

## บทที่ 5

### สรุปผลการดำเนินงานวิจัย และข้อเสนอแนะ

#### 5.1 คำนำ

ในงานวิจัยนี้เป็นการรังวัดด้วยภาพถ่ายเชิงเลข โดยต้องใช้อุปกรณ์ในการรังวัดหาข้อมูลภาพถ่ายเชิงเลข คือ กล้องถ่ายภาพดิจิทัล งานวิจัยได้ใช้กล้องถ่ายภาพดิจิทัล โกดัก ดีซี 240 ขยาย ซึ่งเป็นกล้องแบบทั่วไป มีขายอยู่ตามท้องตลาด โดยไม่ได้ออกแบบมาสำหรับการรังวัดในงานสำรวจ การจะนำกล้องชนิดนี้ไปทำการหาข้อมูลจำเป็นจะต้องทำการวัดสอบ เพื่อหาคุณลักษณะของกล้องถ่ายภาพ การวัดสอบกล้องถ่ายภาพ ประกอบด้วย 3 ส่วนหลัก คือ สนามวัดสอบ กล้องถ่ายภาพดิจิทัล และการเขียนการคำนวณวิเคราะห์ หอองค์ประกอบของกล้องถ่ายภาพ

สนามวัดสอบ แบ่งได้เป็น 2 ประเภท คือ สนามวัดสอบที่ทราบจุดควบคุมทางราบ ( $X,Y,Z=0$ ) และสนามวัดสอบที่ทราบจุดควบคุมทางราบและทางคิ่ง( $X,Y,Z=5,10,15,20$  เซนติเมตร) ความสูงของแท่งไม้ใช้วิธีการตัดด้วยเครื่องตัดไม้ ซึ่งสามารถตัดได้ละเอียดในระดับมิลลิเมตร ค่าพิกัดของจุดควบคุมภาพถ่ายจะต้องทราบค่าและให้ความถูกต้องในเกณฑ์ที่ยอมรับได้ สนามวัดสอบจะต้องมีส่วนสัมพันธ์กับภาพถ่ายและตำแหน่งของการถ่ายภาพ

กล้องถ่ายภาพดิจิทัล เป็นอุปกรณ์สำหรับการได้มาซึ่งข้อมูลภาพถ่ายเชิงเลข สิ่งที่น่าสนใจในตัวกล้องดิจิทัล คือ ภาพถ่ายเชิงเลข และการจัดภาพภายในของตัวกล้องถ่ายภาพดิจิทัล การถ่ายภาพจะต้องทำการถ่ายรอบทิศทางของสนามวัดสอบ เพื่อคุณลักษณะความเพี้ยนของเลนส์ และจะต้องมีข้อมูลเพียงพอกับการคำนวณปรับแก้หาค่าองค์ประกอบการจัดภาพ ภาพถ่ายเชิงเลขที่ได้เมื่ออยู่ในระบบพิกัดเครื่องคอมพิวเตอร์ จะต้องทำการแปลงระบบพิกัดให้อยู่ในระบบพิกัดภาพถ่าย ซึ่งจะต้องออกจากจุดศูนย์กลางภาพถ่ายเสมอ

การเขียนการคำนวณวิเคราะห์ผลลัพธ์ใช้ วิธีการวัดสอบตนเอง(Self-Calibration) คือ การคำนวณการปรับแก้ข่ายสามเหลี่ยมที่มีการจำลองแบบพารามิเตอร์ต่างๆ ให้อยู่ในรูปทางคณิตศาสตร์ ซึ่งมีอยู่ 2 สมการที่ใช้คือ สมการสภาวะร่วมเส้น และสมการโพลีโนเมียลที่เป็นสมการเพิ่มในรูปแบบจำลอง การคำนวณปรับแก้จะได้ค่าความละเอียดถูกต้องของตัวแปรในแบบจำลอง การเขียนการคำนวณตรวจสอบค่าพิกัดโดยวัดค่าพิกัดจากภาพถ่าย เพื่อเพิ่มความมั่นใจของตัวแปรที่คำนวณได้

