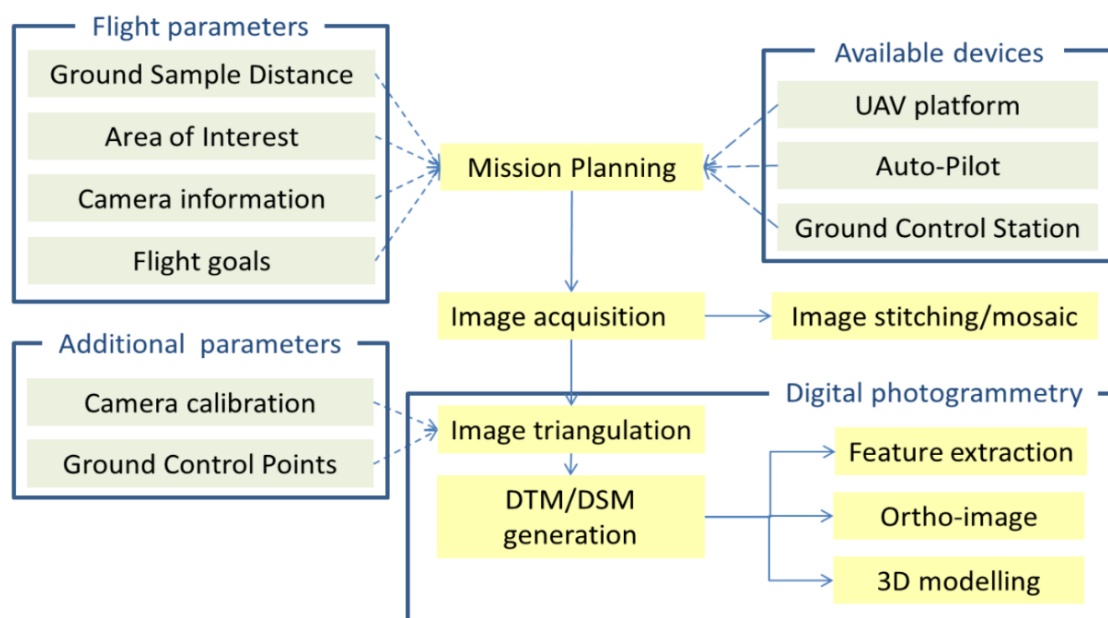


UAV Mapping

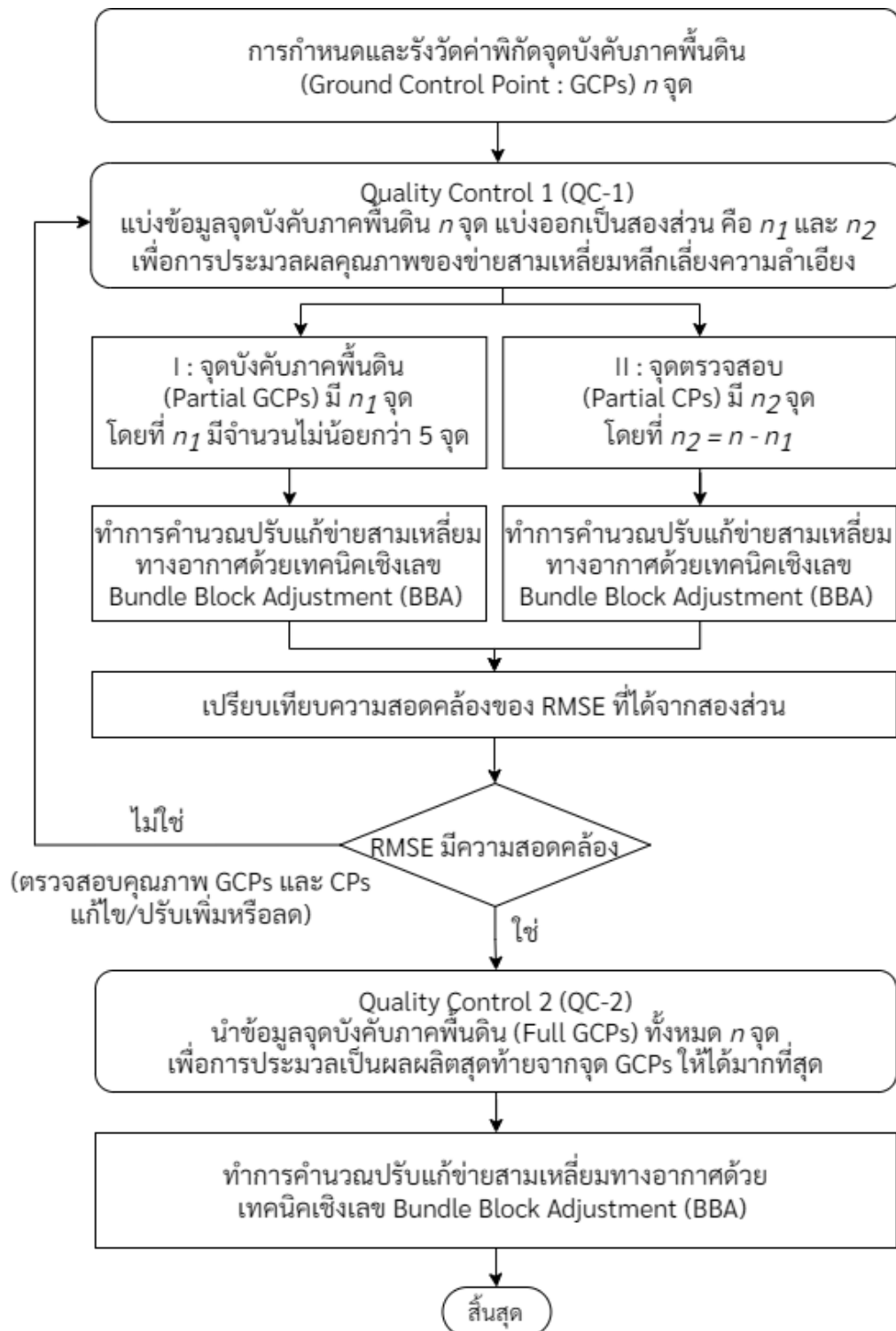
UAV Mapping หมายถึง การประยุกต์ใช้อากาศยานไร้คนขับ (Unmanned Aerial Vehicle: UAV) ที่ติดตั้งกล้องถ่ายภาพ ไม่ว่าจะเป็นกล้องถ่ายภาพตั้ง (Nadir) หรือระบบกล้องถ่ายภาพเฉียง (Oblique) สำหรับภารกิจในการจัดทำแผนที่ โดยทั่วไปจะถ่ายภาพตั้งให้ภาพมีส่วนซ้อนในแนวนอน $p = 80\%$ และส่วนซ้อนระหว่างแนวนอน $q = 60\%$ เป็นอย่างน้อย สำหรับกรณีที่ต้องการผลิตแผนที่ความละเอียดถูกต้องสูงจะมีการจัดทำเป้าล่วงหน้า (Pre-marking / Signalized target) โดยติดตั้งให้ตรงกับหมุดควบคุมภาคพื้นดิน (Ground Control Points: GCPs)

สำหรับภาพรวมของการวางแผนการประยุกต์ใช้อากาศยานไร้คนขับในการทำแผนที่อาจสรุปได้เป็น ไดอะแกรมดังนี้



