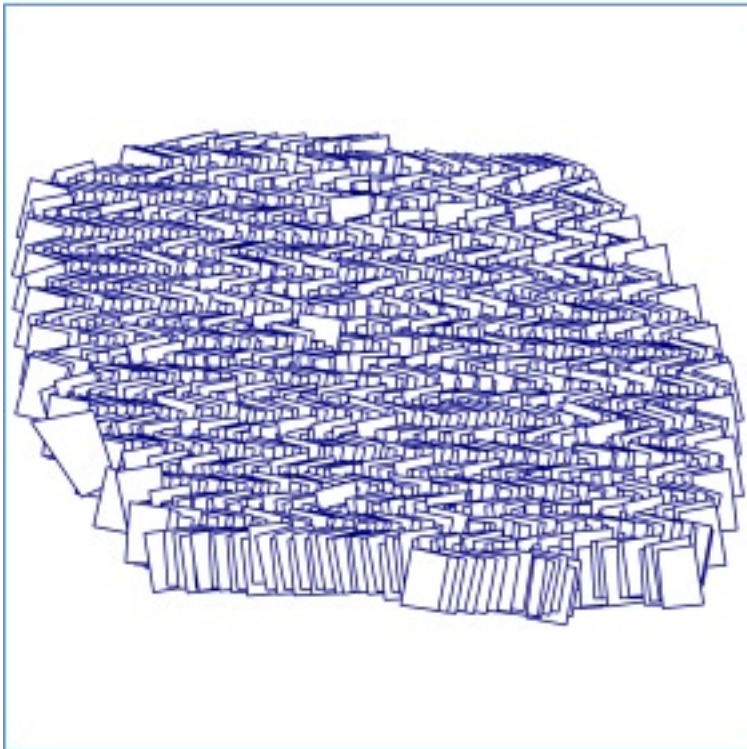


Отчет по обработке блока

Версия PHOTOMOD 7.51.4477 x64

Свойства проекта и исходные данные

Проект	20251008_f002_Коркино_ФГП_2026_WGS84(41)
Время создания отчета	12 декабря 2025 г., 15:57:10
Камеры	PhotoRieboR4_g201b20955_f002[poly] [selfcal]
GSD, метр	0.044
Система координат проекта	WGS 84 / UTM 41N
Диапазон высот, метр	10.000 - 100.000
Площадь, метр ²	11 228 808.769
Количество изображений	1550
Количество маршрутов	24
Количество связующих точек	420 768
Количество опорных точек	0
Количество контрольных точек	0



Диапазон высот



Статистика связующих точек по количеству измерений

N	Количество измерений на точке	Количество связующих точек
1	2	119229
2	3	120141
3	4	104547
4	5	48528
5	6	15301
6	7	7082
7	8	3245
8	9	1318
9	10	649
10	11	359
11	12	203
12	13	115
13	14	42
14	15	9

