



[AutoSync] 使用する画像の良い状況と避けるべき状況

FAQ 種別: 解析・処理
 対象製品: MAGINE AutoSync
 利用機能: AutoSync
 備考: この FAQ はバージョン 9.3 で作成しています。
 対象モジュールは Essentials 以上です。

※ROP、RPC など3D変換モデルの利用には、IMAGINE Advantage が必要です。

■ AutoSync で使用する画像についての注意点

AutoSyncで使用する画像において、結果を良くする状況と避けるべき状況について、比較表にまとめました。ご参考にしてください。

比較表

項目	良い状況	避けるべき状況
オーバーラップ率	オーバーラップが 40%以上の画像	オーバーラップが 20%以下の画像
解像度	インプット画像とリファレンス画像の解像度が同じかまた近いものを使用する。	インプット画像とリファレンス画像に 6 倍以上の解像度の違いがある。
撮影時期	同時期、同時帯(同照度)、鮮明で同じような天候状況で撮影された画像を使用する。	画像取得時期が大きく違う。 ※冬と夏の画像(植生が変化しているため)、また、撮影年が大きく違う場合はよい精度が得られない可能性があります。
比較波長帯	APM処理で、インプット画像とリファレンス画像で同じまたは近い波長帯を観測したバンドを設定している。	APM処理に用いるインプット画像とリファレンス画像のバンドの観測波帯が大きく異なる。 ※赤外波長帯のバンドと青色観測波長帯のバンドでは合致しません。
センサ	同じまたは近い構造のセンサで撮影した画像を使用する。	画像を取得したセンサの特徴が大きく異なる ※例えば、高度が非常に高いセンサと高度が低いセンサから取得された画像同士は補正が困難です。バンド幅やセンサ構造の違いも同様です。
DEM	山岳地帯の画像を使用する場合は、DEMの精度が高いもの(オルソ補正の精度が高いもの)を利用する。	大規模の画像であり、DEMの精度が悪い画像を使用する。 ※垂直方向の変位が大きいと精度が悪くなる原因となります。
地形	比較的平坦な地形の画像を用いる。	大縮尺や高層ビルが立ち並ぶ都市域の画像 ※垂直方向の変位が大きいと、幾何補正が難しくなります。
初期設定	初期設定状況がよい。 ※オーバーラップ部分の位置精度が 10%以下の場合には良い結果が見込めます地図情報が定義されていない画像を用いる場合は、事前に3~4個のタイポイントをオーバーラップ部分の角に近い位置で取得する必要があります。	初期設定状況が悪い ※オーバーラップ部分の位置精度が 20%以上ずれていたり、手動で取得したタイポイントが画像の角から大きく離れていたり、タイポイントの精度が悪い場合は結果が悪くなります。
Starting Column/Line	Starting Column/Line がオーバーラップ部分の左上角に近い位置に設定する。	Starting Column/Line が、右下角に近い。 ※タイポイントを発生させる範囲が十分に設定されていません。