

สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าลาดกระบัง

การเลือกใช้กล้อง Theodolite และ Total Station ให้เหมาะสมกับงานก่อสร้าง

(Selecting Theodolite and Total Station for most Suitable Work)



โครงการพิเศษนี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต

สาขาวิศวกรรมโยธา

ภาควิชาวิศวกรรมโยธา

คณะวิศวกรรมศาสตร์

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

ปีการศึกษา 2549

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

(Selecting Theodolite and Total Station for most Suitable Work)



A SPECIAL PROJECT SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT
OF THE REQUIREMENTS FOR THE DEGREE
BACHELOR OF CIVIL ENGINEERING
DEPARTMENT OF CIVIL ENGINEERING
FACULTY OF ENGINEERING
KING MONGKUT 'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKLABANG

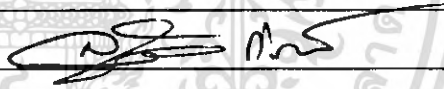

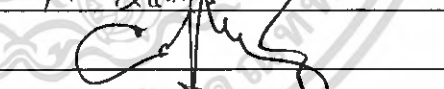


2006

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

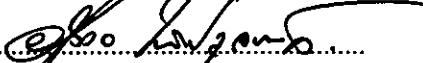
ภาควิชาวิศวกรรมโยธา คณะวิศวกรรมศาสตร์
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
ใบรับรองโครงการพิเศษ

หัวข้อโครงการพิเศษ การเลือกใช้กล้อง Theodolite และ Total Station ให้เหมาะสมกับงานก่อสร้าง
Selecting Theodolite and Total Station for most Suitable Work

นักศึกษา	นายพลากร พอกพูน	รหัสประจำตัว	47015812
	นายวีรวัฒน์ รุ่งรัตน์	รหัสประจำตัว	47015816
	นายศิวะ ทวีเหลือ	รหัสประจำตัว	47015820
หลักสูตร	วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต		
ภาควิชา	วิศวกรรมโยธา		
อาจารย์ที่ปรึกษา	อ.เกษม อมันตกุล		
	อ.ถนอม ศรีวรา		

คณะกรรมการสอบโครงการพิเศษ	ลายมือชื่อ
ผศ.สุวัฒน์ ติรเศรษฐ์	
รศ.ดร.ศรีกริช หิรัญมาศ	
อ.เกษม อมันตกุล	
อ.ถนอม ศรีวรา	
ผศ.ศักดิ์ชัย สกานพงษ์	

ภาควิชาวิศวกรรมโยธารับรองแล้ว



(ผศ. อำนาจ พานิชกุลพงศ์)

หัวหน้าภาควิชาวิศวกรรมโยธา

วันที่.....เดือน.....พ.ศ.....

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อผู้ดูแลเห็นประโยชน์ประการใด
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หัวข้อโครงการพิเศษ การเลือกใช้กล้อง Theodolite และ Total Station ให้เหมาะสมกับงานก่อสร้าง

(Selecting Theodolite and Total Station for most Suitable Work)

นักศึกษา	นายพลากร พอกพูน	รหัสประจำตัว	47015812
	นายวีรวัฒน์ รุ่งรัตน์	รหัสประจำตัว	47015816
	นายสิวะ ทวีเหลือ	รหัสประจำตัว	47015820

