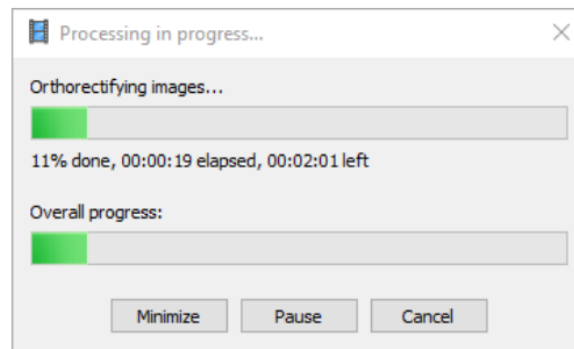


หลังจากการโปรเซสขั้นตอนหลักเสร็จสิ้นเราต้องการ ภาพออร์โธโมซิก ซึ่งเป็นภาพตั้งฉากที่มีความละเอียดสูงและมี ความถูกต้องเชิงตำแหน่ง โดยเริ่มแรกเราต้องกำหนดระบบพิกัดของภาพ โดยคลิกที่ setting ดังรูป



แล้วเลือกระบบพิกัดที่ต้องการหากไม่มีให้กดคำว่า More... ในตัวอย่างนี้เราจะใช้ระบบพิกัด

WGS 84 /UTM Zone 47N ข้อควรระวัง 1.ประเทศไทย จะแบ่งโซนหลักๆ เป็น 2 โซน คือ 47 และ 48 2.ใช้ระบบพิกัดของภาพเป็นระบบเดียวกันกับพิกัดของจุดควบคุมภาพ GCP การกำหนดค่าพิกัดให้เข้าไปที่ Projected Coordinate systems > world geodetic system 1984 > WGS 84 /UTM Zone 47Nเมื่อเลือกได้แล้วก็กด OK



เมื่อโปรเซสเสร็จแล้ว ส่งออกข้อมูลภาพออร์โธ (ภาพตั้งฉาก) โดยไปที่ File > Export orthomosaic > Export JPEG/...> export
แล้วเลือกโฟลเดอร์ที่เราต้องการ หรือถ้าต้องการให้แสดงภาพซ้อนทับบน google earth ให้ File > Export orthomosaic > Export Google KMZ > export