จากบทความแนวปฏิบัติที่เป็นเลิศในการประมวลผลเพื่อผลิตข้อมูลแผนที่จากภาพถ่ายด้วยยูเอวี (BEST PRACTICE FOR MAPPING PRODUCTION FROM UAV IMAGERY) ได้นำเสนอแนวปฏิบัติในการประมวลผลควบคุมคุณภาพภาพถ่ายสามเหลี่ยมทางอากาศ 2 ขั้นตอนเรียกว่า “QC-1 และ QC-2” ที่มุ่งเน้นใช้ตรวจสอบความถูกต้องเชิงตำแหน่งของข้อมูลที่รังวัดจุดควบคุมภาพในสนาม จุดที่รังวัดได้บนภาพแบบจำลองกล้องและภาพถ่ายสามเหลี่ยมเพื่อให้ได้ผลผลิตข้อมูลแผนที่นำไปใช้ในงานต่าง ๆ ที่หลากหลายได้

ด้วยความมั่นใจว่าข้อมูลที่ถูกผลิตขึ้นจะสามารถนำไปใช้ได้อย่างต่อเนื่องจนถึงปลายน้ำโดยมีความละเอียด ความถูกต้องสูงและน่าเชื่อถือโดยมีรายละเอียดดังรูปต่อไปนี้



(URL : <https://ph02.tci-thaijo.org/index.php/eit-researchjournal/article/view/246888>)

วัตถุประสงค์

1. เรียนรู้การประมวลผลข้อมูลภาพถ่ายจาก UAV ด้วยซอฟต์แวร์ Agisoft Metashape และ PIX4Dmapper
2. เรียนรู้การประเมินและควบคุมคุณภาพของผลลัพธ์ที่ได้จากการประมวลผลด้วยซอฟต์แวร์ทางด้านโฟโตแกรมเมตรี

ซอฟต์แวร์และข้อมูลที่ใช้

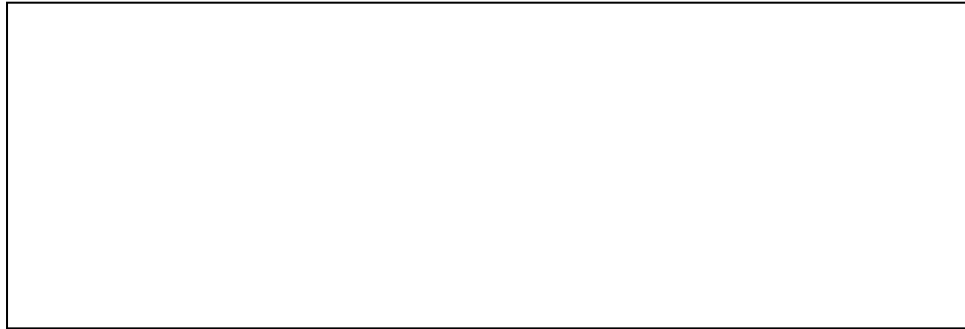
1. ซอฟต์แวร์ Agisoft Metashape
2. ซอฟต์แวร์ PIX4Dmapper
3. ชุดข้อมูลภาพถ่ายทางอากาศจากยูเอวีอีหื้อ DJI รุ่น Matrice 300 RTK ภาพถ่ายเป็นบริเวณพื้นที่สนามทดสอบจีเอ็นเอสเอสและยูเอวีสำหรับงานแผนที่ (Geodetic GNSS and UAV Testing Facility) ภายใต้โครงการวิจัยของคณะวิศวกรรมศาสตร์ ภาควิชาวิศวกรรมสำรวจ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย (ดาวน์โหลดได้: https://github.com/ThirawatBan/PCV_SVCU ในหัวข้อชุดข้อมูลภาพถ่าย)