อาจารย์ที่ปรึกษา อ.เกษม อมันตกุล
อ.ถนอม ศรีวราษา

ระดับการศึกษา วิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิศวกรรมโยธา

ภาควิชา วิศวกรรมโยธา คณะวิศวกรรมศาสตร์

ปีการศึกษา 2549

บทคัดย่อ

เนื่องจากความก้าวหน้าของประเทศไทยอยู่ในช่วงกำลังพัฒนาด้านเศรษฐกิจ โดยเฉพาะด้านการก่อสร้าง โครงการบ้านพักอาศัยซึ่งเป็นอันดับต้นๆของการก่อสร้างในประเทศไทย งานก่อสร้างโดยทั่วไปแล้วงานแรกๆของโครงการก็คือการสำรวจ ดังนั้นกล้องในการสำรวจจึงเข้ามาเกี่ยวข้องกับงานก่อสร้างเป็นอันดับหนึ่ง ดังนั้นกลุ่มวิจัยจึงอยากนำเสนอข้อแตกต่างในการเลือกใช้กล้อง Theodolite และ Total station ให้เหมาะสมกับงานก่อสร้าง และวิธีการทำงานในสนาม และงานสำนักงาน (office) รวมกระทั่งถึงโปรแกรมด้านสำรวจที่ใช้ควบคู่กับกล้อง Theodolite และ Total station เพื่อที่จะเกิดความเด่นชัดถึงลักษณะความถูกต้องของผลงาน ระยะเวลาในการทำงาน และค่าใช้จ่ายในการทำงาน ซึ่งข้อแตกต่างเหล่านี้จะช่วยให้องค์กรของรัฐหรือเอกชน ตลอดจนช่างสำรวจและผู้สนใจโดยทั่วไปนำไปใช้เป็นแนวทางการเลือกใช้กล้อง Theodolite หรือ Total station ในงานก่อสร้างต่อไป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Title SELECTING THEODOLITE AND TOTAL STATION FOR MOST
SUITABLE WORK

Name MR.PLAKORN PORKPOON
MR.WERAWAT RUNGRAT
MR.SIVA THAWEELUEA

Field CIVIL ENGINEERING

Department CIVIL ENGINEERING

Faculty ENGINEERING

Advisor MR.KASEM AMANTAKUL
MR.TANOM SRIWORRASA

ABSTRACT


Because Thailand has progressed in the economic sector particularly construction, the resident project is among the top construction in Thailand. Generally, the first task in any construction is surveying. Surveyor's telescope has a vital rule in the construction. There fore, the research aims to emphasize the Theodolite and Total Station on their construction application, field works, and office. This is to illustrate their work accuracy, consumed time, and project expenses. This study highlights the differentiation between the two instruments and is useful for selecting the right instrument in a construction project for public and private organizations through surveyors and involved persons.

กิตติกรรมประกาศ

โครงการพิเศษฉบับนี้ คุณความดีขอมอบให้แก่บุคคลผู้มีความอนุเคราะห์ ตลอดจนแนะนำในด้านต่างๆ ต่อผู้จัดทำดังต่อไปนี้

อาจารย์เกษม อมันตกุล และ อาจารย์ถนัดอม ศรีวรษา ที่คอยให้คำปรึกษาและชี้แนะในเรื่องต่างๆ ทางด้านงานสำรวจ

เจ้าหน้าที่ฝ่ายสำรวจของโครงการต่างๆ ที่ให้ความกรุณาด้านข้อมูล ตลอดจนเพื่อนๆ พี่ๆ และน้องๆ ที่ได้ให้คำแนะนำและช่วยอำนวยความสะดวกในหลายๆ ด้าน และที่ขาดไม่ได้คืออนุภการที่คอยเป็นกำลังใจเสมอมา



นายพลากร พอกพูน
นายวีรวัฒน์ รุ่งรัตน์
นายศิวะ ทวีเหลือ
ผู้จัดทำ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ

บทที่	เรื่อง	หน้า
	ใบรับรองโครงการ	ก
	บทคัดย่อภาษาไทย	ข
	บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	ค
	กิตติกรรมประกาศ	ง
	สารบัญ	จ-ฉ
	สารบัญรูป	ช-ซ
1	บทนำ	
	1.1. ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา	1
	1.2. วัตถุประสงค์ของ โครงการพิเศษ	1
	1.3. ขอบเขตของโครงการพิเศษ	2
	1.4. วิธีที่ใช้ในการดำเนิน โครงการพิเศษ	2
	1.5. ผลที่คาดว่าจะได้รับ	2
2	ทฤษฎีและหลักการ	
	2.1. กล้อง Theodolite	3
	2.1.1. การแบ่งชนิดของกล้อง Theodolite ตามความละเอียดและชนิดของงาน	4
	2.1.2. ระบบ Mechanical Theodolite หรือระบบ Manual แบ่งตามระบบการอ่าน	5
	2.1.3. Electronic Theodolite	6
	2.1.4. กล้อง Theodolite	6
	2.1.5. ลักษณะอันพึงประสงค์ของกล้อง Theodolite	7
	2.1.6. สาเหตุที่เกิดความผิดพลาดในการวัดมุมด้วยกล้อง Theodolite	8
	2.2. กล้อง Total Station	9
	2.2.1. การปฏิบัติงานในสนาม	9-11
	2.2.2. สาเหตุที่เกิดความผิดพลาดในการวัดมุมด้วยกล้อง Total Station	11-12
	2.3. การเก็บรายละเอียดด้วยกล้อง Theodolite และ Total Station	12-13

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3	วิธีการใช้โปรแกรมคำนวณผลข้อมูล	
3.1.	บทนำ	14
3.2.	วิธีการใช้โปรแกรม LISCAD Plus	14
3.2.1.	ขั้นตอนการใช้โปรแกรม LISCAD Plus	15-20
3.2.2.	วิธีการใช้โปรแกรม Softdesk Civil Survey	21-27
4	ข้อมูลทางภาคสนามของโครงการพิเศษ	
4.1.	ข้อมูลของกล้อง Theodolite และรูปภาพลักษณะของพื้นที่ของการทำงาน	28
4.1.1.	พื้นที่ A	29
4.1.2.	พื้นที่ B	30
4.1.3.	พื้นที่ C	31
4.1.4.	พื้นที่ D	32
4.1.5.	พื้นที่ E	33
4.1.6.	พื้นที่ F	34
4.2.	ข้อมูลของกล้อง Total station	35
5	สรุปและวิเคราะห์ผล	
	พื้นที่ A	36
	พื้นที่ B	37-38
	พื้นที่ C	38
	พื้นที่ D	38
	พื้นที่ E	39
	พื้นที่ F	39-40
	คุณสมบัติของกล้อง Total station	41
	คุณสมบัติของกล้อง Theodolite	41
	ตารางแสดงการได้เปรียบเสียเปรียบของกล้อง 2 ชนิด	42
	สรุปเวลาและค่าใช้จ่ายในการทำโครงการพิเศษ	43
	สรุปและวิเคราะห์ผลการทำงาน	44-45
	บรรณานุกรม	46

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญรูป

รูปที่	ชื่อรูป	หน้า
3.1.	หน้าต่างเมนูหลักของ Leica survey	14
3.2.	แสดงข้อมูลของงานใน Notepad	15
3.3.	แสดงหน้าต่างหลักของ LISCAD Plus	16
3.4.	แสดงการเลือกแถบเมนู Task	17
3.5.	แสดงการเปลี่ยนลักษณะของ Code	17
3.6.	แสดงตาราง Code	18
3.7.	แสดงการแปลงไฟล์	18
3.8.	แสดงข้อมูลที่ได้จากกล้อง	19
3.9.	แสดงการ plot contour	20
3.10.	แสดงรายละเอียดต่างๆที่ต้องการ	20
3.11.	แสดงการ Print out ให้เป็น ไฟล์ .dwg	20
3.12.	แสดงการสร้างขอบเขตที่ดินด้วยโปรแกรม Auto cad	21
3.13.	แสดงแนว Grid line	21
3.14.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการป้อนค่าระดับ	22
3.15.	แสดงค่าระดับในพื้นที่	22
3.16.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	23
3.17.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	23
3.18.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	24
3.19.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	24
3.20.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	25
3.21.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	25
3.22.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	26
3.23.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	26
3.24.	แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง	27
3.25.	แสดงตัวอย่าง การสร้าง Contour	27

