



# TERRA DRONE

画像処理解析ソフト

バージョン 2.17.0

## レポート

プロジェクト: レポート (12-13)

画像取得日: 2024-12-13

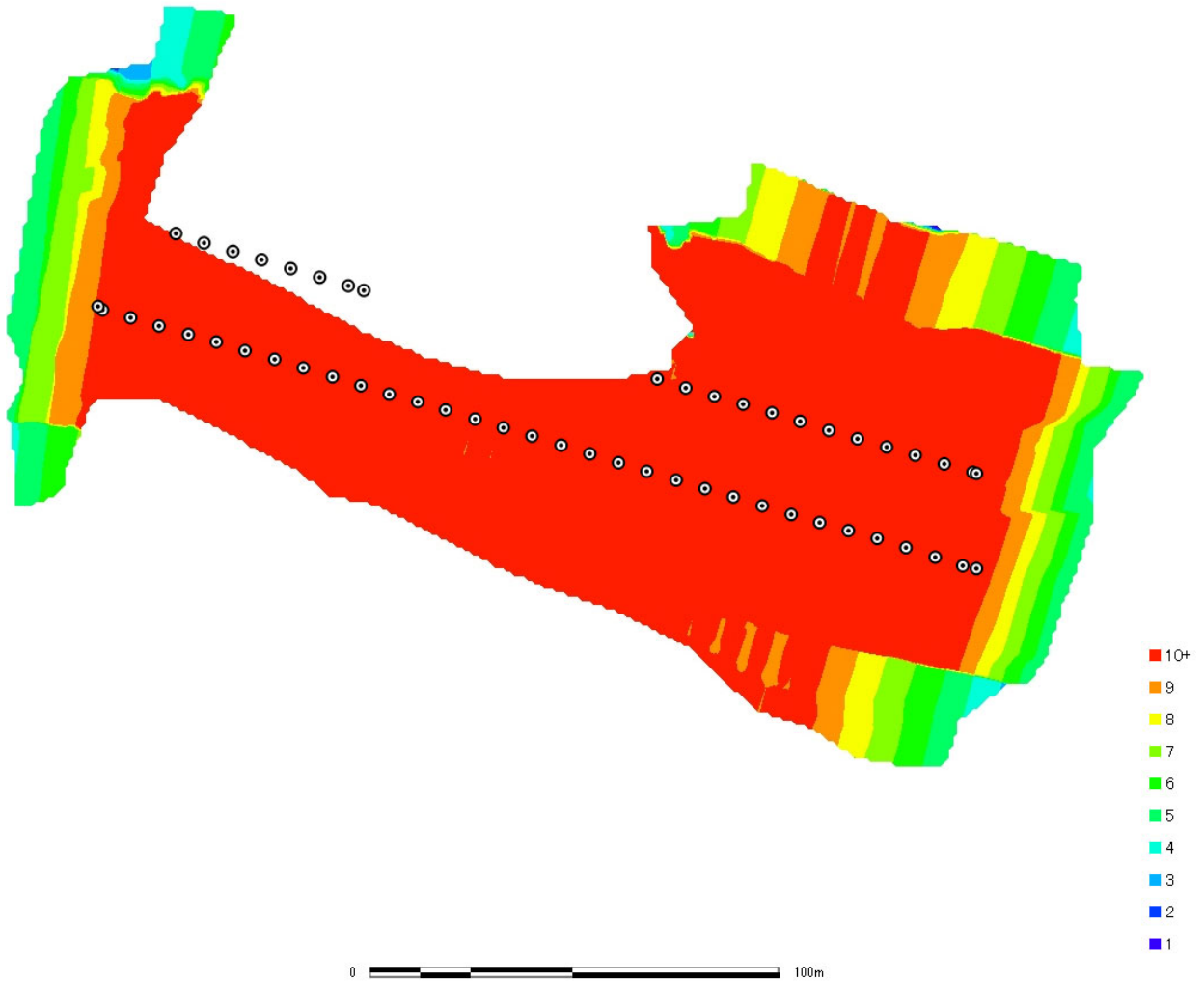
カメラモデル	解像度	焦点距離	センサーサイズ	画素サイズ
DJI FC6310S	5472 × 3648	8.8mm	13.2 × 8.8 mm	2.412μm

