1. 文件

工程文件后缀名为omp（即Oblique Map Project），omp为xml格式文件，文件中保存的信息包括：影像路径、模型路径、地景路径、相机信息和设置面板中的信息。

* 1. 新建工程

创建omp工程，工程名显示在菜单栏中间，如果工程信息发生变化，则工程名后会加\*提示。

* 1. 打开工程

打开omp工程，有进度条提示加载进度。

* 1. 关闭工程

关闭当前工程。

* 1. 保存工程

保存当前工程。

* 1. 工程另存为

另存当前工程为另一omp文件。

* 1. 添加
     1. 添加航拍影像

添加航拍影像夹至工程，此操作会将该文件夹下所有jpg影像添加至工程，但注意不会添加子文件夹下的影像。加载影像时会判断子文件夹thumb中是否存在对应影像的缩略图，若不存在则创建，注意创建缩略图的过程较慢，但只要不清除thumb文件夹中的缩略图，则加载相同影像时无需再次创建缩略图。创建缩略图的目的是提高影像预览窗口的加载速度。

需要注意的是在添加影像前应将所有影像转换为同名r5g6b5格式的dds文件，并放在同一目录下（原jpg文件也保留），使用dds的目的是提高原始影像的加载速度。

* + 1. 添加三维模型

添加三维模型，可以在对话框中单选或多选三维模型文件，既可以添加白模，也可以添加贴图作业过程中保存的三维模型。加载模型时会判断子文件夹CompleteUvModel中是否存在对应模型的UV完整的obj文件，若不存在则创建。创建UV完整的obj文件是为了补充原始白模中不完整的UV列表，只要不清除CompleteUvModel文件夹中的obj文件，则加载相同模型时无需再次创建UV完整的obj文件。

* + 1. 添加地景模型

添加obj格式的地景模型，注意obj格式具有正确路径的材质和纹理图片路径。

* + 1. 增加Smart3D空三数据

本软件目前能够处理的空三数据是Smart3D格式的相机内外参xml文件。

* 1. 退出

退出软件。

1. 工具
   1. 设置
      1. PhotoShop路径

设置本机PhotoShop路径，用于编辑拾取出的纹理。可通过右侧设置按钮选定PhotoShop的exe路径，也可将exe路径直接复制到输入框中，注意路径应精确至exe文件名，如C:\Program Files\Adobe\Adobe Photoshop CC 2018\Photoshop.exe。

* + 1. XY坐标偏移

通常，贴图作业前应将白模顶点坐标统一增加一个偏移量，使其移动到小坐标处。此处XY坐标偏移应填写这个偏移量，在软件内部计算过程中会在相机外参的位置信息上累加这个偏移。如x偏移=-490000，y偏移=-3800000。

* + 1. 点直径

此处用于设置影像窗口中UV点的直径。

* + 1. 线宽

此处用于设置影像窗口中UV线的宽度。

* 1. 清除无关纹理

在作业过程中，随着UV的不断手动调整，每次贴图操作都会在obj文件同级目录中产生一张jpg图片，但模型每个面实际使用的是最后一次贴图产生的图片，所以此按钮可清除不再使用的jpg图片，即只保留材质文件中使用到的jpg图片。

* 1. 释放无用内存

软件运行过程中，加载卸载影像和模型过程中会进行内存回收，但是难免产生内存垃圾，所以此按钮可在内存占用过多时，手动释放内存。

* 1. 清空相机参数

清空相机内外参。

* 1. 自动贴图

该功能暂未实现。

1. 帮助
   1. 帮助文档

打开此文档。

1. 软件操作