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญรูป

รูปที่	ชื่อรูป	หน้า
4.1	แสดงตัวอย่าง ลักษณะของพื้นที่	28
4.2	แสดงตัวอย่าง ลักษณะของพื้นที่	28
4.1.1.	ตารางแสดงข้อมูลพื้นที่ A	29
4.1.2.	ตารางแสดงข้อมูลพื้นที่ B	30
4.1.3.	ตารางแสดงข้อมูลพื้นที่ C	31
4.1.4.	ตารางแสดงข้อมูลพื้นที่ D	32
4.1.5.	ตารางแสดงข้อมูลพื้นที่ E	33
4.1.6.	ตารางแสดงข้อมูลพื้นที่ F	34
5.1.	แสดงพื้นที่ A	36
5.2.	แสดงพื้นที่ B	37
5.3.	แสดงพื้นที่ C	38
5.4.	แสดงพื้นที่ D	38
5.5.	แสดงพื้นที่ E	39
5.6.	แสดงพื้นที่ F	40

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

บทนำ

1.1. ความเป็นมาและความสำคัญของปัญหา

การสำรวจมีความสำคัญเป็นอย่างมากสำหรับงานก่อสร้าง และถือว่าการปฏิบัติงานขั้นตอนแรกของการก่อสร้าง ประกอบด้วย การสำรวจเบื้องต้น และงานสำรวจเพื่อออกแบบ ดังนั้น กล้องจึงเป็นองค์ประกอบที่สำคัญ การเลือกใช้กล้องให้เหมาะสมกับลักษณะของงานก่อสร้างจึงส่งผลกระทบต่อโดยตรงกับงาน เช่น ความถูกต้องหรือค่าความผิดพลาดที่ยอมรับได้ รวมถึงค่าใช้จ่าย และเวลาในการปฏิบัติงาน แต่ในปัจจุบันการเลือกใช้กล้อง Total Station และ Theodolite ในงานก่อสร้าง แบ่งย่อยออกเป็นด้านหลักๆที่มีความแตกต่างกัน คือ งานเก็บรายละเอียดและแผนที่, งานทำหมุดวงรอบ, งานวาง Line และ งานระดับ ดังนั้นกลุ่มวิจัยโครงการจึงศึกษาและนำเสนอเพื่อให้ผู้สนใจได้ค้นคว้าให้เกิดประโยชน์ในการนำไปใช้งานให้ได้มากที่สุด

ชนิดของกล้อง Theodolite แบ่งตามวิธีรังวัดมุม มี 2 ชนิด คือ

1) Repeating theodolite หมายถึง กล้องที่ใช้วัดมุมซ้ำหรือใช้วัดทวนได้เนื่องจากระบบการอ่านไม่ละเอียดมากเช่น กล้องที่ใช้ Vernier หรือ Optical scale ดังนั้นถ้าทำการวัดมุมซ้ำๆกันหลายครั้งความละเอียดจะสูงขึ้น ขณะวัดมุมจานองศาจะเคลื่อนที่ที่กล้องชนิดนี้อาจเรียกว่าชนิด Double center ตัวอย่างเช่น กล้อง Wild T1, Wild T16, Lietz TS6, Topcon TL-20-G

2) Directional theodolite หมายถึง กล้องที่ขณะทำการวัดจานองศาจะไม่เคลื่อนที่และมี Screw สำหรับการเปลี่ยนศูนย์กลางกล้องใหม่ การหาค่ามุมนั้นต้องลบค่ามุมครั้งที่ 2 กับค่าที่อ่านได้ครั้งแรก เมื่อทำการรังวัดซ้ำข้างหน้าและหลัง ค่าของมุมจะอ่านได้เท่าเดิมทุกครั้งกล้องชนิดนี้จะอ่านค่าได้ละเอียดมาก อ่านค่าได้ละเอียดถึง 0.10 sec เช่น กล้อง DKM -2A หรือกล้อง Th-2 เป็นต้น นอกจากนี้ยังเป็นกล้องรังวัดชั้น 1 เช่น Wild -T2 และ DKM3 หรือ Topcon TL-6-G

