

カメラキャリブレーション実施記録(数値地形図作成) (青字はあくまで参考例としての値です)

地区名	○○○	カメラ キャリブレーション 実施年月日	撮影年月日	○年 ○月 ○日	作業機関名	主任技術者	○○○	印
					○○○	作業実施者	○○○	印

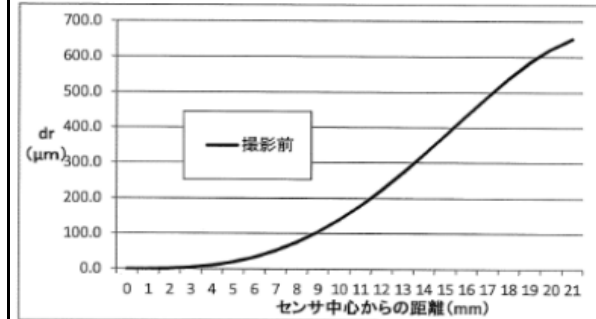
カメラ	名称	CANON製EOS 5DS, Sony α7R, ...		
	シリアル番号	No.	○○○	
	画素数	8688 pixel × 5792 pixel		
	センササイズ	36 mm × 24.0 mm	フルサイズ	
	1画素あたりの大きさ	4.1 μm		

レンズ	名称	EF 24mm F2.8 IS USM, SEL28F20(単焦点レンズ), ...		
	シリアル番号	No.	○○○	
	焦点距離	24 mm		
	画角	73.7 °		

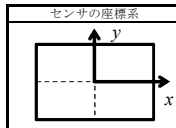
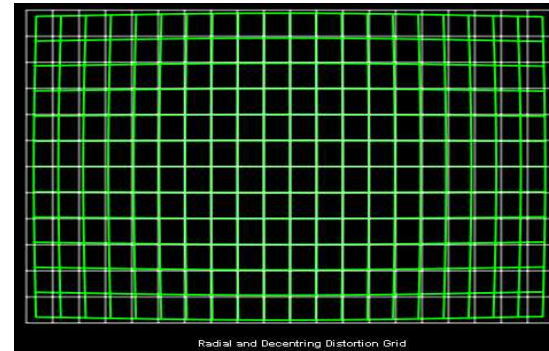
カメラキャリブレーションに 使用したソフトウェア	iWitness V3 (Photometrix社)		
補正モデル式			
$\Delta x = x \cdot dr/r + p_1 \cdot (r^2 + 2x^2) + 2 \cdot p_2 \cdot x \cdot y$ $\Delta y = y \cdot dr/r + p_2 \cdot (r^2 + 2y^2) + 2 \cdot p_1 \cdot x \cdot y$ $(dr = k_1 \cdot r^3 + k_2 \cdot r^5 + k_3 \cdot r^7, r = \sqrt{x^2 + y^2})$			
パラメータ			
焦点距離	記号	値	
	f	24.5513	mm
主点位置のズレ	x_p	0.0531	mm
	y_p	0.2093	mm
放射方向歪み係数	k_1	1.6038E-04	
	k_2	-2.2590E-07	
	k_3	4.8523E-11	
接線方向歪み係数	p_1	-1.2521E-05	
	p_2	-1.1134E-05	
画像座標の残差(RMS)	0.11		pixel

放射方向歪み量 dr (μm)	
距離 r (mm)	歪み量
0	0.0
1	0.2
2	1.3
3	4.3
4	10.0
5	19.3
6	32.9
7	51.3
8	74.8
9	103.8
10	138.3
11	178.0
12	222.7
13	271.5
14	323.7
15	378.0
16	433.1
17	487.1
18	538.2
19	584.1
20	622.3
21	650.1
最大(μm)	
650.1	

カメラキャリブレーションを実際に行った機関名を記載して下さい



撮影前 最大値: 650.1 μm



接線方向最大歪み量 (μm)
撮影前
7.9

注 原点位置と座標軸を記載する。

歪み補正の名称 放射方向歪み+接線方向歪み

- 注 1. 補正前と歪み補正後を重ね合わせた図を掲載する。
 2. 放射方向歪みに関する図と接線方向歪みに関する図の掲載を原則とする。

- 注 1. パラメータ欄には歪み補正の名称を記載する。
 接線方向歪みの補正を行っていない場合は接線方向歪み係数欄を斜線にて削除する。
 2. 記号欄には補正モデル式に記した補正項の記号を記載する。