オルソ画像サイズ: 275m × 184m 解像度: 0.020m



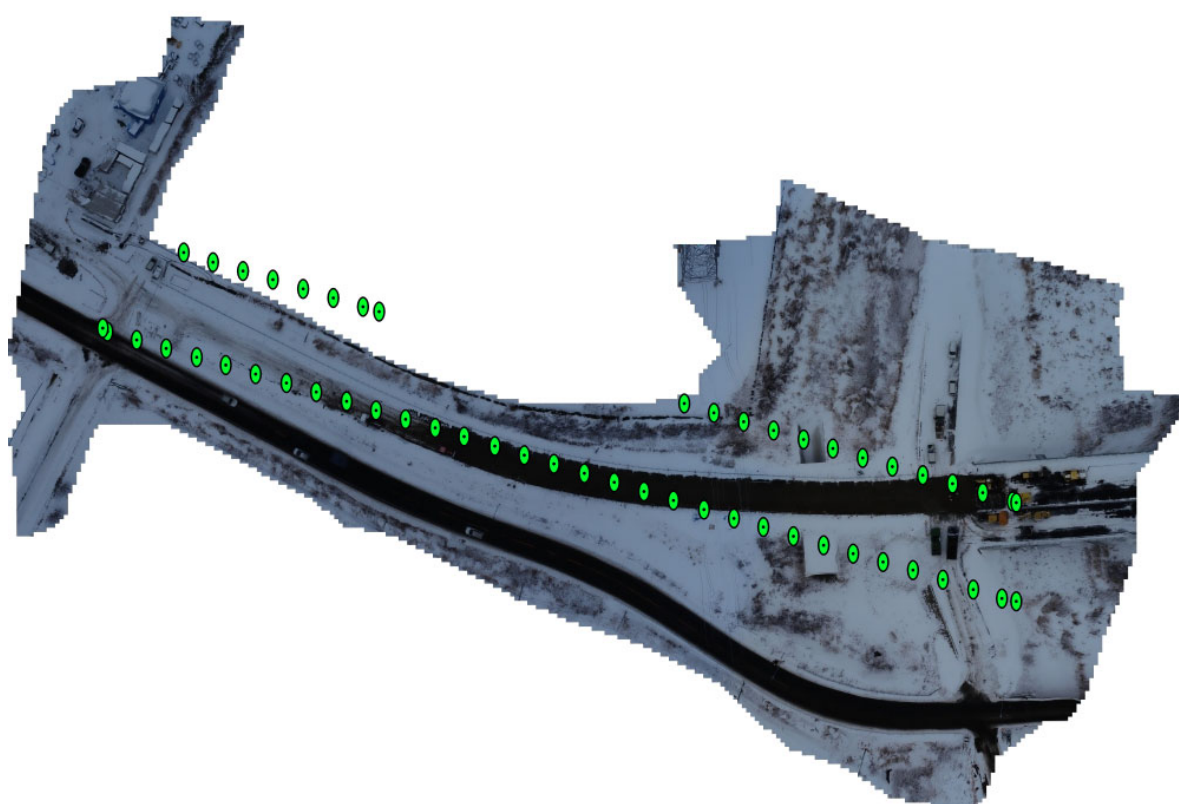
# 使用データ

画像数:	54	登録画像数:	54
飛行高度:	71.4m	画像あたりの特徴点数:	649
地上画素寸法:	0.0198m	ジオリファレンス:	あり



# カメラ位置調整

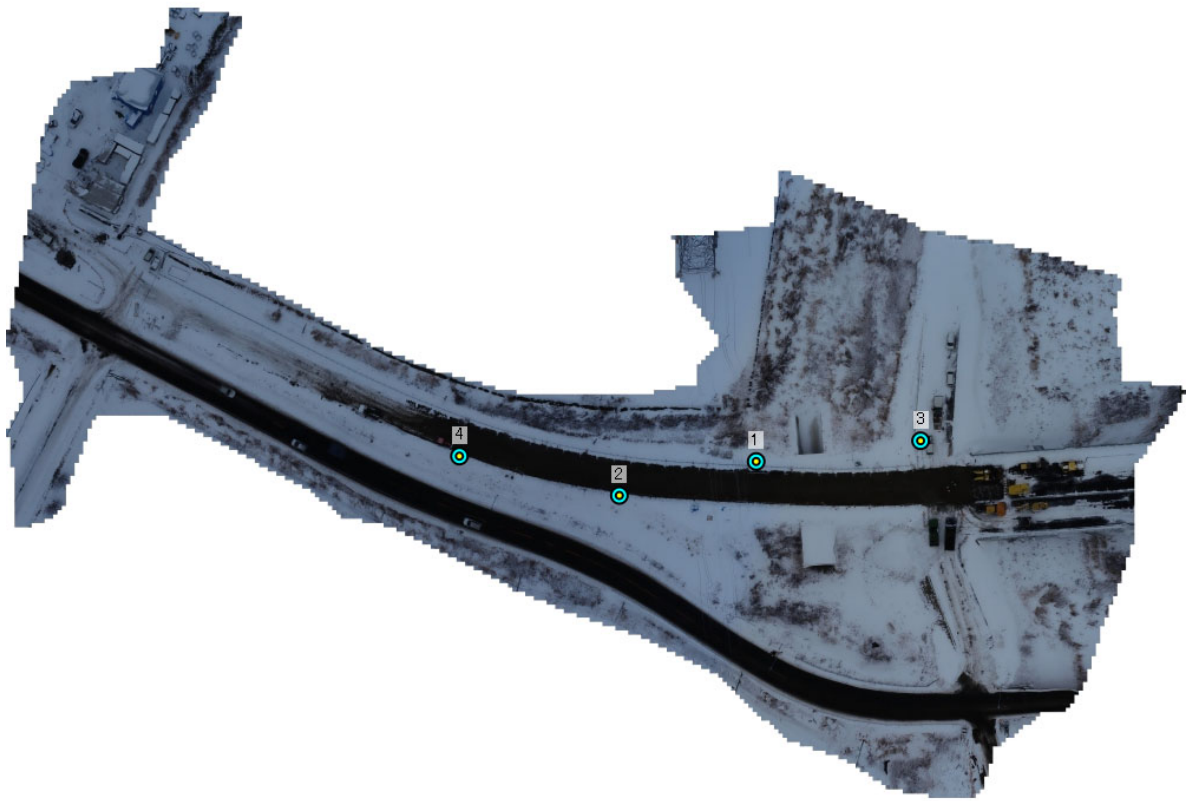
Eエラー	Nエラー	エラー(水平方向)	エラー(垂直方向)	誤差合計
601722.173m	4871720.426m	4908740.112m	17.005m	4908740.112m



- 5000000m
- 4000000m
- 3000000m
- 2000000m
- 1000000m
- 0m
- 1000000m
- 2000000m
- 3000000m
- 4000000m
- 5000000m
- データなし

0 100m

# 対空標識



0 100m

ID	座標			誤差				特徴点数
	E [m]	N [m]	H [m]	E [m]	N [m]	H [m]	3D [m]	
1	-62954.270	-98475.800	9.939	-0.000	0.000	-0.002	0.002	18
2	-62986.113	-98483.708	8.868	0.001	0.000	-0.001	0.002	14
3	-62916.004	-98470.979	12.096	0.001	0.000	0.002	0.002	18
4	-63023.330	-98474.555	7.378	0.000	0.001	0.000	0.001	12

