RAPORT

Opracowanie wtyczki do oprogramowania Agisoft Metashape

Fotogrametryczne Technologie Pomiarowe

Autor: Maja Płaciszewska 325699

1. CEL

Cel to utworzenie aplikacji (wtyczki do oprogramowania Agisoft Metashape) umożliwiającej:

- Automatyczną orientację zdjęć
- Tworzenie chmury punktów oraz modelu 3D

2. DANE

Danymi wejściowymi jest zestaw 300 zdjęć z okolicy Pałacu pod Blachą oraz plik tekstowy zawierający współrzędne punktów osnowy w układzie PL-2000 EPSG:2178.

3. INTERFEJS I DZIAŁANIE PROGRAMU

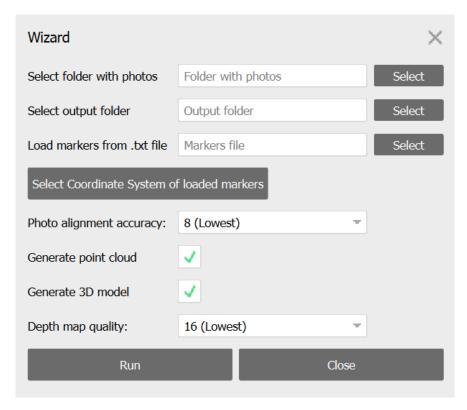
Program należy uruchomić bezpośrednio w aplikacji Agisoft Metashape, w zakładce Tools/Run script trzeba podać ścieżkę do pliku .py.

Po uruchomieniu wyświetla się kreator (wizard), w którym należy wybrać odpowiednie parametry:

- Folder ze zdjęciami
- Folder, w którym zapiszą się wyniki
- Plik .txt z punktami osnowy
- Układ współrzędnych jest to układ, w jakim przygotowane są współrzędne punktów osnowy, do tego układu transformowany jest chunk projektu oraz elementy orientacji zewnętrznej zdjęć
- Parametr dokładności wyrównania zdjęć (Photo alignment accuracy) wybierany z rozwijanej listy dostępnych wartości:
 - o 0 Highest
 - o 1 High
 - o 2 Medium
 - o 4 Low
 - o 8 Lowest
- Włączenie/wyłączenie tworzenia chmury punktów
- Włączenie/wyłączenie generowania modelu 3d
- Parametr jakości generowanych map głębi wybierany z rozwijanej listy dostępnych wartości:

- o 1 Ultra high
- o 2 High
- o 4 Medium
- o 8 Low
- o 16 Lowest

Po wybraniu i ustawieniu odpowiednich parametrów należy uruchomić program przyciskiem "Run".

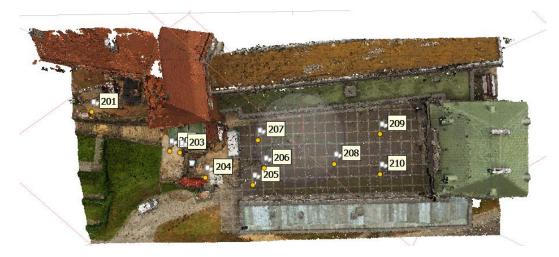


Rysunek 1 - Kreator do uruchomienia wtyczki

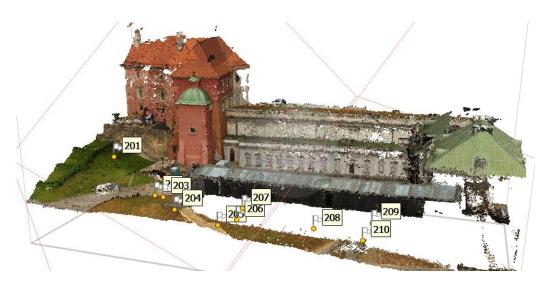
KOLEJNE KROKI WYKONYWANE PRZEZ PROGRAM:

- **utworzenie chunku i ustawienie układu współrzędnych** dla zdjęć jest to EPSG:4326, a dla markerów i chunku to układ wybrany w parametrach wejściowych.
- wczytanie i dodanie zdjęć do chunku
- wczytanie markerów (punktów osnowy)
- **orientacja zdjęć** na dokładności wybranej w parametrach
- automatyczna detekcja czarno-białych szachownic do wykrytych znaczników przypisywane są współrzędne 3D punktów
- **generowanie map głębi** ich jakość definiowana jest w parametrach wejściowych, a tryb filtrowania ustawiony jest na wartość mild.
- generowanie chmury punktów i modelu 3D
- eksport elementów orientacji do piku .txt i zapis do pliku modelu i chmury (jeśli zostały one utworzone)

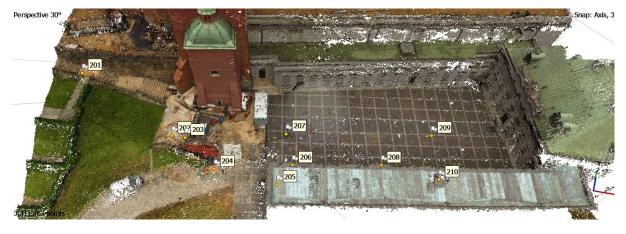
Wyniki otrzymane po uruchomieniu dla najniższej dokładności i jakości:



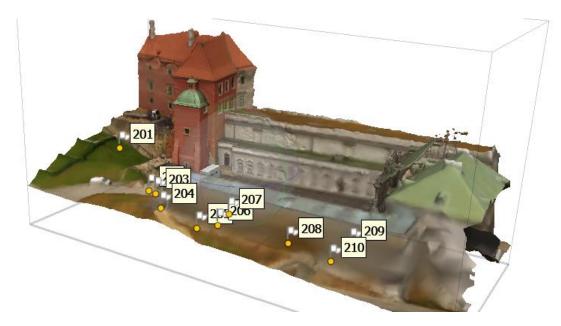
Rysunek 2 - chmura punktów zdj. 1



Rysunek 3 - chmura punktów zdj. 2



Rysunek 4 - chmura punktów zdj. 3



Rysunek 5 - model 3D zdj. 1



Rysunek 6 - model 3D zdj. 2