## 5.2 สรุปผลการดำเนินงานวิจัย

การวัดสอบกล้องถ่ายภาพดิจิทัล โกดัก ดีซี 240 ขยาย สามารถหาค่าองค์ประกอบการจัดภาพทั้งหมด ค่าองค์ประกอบการจัดภาพภายในที่สำคัญคือ ค่าความยาวโฟกัส โดยการวัดสอบกล้องถ่ายภาพในสถานะทันทีเมื่อเปิดกล้องถ่ายภาพขึ้น ค่าจุดमुखยสำคัญ เป็นระยะเลื่อนออกของพิกัดภาพถ่ายจากศูนย์กลางภาพถ่าย และลักษณะความผิดเพี้ยนของเลนส์ จากการวัดสอบกล้องถ่ายภาพบนสนามวัดสอบที่มีความแตกต่างกันออกไปทำให้ค่าองค์ประกอบการจัดภาพภายใน มีความแตกต่างไปด้วย

5.2.1. ค่าความยาวโฟกัส เป็นระยะจากศูนย์กลางของเลนส์ไปหาจุดที่แสงรวมกัน จากการวัดสอบกล้องถ่ายภาพ โกดัก ดีซี 240 ขยาย บนสนามวัดสอบที่แตกต่างกับ 5 รูปแบบ และรูปแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ที่ใช้ในการคำนวณทั้งหมด 3 รูปแบบจำลองผล ดังตารางที่ 4.1 และกราฟแสดงรูปภาพที่ 4.1 สรุปผลค่าความยาวโฟกัสอยู่ระหว่าง 6.161 ถึง 6.411 มิลลิเมตรในรูปแบบจำลองที่ 1 , 5.681 ถึง 6.182 มิลลิเมตรในรูปแบบจำลองที่ 2 และ 5.678 ถึง 6.167 มิลลิเมตรในรูปแบบจำลองที่ 3

5.2.2. ค่าจุดमुखยสำคัญ เป็นค่าระยะเลื่อนออกของพิกัดภาพถ่ายจากศูนย์กลางภาพถ่าย การถ่ายภาพในสถานะการวัดสอบทันทีเมื่อเปิดกล้องถ่ายภาพ โดยการถ่ายภาพบนสนามวัดสอบที่แตกต่างกันไป 5 รูปแบบจนเสร็จ รูปแบบจำลองที่ใช้คำนวณหา เป็นรูปแบบจำลองที่ 2 และรูปแบบจำลองที่ 3 ค่าจุดमुखยสำคัญจะมีการเลื่อนในลักษณะเดียวกัน ดังตารางที่ 4.2 และกราฟแสดงรูปภาพที่ 4.2 สรุปผลค่าจุดमुखยสำคัญ  $x_o = -0.0943$  ถึง  $-0.1190$ ,  $y_o = -0.5260$  ถึง  $-0.1160$  มิลลิเมตรในรูปแบบจำลองที่ 2 และ  $x_o = -0.0667$  ถึง  $0.0185$ ,  $y_o = -0.0429$  ถึง  $0.1090$  มิลลิเมตรในรูปแบบจำลองที่ 3

5.2.3. ค่าพารามิเตอร์ความผิดเพี้ยนของเลนส์ เป็นค่าตัวแปรที่คำนวณได้ในรูปแบบจำลองที่ 3 และในแต่ละสนามวัดสอบ ซึ่งจะได้นำไปคำนวณหาค่าความผิดเพี้ยนของเลนส์ ดังตารางที่ 4.4,4.5,4.6,4.7,4.8 และกราฟความผิดเพี้ยนในแนวรัศมีที่ 4.3,4.5,4.7,4.9,4.11 และกราฟความผิดเพี้ยนในแนวเส้นตั้งฉากที่ 4.4,4.6,4.8,4.10,4.12 สรุปผลค่าพารามิเตอร์ความเพี้ยนเลนส์ตามแนวรัศมี  $k_1$  อยู่ในช่วง  $10^{-3}$  และ  $k_2$  อยู่ในช่วง  $10^{-8}$  ซึ่งมีความแปรปรวนมาก และค่าพารามิเตอร์ความเพี้ยนเลนส์ตามแนวเส้นตั้งฉาก  $p_1$ ,  $p_2$  มีค่าเปลี่ยนแปลงมากเกินไป

5.2.4. การตรวจสอบค่าพิกัด เพื่อเพิ่มความมั่นใจขององค์ประกอบที่คำนวณได้ทั้งหมด ใช้วิธีการคำนวณย้อนกลับไปหาค่าพิกัดบนสนามวัดสอบ โดยประมาณค่าเริ่มต้นของจุดตรวจสอบในสนามออกจากจุดศูนย์กลางของสนามวัดสอบทั้งหมด ในแต่ละสนามวัดสอบและรูปแบบจำลอง สามารถคำนวณได้ความถูกต้องตามตารางที่ 4.9,4.10,4.11,4.12,4.13 สรุปผล เศษเหลือสูงสุด 1.02 มิลลิเมตรส่วนเบี่ยง