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

1.2. วัตถุประสงค์ของโครงการพิเศษ

- 1.2.1.** เพื่อศึกษาเปรียบเทียบความแตกต่างของกล้อง Theodolite และ Total station ในงานสำรวจเพื่อการก่อสร้าง
- 1.2.2.** เพื่อศึกษาความเหมาะสมของการใช้กล้อง Theodolite และ Total Station ในงานสำรวจ
- 1.2.3.** สามารถจำแนกลักษณะข้อเด่นและข้อด้อยของกล้อง Theodolite และ Total station ได้

1.3. ขอบเขตของโครงการพิเศษ

- 1.3.1.** ศึกษาการเลือกใช้กล้อง Theodolite และ Total Station ให้ได้ประโยชน์สูงสุดในงานก่อสร้าง
- 1.3.2.** วิเคราะห์คุณสมบัติของกล้องเพื่อนำไปใช้ให้เหมาะสมกับลักษณะของงาน

1.4. วิธีที่ใช้ในการดำเนินโครงการพิเศษ

- 1.4.1.** รวบรวมศึกษาคำราและเอกสารที่เกี่ยวข้องกับงานด้านการสำรวจด้วยกล้อง Theodolite และ Total station
- 1.4.2.** คิดต่อและจัดหาพื้นที่ทำโครงการพิเศษ
- 1.4.3.** ปฏิบัติงานภาคสนามและเก็บรวบรวมข้อมูลจากสถานที่จริง
- 1.4.4.** คำนวณและปรับแก้ข้อมูลจากโปรแกรม LISCAD Plus 5.0 และ Softdesk Civil Survey
- 1.4.5.** นำเสนอความแตกต่างของกล้องและประโยชน์ที่ได้รับ
- 1.4.6.** วิเคราะห์รวบรวมข้อมูลและจัดทำรูปเล่ม

1.5. ผลที่คาดว่าจะได้รับ

- 1.5.1.** เข้าใจการเปรียบเทียบความแตกต่างของกล้อง Theodolite และ Total station
- 1.5.2.** สามารถเลือกใช้ความเหมาะสมของการใช้กล้อง Theodolite และ Total station
- 1.5.4.** สามารถจำแนกลักษณะข้อเด่นข้อด้อยของกล้อง Theodolite และ Total station ในงานสำรวจ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 2

ทฤษฎีและหลักการ

ความรู้เรื่องเครื่องมือและอุปกรณ์สำรวจ

ในปัจจุบันเครื่องมือสำรวจได้มีการพัฒนาไปอย่างรวดเร็วจากระบบ Manual (ธรรมดา) ก้าวไปสู่ระบบ อิเล็กทรอนิกส์ หรือระบบตัวเลข (Digital) ที่ให้ความละเอียด ความถูกต้อง รวมทั้งความสะดวกสบาย ในการใช้งานต่างๆ พัฒนาขึ้นตามลำดับทำให้งานที่ได้มีความละเอียดถูกต้อง รวมไปถึงความสวยงามและประหยัดค่าใช้จ่ายในการปฏิบัติงานด้วย แต่อย่างไรก็ตาม ถึงแม้ว่าอุปกรณ์เครื่องมือที่ใช้ในการสำรวจจะมีการพัฒนาไปอย่างรวดเร็ว อุปกรณ์เครื่องมือสำรวจที่ใช้อยู่ในรูปแบบเก่า(ระบบ Manual) บางชนิดก็ยังคงได้รับความนิยมและให้ความสะดวก ความถูกต้องเป็นที่ยอมรับได้ในที่นี้จะกล่าวถึงกล้องวัดมุม 2 ชนิด ที่ยังคงใช้งานอยู่ในปัจจุบัน คือ

