



Základy fotogrammetrie — postup cvičení III. (pracovní verze!)

Vázací body:

Vázací bod je takový bod, který je možné identifikovat na dvou a více snímcích současně. U vázacích bodů neznám jejich geodetické souřadnice. Určují, jak na sebe snímky navazují.

1. Ikona pro sběr TP (= vázací body = Tie Points) se nachází pod nabídkou „GCP/ TP Collection“ – třetí zprava, „Manually collect tie points“ 
2. Když se na ni klikne, opět se otevřou dvě okna dohromady – „tabulka“ se přehledem bodů (Tie Point Collection) a dialog na otevření snímků (Open Photo).
3. Otevřete minimálně 2 snímky, nejlépe takové, které se překrývají 60% nebo 30% (ačkoliv společný bod lze v našem případě najít pro jakoukoliv kombinaci 2 snímků.)
4. V „tabulce“ je pod sekci „Working Photo Tie Point“ uvedeno, který snímek máme právě jako „working“ a v sekci „Reference Photo Tie Points“ se nám zobrazí (časem), na kterých snímcích současně daný bod leží.
5. Na dvou a více snímcích nalezneme odpovídající bod a ať už je „Viewer“ Working nebo Reference, můžeme použít „Use Point“ pro zaznačení daného bodu na snímek.
6. Poté, co bod identifikujeme na 2 a více snímcích, v tabulce stiskneme Accept. (K danému bodu je možné se vždy vrátit, přidat jej např. na další snímek, kde jsme ho předtím neidentifikovali apod. – stačí na něj v sekci „Accepted Tie Points“ kliknout.)
7. Tímto způsobem vybereme vázací body pro všechny snímky, v překryvu by měly ležet alespoň 4 body +/- pravidelně rozmístěné.
8. Pokud je zatrhnuté „Auto locate“, mělo by to usnadnit práci v tom, že daný bod se „najde“ i na ostatních snímcích.
9. Pro přehled o rozmístění bodů je možné použít ikonu z hlavního panelu:  (Display overall photo layout). Když se klikne na jednotlivé křížky nebo okolo nich, zobrazí se náhled polohy snímků a modře vázací a červeně vlíčovací body
10. Nezapomeňte po práci uložit projekt !!!

Po této fázi následuje výpočet modelu pro vnější orientaci (bundle adjustment – blokové vyrovnání...) a poté je možné přejít k Orthorektifikaci nebo generování DEM ze stereopáru či 3D editaci.