เบนมาตรฐาน  $\pm 0.233$  มิลลิเมตรในมาตราส่วนภาพถ่าย 1:50 ระยะถ่ายภาพ 0.30 เมตร เศษเหลือสูงสุด 0.77 มิลลิเมตรส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐาน  $\pm 2.877$  มิลลิเมตรในมาตราส่วนภาพถ่าย 1:100 ระยะถ่ายภาพ 0.60 เมตร และเศษเหลือสูงสุด 4.30 มิลลิเมตรส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐาน  $\pm 7.573$  มิลลิเมตรในมาตราส่วนภาพถ่าย 1:300 ระยะถ่ายภาพ 1.80 เมตร

### 5.3 ข้อเสนอแนะในการดำเนินงานวิจัย

5.3.1 สนามวัดสอบ จะต้องมีความละเอียดถูกต้องทางด้านตำแหน่งพิกัดฉากในระดับ มิลลิเมตร ซึ่งได้ออกแบบให้มีลักษณะเป็นตารางกริด ทั้งนี้เพราะสามารถวัดตำแหน่งพิกัดได้แน่นอนบน ข้อมูลภาพถ่ายดิจิทัล ฉะนั้นวัสดุที่ใช้พิมพ์สนามวัดสอบจะต้องไม่ยืดหดทำให้ตำแหน่งของค่าพิกัดผิด ไปวัสดุที่ใช้สำหรับพิมพ์สนามวัดสอบเป็นกระดาษไชชนิดฟิล์ม ซึ่งจำเป็นจะต้องระมัดระวังในการ พิมพ์และจะต้องควบคุมมาตราส่วนของสนามวัดสอบให้ถูกต้อง จุดให้สัญญาณหรือเป้าวัดค่าพิกัดแบ่ง ออกเป็น 2 ชนิดคือเป้าบนสนามวัดสอบ(ตารางกริด) และแผ่นเป้าจะต้องทำการคำนวณหาขนาดของ แผ่นเป้าให้มีความเหมาะสม สามารถมองเห็นไม่เล็กและไม่ใหญ่จนเกินไป วัสดุที่ใช้พิมพ์แผ่นเป้าเป็น ชนิดเดียวกับสนามวัดสอบ การพิมพ์และการควบคุมมาตราส่วนใช้โปรแกรม(AutoCAD14) พร้อมกับการวัดตรวจสอบ โดยใช้ไม้บรรทัดเหล็กที่มีความละเอียดในระดับมิลลิเมตร

5.3.2 กล้องถ่ายภาพดิจิทัล เป็นเทคโนโลยีอีกสมัยหนึ่งของกล้องถ่ายภาพ ซึ่งจะต้องใช้ คอมพิวเตอร์ในการประมวลผล จำเป็นต้องทำการศึกษาไม่ว่าเป็นเรื่องวิธีการใช้กล้องถ่ายภาพ คุณ ลักษณะภายในตัวกล้องถ่ายภาพ และวิธีการนำข้อมูลที่ได้อินถ่ายเข้าในคอมพิวเตอร์ วิธีการในการ ศึกษาที่แนะนำคือ การสอบถามบริษัทที่ผลิตกล้องถ่ายภาพเพื่อต้องการรู้คุณลักษณะของกล้องถ่ายภาพ และการค้นหาข้อมูลบนอินเทอร์เน็ต การถ่ายภาพสำหรับเก็บรวบรวมข้อมูลต้องทำสารบรรณภาพถ่าย ไว้เพื่อป้องกันการสับสนของข้อมูลภาพถ่าย การวัดตำแหน่งบนภาพถ่ายดิจิทัลจะต้องระมัดระวังเกี่ยว กับการขยายของข้อมูลภาพถ่าย การเตรียมข้อมูลสำหรับการคำนวณปรับแก้ก็ต้องทำสารบรรณไว้