ตอบคำถาม

1. จงสรุปคุณลักษณะระบบยูเอวีและข้อมูลภาพถ่าย

a) รูปอุปกรณ์ยูเอวีและกล้องถ่ายภาพที่ใช้



- b) ยูเอวีที่ใช้มีชื่อว่า
- c) ยูเอวีที่ใช้เป็นประเภท.....
- d) กล้องถ่ายภาพที่ใช้มีชื่อว่า
- e) ความยาวโฟกัสเป็น มิลลิเมตร
- f) กล้องถ่ายภาพมีความละเอียดจุดภาพ เมกกะพิกเซล
- g) กล้องถ่ายภาพจุดภาพในแนวกว้าง จุดภาพ แนวยาว จุดภาพ
- h) จำนวนแนวนบินถ่ายภาพที่บินถ่ายมีกี่แถว
- i) จำนวนภาพที่บินถ่ายในแต่ละแนวนบินมีกี่รูป
- j) ภาพที่บินถ่ายมีส่วนซ้อนในแนวนบิน $p\%$ (ประมาณด้วยสายตาได้).....
- k) ภาพที่บินถ่ายมีส่วนซ้อนในแนวนบิน $q\%$ (ประมาณด้วยสายตาได้).....

2. ให้นิสิตใช้ซอฟต์แวร์ Pix4Dmapper หรือ Agisoft MetaShape ประมวลผลชุดภาพที่ได้รับมอบหมาย ร่วมกับข้อมูลจุดบังคับภาพถ่ายภาคพื้นดิน ซึ่งภาพชุดนี้เป็นภาพที่มีค่าพิกัดติดมากับภาพและได้มาด้วยวิธีการ RTK โดยให้ประมวลผลตามแนวปฏิบัติในการประมวลผลควบคุมคุณภาพภาพถ่ายสามเหลี่ยมทางอากาศ 2 ขั้นตอนเรียกว่า “QC-1 และ QC-2”
 - 2.1 จงแสดงผลลัพธ์ที่ได้จากการประมวลผล พร้อมสรุปผลและวิเคราะห์ผลลัพธ์ที่ได้
 - 2.2 ให้ทำการประมวลผลชุดข้อมูลภาพถ่ายร่วมกับจุดบังคับภาพถ่ายภาคพื้นดิน ในครั้งนี้ให้นิสิตเลือก Type เป็น CheckPoint ทั้งหมด แล้วทำการ Reoptimize พิจารณาผลลัพธ์ที่ได้พร้อมสรุปผลและวิเคราะห์ผลลัพธ์ว่ามีความเหมือนหรือมีความแตกต่างจาก “QC-1 และ QC-2” อย่างไร
3. ให้นิสิตใช้ซอฟต์แวร์ Pix4Dmapper หรือ Agisoft MetaShape ประมวลผลชุดภาพที่ได้รับมอบหมาย ในครั้งนี้ให้ทำการนำเข้าค่าพิกัดของภาพถ่ายที่ได้มาจากการประมวลผลในรูปแบบ PPK ที่ได้มีการจัดเตรียมไว้ให้แล้ว ประกอบไปด้วยกัน 2 รูปแบบ คือ
 1. PrecGeoTag_PPK
 2. PrecGeoTag_PPK_ClkOrBทำการประมวลผลร่วมกับข้อมูลจุดบังคับภาพถ่ายภาคพื้นดิน โดยปฏิบัติตามแนวปฏิบัติในการประมวลผลควบคุมคุณภาพภาพถ่ายสามเหลี่ยมทางอากาศ 2 ขั้นตอนเรียกว่า “QC-1 และ QC-2”
 - 3.1 จงแสดงผลลัพธ์ที่ได้จากการประมวลผล พร้อมสรุปผลและวิเคราะห์ผลลัพธ์ที่ได้
 - 3.2 ให้ทำการประมวลผลชุดข้อมูลภาพถ่ายร่วมกับจุดบังคับภาพถ่ายภาคพื้นดิน ในครั้งนี้ให้นิสิตเลือก Type เป็น CheckPoint ทั้งหมด แล้วทำการ Reoptimize พิจารณาผลลัพธ์ที่ได้พร้อมสรุปผลและวิเคราะห์ผลลัพธ์ว่ามีความเหมือนหรือมีความแตกต่างจาก “QC-1 และ QC-2” อย่างไร