Список подблоков

Список подблоков	Количество снимков
Подблок 1	1550

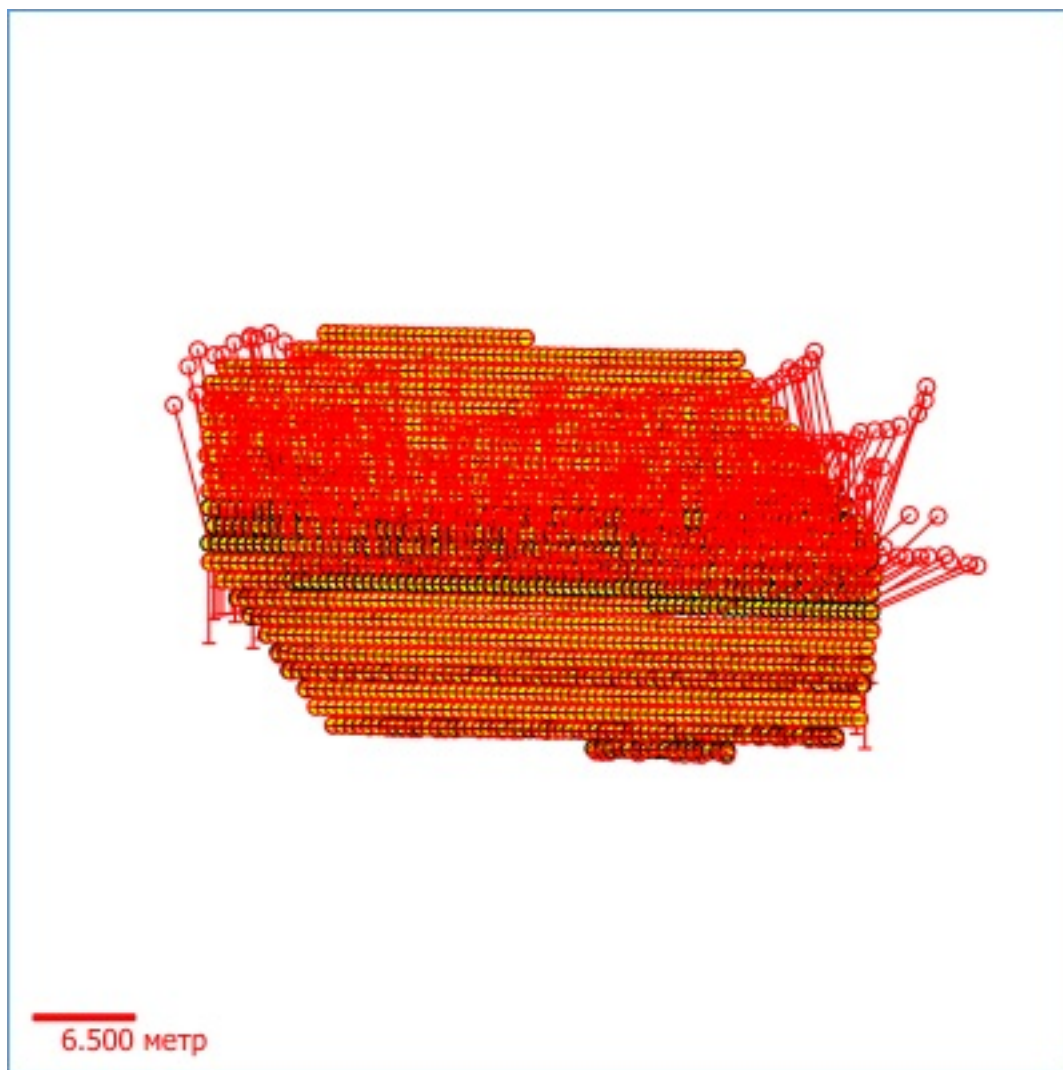
Параметры обработки

Параметры обработки	Значение
Тип отчета	Подробный
Конфигурация коррелятора	Точный копия2021
Калибровать камеру	Вкл
Выполнить уравнивание	Вкл
Априорная точность измерений на снимках, пикс	1.000
Присвоить камеру после калибровки	Вкл
Удалять промежуточные данные	Вкл
Параметры уравнивания	
Метод начального приближения:	По схеме блока
Метод уравнивания:	Связок
Учет систематических ошибок:	Общие на блок
Тип калибровки:	Физическая
Время обработки	46m 17s

Результаты калибровки камер(ы)

	Исходные значения	Оптимизированные значения
Камера	PhotoRieboR4_g201b20955_f002	PhotoRieboR4_g201b20955_f002[poly] [selfcal]
Фокусное расстояние, mm	40.000	40.403
Главная точка (X/Y), mm	0.000 / 0.000	-0.074 / -0.172
Размер пикселя (X/Y), mm	0.004 / 0.004	0.004 / 0.004
Тип дисторсии, mm	----	Формула
Точка симметрии (X/Y), mm	0.000 / 0.000	-0.074 / -0.172
K1	0.000000	5.500411e-06
K2	0.000000	-3.105036e-08
K3	0.000000	3.057826e-10
K4	0.000000	-8.083963e-13
K5	0.000000	7.575028e-16
P1	0.000000	-7.617555e-06
P2	0.000000	-2.055808e-06
P3	0.000000	0.001660
P4	0.000000	-3.860706e-06
b1	0.000000	0.000014
b2	0.000000	0.000063

Оценка точности элементов внешнего ориентирования



Опорные элементы внешнего ориентирования

Тип ошибки	X, метр	Y, метр	Z, метр	Omega, °	Phi, °	Kappa, °
СКО	0.869	2.547	1.823	0.092	0.038	0.172
Ср. модуль	0.306	1.160	0.770	0.067	0.034	0.166
Максимум	6.285	8.806	11.042	0.853	0.239	0.378

Контрольные элементы внешнего ориентирования

Тип ошибки	X, метр	Y, метр	Z, метр	Omega, °	Phi, °	Kappa, °
Контрольные элементы внешнего ориентирования отсутствуют						

Систематические ошибки

Маршрут	X, метр	Y, метр	Z, метр
1	0.344	-0.005	0.006
10	0.055	0.002	0.002
11	1.215	-0.015	-0.095
12	-3.558	0.011	-0.152
13	1.420	-0.101	0.079

Маршрут	X, метр	Y, метр	Z, метр
14	0.028	-0.000	0.003
15	0.109	-0.002	0.002
16	-0.061	0.002	-0.000
17	0.048	-0.002	-0.000
18	-0.074	0.002	-0.002
19	-0.031	0.002	0.004
2	0.244	0.006	0.007
20	-0.204	0.004	-0.005
21	-0.082	0.007	0.001
22	-0.209	0.004	-0.003
23	-0.058	0.001	0.006
24	-0.136	0.003	-0.001
3	0.335	-0.019	0.001
4	0.209	-0.000	0.001
5	0.308	-0.003	-0.011
6	0.184	0.001	0.007
7	0.263	-0.007	-0.003
8	0.128	0.001	0.005
9	0.193	-0.008	-0.000

Расхождения на точках

Расхождения по стереопарам

Тип ошибки	Ex, метр	Ey, метр	Exy, метр
От среднего			
СКО	0.057	0.079	0.324
Ср. модуль	0.033	0.047	0.210
Максимум	2.301	3.064	10.575
Взаимные			
СКО	0.067	0.098	0.402
Ср. модуль	0.039	0.060	0.256
Максимум	2.441	3.978	12.633

Ошибки на снимках

Тип ошибки	Ex, пикс	Ey, пикс	Exy, пикс
СКО	0.626	0.829	1.039
Ср. модуль	0.440	0.561	0.790
Максимум	28.242	31.653	32.019

Оценка точности на опорных и контрольных точках

Расхождения на опорных точках

N	Апр.точность X/Y/Z	Ex, метр	Ey, метр	Ez, метр	Exy, метр
Опорные точки отсутствуют					

Расхождения на контрольных точках

N	Апр.точность X/Y/Z	Ex, метр	Ey, метр	Ez, метр	Exy, метр
Контрольные точки отсутствуют					