5.3.3 การเขียนการวิเคราะห์ข้อมูลภาพถ่าย ได้แบ่งรูปแบบจำลองสำหรับการคำนวณปรับแก้ หารองค์ประกอบการจัดภาพออกเป็น 3 รูปแบบ โดยเน้นการวิเคราะห์ไปที่ค่าตัวแปรองค์ประกอบของ การจัดภาพประกอบด้วย โฟกัส(Focal Length)( $f$ ) , จุดमुखยสำคัญ(Principal Point)( $x_0, y_0$ ) , ความ ผิดเพี้ยนของเลนส์(Lens Distortion)( $k_1, k_2, p_1, p_2$ ) โดยหลักการในการวัดสอบกล้องถ่ายภาพแล้วเพื่อ ต้องการทราบโฟกัสของกล้องถ่ายภาพที่นำมาวัดสอบ ซึ่งทางบริษัทที่ผลิตกล้องถ่ายภาพมาจะบอกค่า โฟกัสที่ไม่ถูกต้องมาให้ ถ้านำค่าโฟกัสนี้ไปใช้ในการคำนวณหาตำแหน่งพิกัดก็จะผิดไป ค่าโฟกัสที่ได้ ทำคำนวณปรับแก้แล้วสามารถนำคำนวณหาพิกัดตำแหน่งอื่นได้ ถ้าต้องการความละเอียดจะต้องนำค่า

จุดมูขยสำคัญเข้าไปคำนวณ และต้องการความละเอียดเพิ่มขึ้นก็ต้องนำค่าความผิดพลาดของเลนส์เข้าไปคำนวณด้วย และสุดท้ายถ้าต้องการความละเอียดถูกต้องที่สุดก็ต้องทำคำนวณการปรับแก้ข้อมูลภาพถ่ายทั้งหมดในการถ่ายภาพของชุดนั้น

#### 5.4 ข้อเสนอแนะ

งานวิจัยการวัดสอบกล้องถ่ายภาพดิจิทัลโกดัก คีซี 240 ขยาย ทำการวิจัยหาค่าองค์ประกอบการจัดภาพของกล้องถ่ายภาพ โดยวิธีการคำนวณปรับแก้จากข้อมูลภาพถ่ายดิจิทัล ค่าที่ได้นำไปใช้ได้เฉพาะกล้องถ่ายภาพที่ใช้ทำงานวิจัย ถ้าต้องการใช้กล้องถ่ายภาพดิจิทัลรุ่นอื่นหรือยี่ห้ออื่นจะต้องทำการวัดสอบหาค่าองค์ประกอบการจัดภาพของกล้องถ่ายภาพชนิดนั้นก่อน ในภาคผนวกได้แสดงขั้นตอนการวัดสอบกล้องถ่ายภาพดิจิทัลโกดัก คีซี 240 ขยาย ซึ่งสามารถใช้เป็นแนวทางในการวัดสอบกล้องถ่ายภาพชนิดอื่นๆ ได้

ลักษณะในการทำงานวิจัยแบ่งขั้นตอนการทำงานออกเป็นส่วนๆ ส่วนที่อาจจะทำให้มีความสับสนทางด้านข้อมูลได้คือการประมวลผลบนคอมพิวเตอร์ ซึ่งใช้โปรแกรมในการโอนถ่ายข้อมูลเยอะมากจึงจำเป็นต้องทำสมุดบันทึกไว้ เช่นการดึงข้อมูลภาพถ่ายดิจิทัลจากกล้องถ่ายภาพ(โปรแกรม Picture Easy) การวัดพิกัดบนข้อมูลภาพถ่ายดิจิทัล(โปรแกรม PhotoModeler) การเตรียมข้อมูลสำหรับการวิเคราะห์(โปรแกรม NotePad) การประมวลผลการคำนวณปรับแก้,การแสดงค่าองค์ประกอบการจัดภาพ,การแสดงความละเอียดถูกต้องขององค์ประกอบที่คำนวณได้(โปรแกรม Mathematica) การทดสอบทางสถิติ,การแสดงกราฟความคลาดเคลื่อนของเลนส์(โปรแกรม Excel) จึงควรมีการเขียนโปรแกรมสำเร็จรูปขึ้นมาสำหรับคำนวณวิเคราะห์ผลของการวัดสอบกล้องถ่ายภาพ และเพิ่มการคำนวณปรับแก้หาตำแหน่งพิกัดอื่นๆ บนข้อมูลภาพถ่าย โดยการเพิ่มจุดเข้าไปในแบบจำลอง(Tie Point)