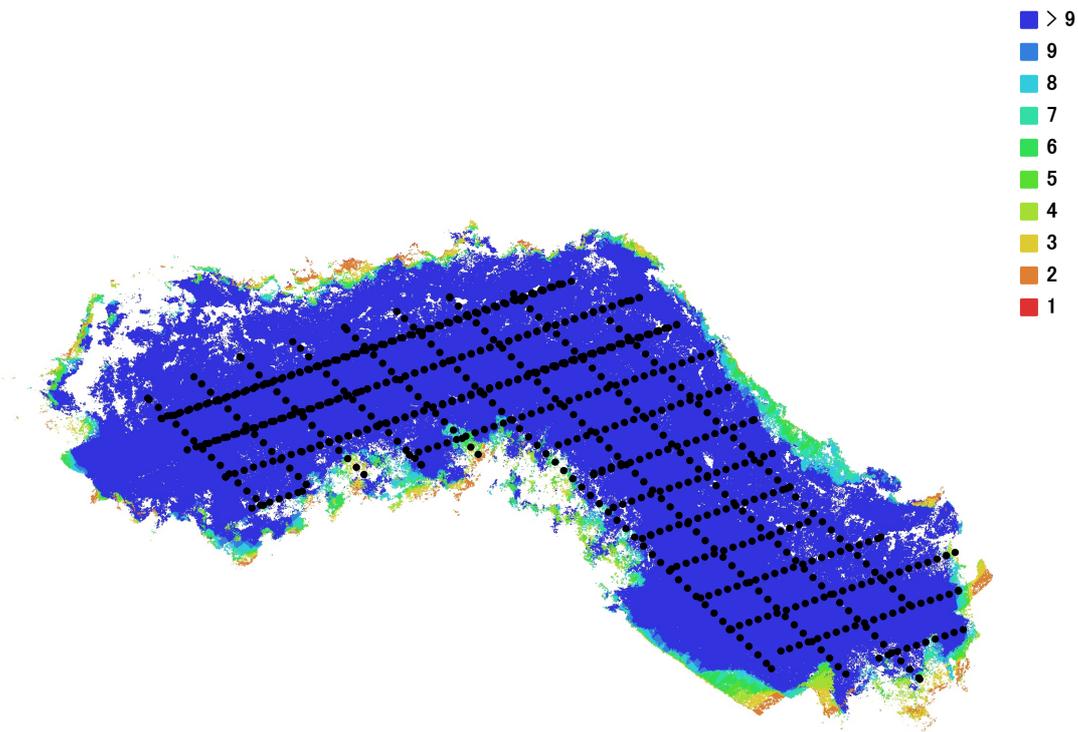


# Agisoft Metashape

プロセスレポート  
30 May 2024



# 調査データ



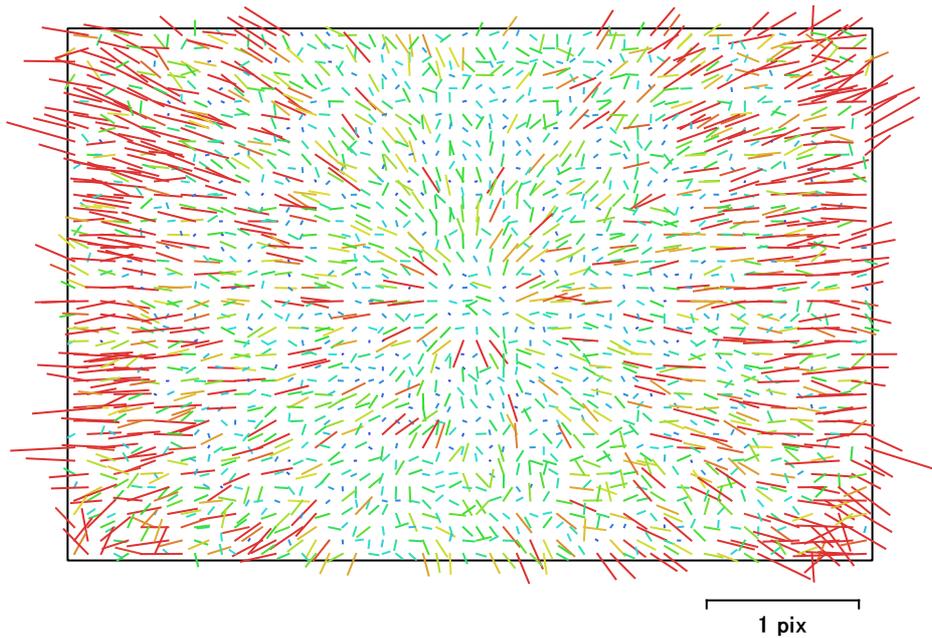
## 項目.1. カメラ位置と画像のオーバーラップ.