# DSM

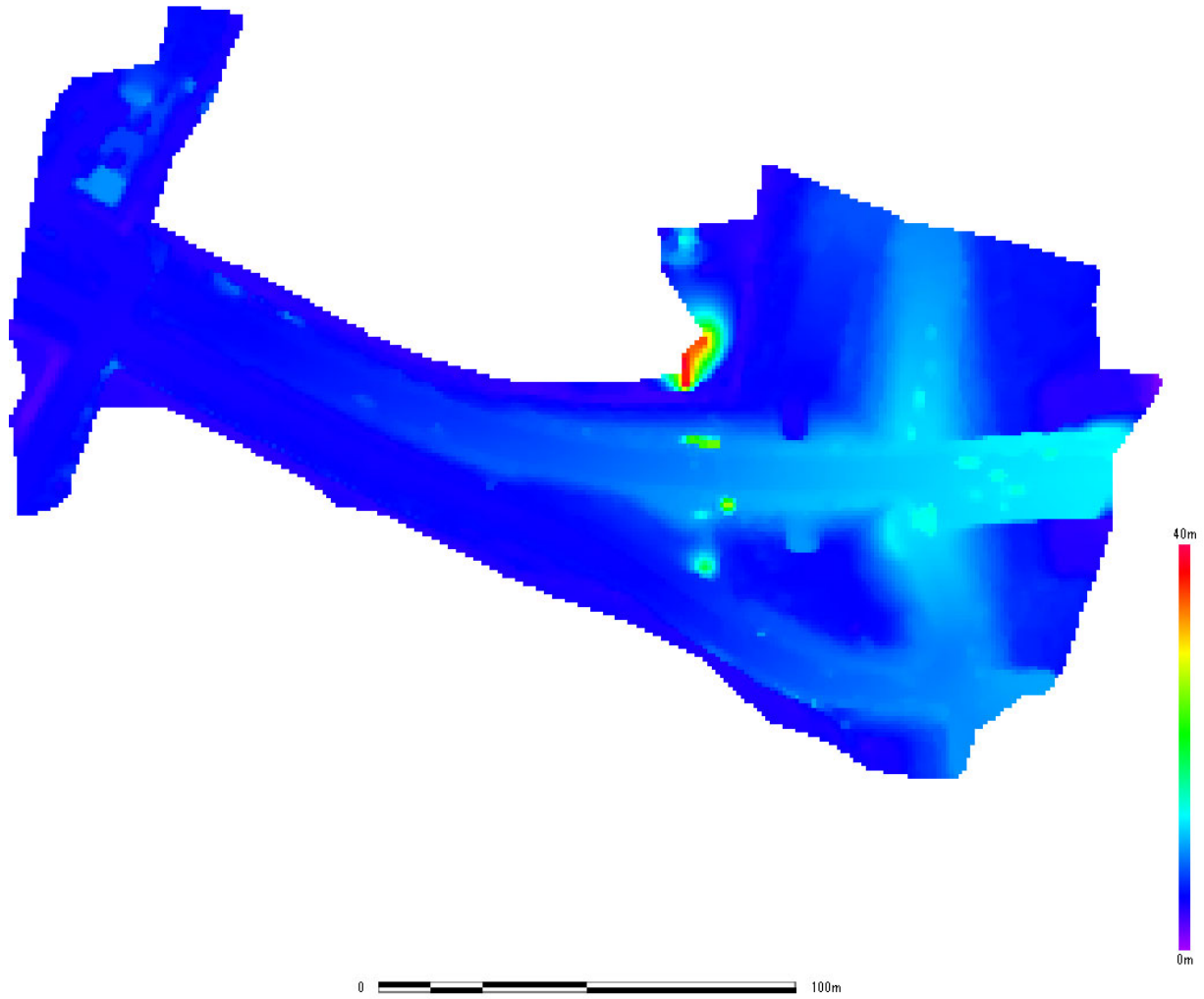
格子サイズ:

1m

平均密度:

499.02 点/m<sup>2</sup>

---



# 処理時パラメータ

## バンドル調整 (カメラ位置調整)

画像数	54
登録画像数	54
対空標識	4
結合点数	35071
再投影誤差 (RMS)	0.776248
最大再投影誤差	5.3679

## 位置情報補正

キャリブレーションパラメータ f, ppx, ppy, k1, k2, k3, t1, t2

## 点群

点群数	8712440
-----	---------

## DSM

格子サイズ	1m
三角形数	42194

## オルソ画像

サイズ	14025 × 9384
解像度	0.020m

# Camera Parameters

Camera:	DJI FC6310S		
Focal length (f):	3692.43px	Radial distortion (k1):	-0.012975
Principal point X (ppx):	2717.87px	Radial distortion (k2):	-0.002063
Principal point Y (ppy):	1822.39px	Radial distortion (k3):	0.009927
Tangential distortion (t1):	-0.001377	Tangential distortion (t2):	-0.001351