画像の枚数:	768	カメラステーション:	767
飛行高度:	52.7 m	タイポイント:	1,161,909
地上解像度:	1.47 cm/pix	プロジェクション:	3,979,311
カバー面積:	0.0569 km <sup>2</sup>	リプロジェクション エラー :	1.96 pix

カメラのモデル名	解像度	焦点距離	ピクセルサイズ	プリキャリブレーション済み
FC6310S (8.8mm)	5472 x 3648	8.8 mm	2.41 x 2.41 um	いいえ

テーブル 1. カメラ.

# カメラキャリブレーション



項目 2. FC6310S (8.8mm) の関連項目.

## FC6310S (8.8mm)

画像数 768

タイプ	解像度	焦点距離	ピクセルサイズ
フレーム	5472 x 3648	8.8 mm	2.41 x 2.41 um

	値	誤差	F	Cx	Cy	B1	B2	K1	K2	K3	K4	P1	P2
F	3702.56	0.18	1.00	-0.56	-0.80	0.30	-0.30	-0.08	0.07	-0.05	0.04	-0.09	-0.05
Cx	-63.4492	0.05		1.00	0.47	-0.41	0.21	0.01	-0.00	-0.00	0.00	0.66	0.01
Cy	5.17117	0.074			1.00	-0.23	0.07	-0.01	0.01	-0.02	0.02	0.10	0.45
B1	0.922146	0.011				1.00	-0.14	0.00	-0.03	0.04	-0.04	-0.20	0.03
B2	0.0300523	0.011					1.00	0.01	0.01	-0.01	0.01	0.07	-0.25
K1	-0.00919917	7.3e-05						1.00	-0.96	0.91	-0.86	-0.00	-0.04
K2	-0.0216053	0.00035							1.00	-0.98	0.95	-0.02	-0.01
K3	0.0570387	0.00067								1.00	-0.99	0.02	0.01
K4	-0.0345128	0.00043									1.00	-0.02	-0.01
P1	-0.00468377	3.3e-06										1.00	0.09
P2	-0.00011445	3.3e-06											1.00

テーブル 2. キャリブレーション係数と相関行列.

# 地上基準点



● 基準点

⊥ 検証点

100 m

## 項目.3. GCP位置と誤差の推定値.

Z エラーは楕円の色、X Y エラーは楕円の形状によって表現されます.

GCPの推定位置はドット或いは十文字でマークされます.

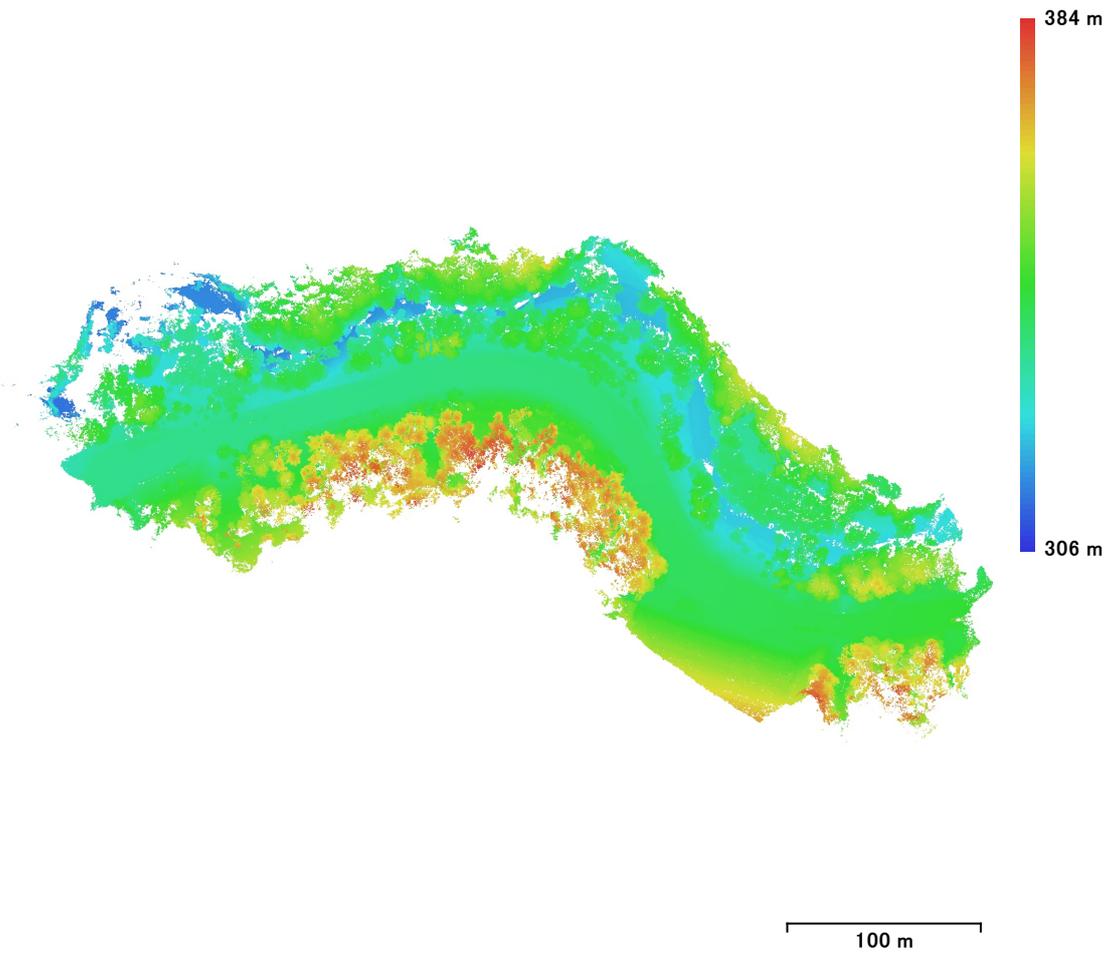
個数	X 誤差 (cm)	Y 誤差 (cm)	Z 誤差 (cm)	XY 誤差 (cm)	合計 (cm)
6	0.723756	0.48829	0.55951	0.873069	1.03697

テーブル 3. 基準点のRMSE.

ラベル	X 誤差 (cm)	Y 誤差 (cm)	Z 誤差 (cm)	合計 (cm)	画像 (pix)
H4	0.316173	0.541483	0.544723	0.830598	0.732 (123)
H5	-0.480621	-0.54931	0.524554	0.89883	0.466 (106)
H6	0.171137	-0.113916	-0.482702	0.524658	0.698 (92)
H3	-0.354615	0.265771	-0.946432	1.04505	1.042 (100)
H2	1.31335	0.536933	0.417569	1.47904	1.038 (71)
H1	-0.965424	-0.680961	-0.0577129	1.18283	0.710 (53)
<b>合計</b>	<b>0.723756</b>	<b>0.48829</b>	<b>0.55951</b>	<b>1.03697</b>	<b>0.796</b>

テーブル 4. 基準点.

# 数値標高モデル



項目.4. 再構成された数値標高モデル.

解像度: 未確認  
点群密度: 未確認

# パラメーター処理

## 一般

カメラ	768
アライン済 カメラ	767
マーカー	6
座標系	Local Coordinates (m)
回転角度	Yaw, Pitch, Roll / ヨー, ピッチ, ロール

## タイポイント

ポイント	1,161,909 の 1,674,627
RMS 再プロジェクションエラー	0.19462 (1.95797 pix)
最大 再プロジェクションのエラー	0.921891 (81.1343 pix)
中間キーポイントサイズ	8.46192 pix
頂点カラー	3 個のバンド, uint8
キーポイント	いいえ
平均タイポイント多重度	3.63616

## アラインメントパラメーター

精度	中
汎用事前選択	はい
座標事前選択	いいえ
キーポイント制限	40,000
Mpxあたりのキーポイント制限	1,000
タイポイント制限	40,000
静止したタイポイントを除外	はい
ガイド付きイメージマッチング[超高画素向け]	いいえ
カメラモデルのパラメーターを可変させる	いいえ
マッチング時間	6 分 23 秒
マッチングのメモリ消費量	761.80 MB
アラインメント時間	5 分 41 秒
アライメントのメモリ消費量	1.47 GB

## 最適化パラメータ

パラメーター	f, b1, b2, cx, cy, k1-k4, p1, p2
カメラモデルのパラメーターを可変させる	いいえ
最適化 時間	8 秒

作成日	2024:05:29 03:07:08
ソフトウェアバージョン	2.0.0.15597
ファイルサイズ	124.40 MB

## 深度マップ

カウント	767
------	-----

## 深度マップ生成パラメータ

品質	高
フィルターモード	弱
最大隣接 / マックスネイバー	16
処理時間	1 時間 31 分
メモリ消費量	7.14 GB

作成日	2024:05:29 13:12:53
ソフトウェアバージョン	2.0.0.15597
ファイルサイズ	3.94 GB

## ポイントクラウド

ポイント	165,958,305
------	-------------

## ポイント属性

ポジション	
色	3 個のバンド, uint8

ノーマル	
<b>ポイントクラス</b>	
作成済み (一度も分類されていないもの)	165,958,305
<b>深度マップ生成パラメータ</b>	
品質	高
フィルターモード	弱
最大隣接 / マックスネイバー	16
処理時間	1 時間 31 分
メモリ消費量	7.14 GB
<b>ポイントクラウド生成パラメーター</b>	
処理時間	57 分 37 秒
メモリ消費量	23.71 GB
作成日	2024:05:29 14:10:32
ソフトウェアバージョン	2.0.0.15597
ファイルサイズ	2.12 GB
<b>システム</b>	
ソフトウェア名	Agisoft Metashape Professional
ソフトウェアバージョン	2.0.0 build 15597
OS	Windows 64 bit
RAM	63.82 GB
CPU	13th Gen Intel(R) Core(TM) i9-13900KF
GPU	NVIDIA GeForce GTX 1660 SUPER