- 1) กล้อง Theodolite
- 2) กล้อง Total station

2.1. กล้อง Theodolite

กล้อง Theodolite เป็นกล้องที่ใช้สำหรับวัดมุม โดยสามารถวัดมุมได้ทั้งมุมราบและมุมตั้ง กล้อง Theodolite มีการพัฒนาขึ้นมาเป็นลำดับ จากกล้องที่ให้ความละเอียดน้อยมาเป็นกล้องที่ให้ความละเอียดถูกต้องสูง จากระบบที่อ่านจากจานองศาโดยตรง (Direct reading หรือ Scale reading) พัฒนามาเป็นระบบ Micrometer ช่วยให้การอ่านค่ามุมได้ละเอียดเพิ่มขึ้น จากนั้นก็เริ่มมีการพัฒนามาเป็นระบบ Electronic แสดงค่ามุมในระบบตัวเลข (Digital) สะดวกในการอ่านมุม (แสดงค่ามุมอย่างเดียว)และยังลดความผิดพลาดจากการอ่าน ความละเอียดขึ้นอยู่กับบริษัทผู้ผลิต จากนั้นได้พัฒนามาเป็นกล้องระบบเปิดเสรีหรือระบบประมวลผล (Electronic Theodolite Total Station) หรือที่เรียกว่ากล้อง Total station โดยหลักการให้กล้องแสดงผลต่างๆ ตามที่เราต้องการออกมาทางจอแสดงผลรวมทั้งสามารถบันทึกข้อมูลต่างๆ ไว้ได้ด้วยตัวของมันเองหรืออุปกรณ์ช่วยอื่นๆเป็นต้น และก็ทำนองเดียวกันกล้องในระบบดังกล่าวก็พัฒนาขึ้นมาตามลำดับจากเริ่มแรกใช้การป้อนค่าด้วยมือจากนั้นก็พัฒนามาเป็นกล้องระบบอัตโนมัติ ในปัจจุบันได้นำเทคโนโลยีสื่อสารสัญญาณดาวเทียมติดเข้าไป จนสามารถทราบพิกัดตำแหน่งกล้องด้วยดาวเทียมได้อีกด้วย

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

2.1.1. การแบ่งชนิดของกล้อง THEODOLITE ตามความละเอียดและชนิดของงาน

ชนิดที่ 1 PRECISION THEODOLITE

กล้องชนิดนี้เป็นกล้องที่มีความละเอียดมากที่สุด สามารถอ่านค่ามุมได้ละเอียดถึง 0.1 ฟิลิปดาใช้ในงาน Geodesy หรือ การสำรวจชั้นสูง เช่น งานการสามเหลี่ยมชั้นที่หนึ่งหรือชั้นที่สอง (First and Second order Triangulation) งานโครงข่ายวงรอบพิเศษ งานระดับตรีโกณพิเศษ งานดาราศาสตร์ ชั้นหนึ่ง หรือชั้นสอง สำหรับงานวิศวกรรมจะใช้ในงานกำหนดหมุดบังคับทางราบ (Horizontal Control) การวัดการเคลื่อนตัวของเขื่อนคอนกรีตขนาดใหญ่หรือโครงสร้างขนาดใหญ่ การติดตั้งเครื่องจักรขนาดใหญ่ ตัวอย่างของกล้องชนิดนี้คือ Wild T-3, T-3A

ชนิดที่ 2 SINGLE SECOND หรือ ONE SECOND THEODOLITE

หมายถึง กล้องที่อ่านได้โดยตรง 1 ฟิลิปดา บางทีเรียกว่า Universal Theodolite เนื่องจากว่าสามารถใช้ได้กับงานทั่วไป เช่น งานการสามเหลี่ยมชั้นสาม หรือวงรอบชั้นสองหรือสาม และงานก่อสร้างที่ต้องการความละเอียดแน่นอน (Precise construction) งานอุโมงค์เหมืองแร่การสำรวจที่ดิน การตรวจสอบการเคลื่อนตัวของสิ่งก่อสร้าง และงานดาราศาสตร์ ปัจจุบันงานทางด้านวิศวกรรมที่ใหญ่โตจะใช้กล้องชนิดนี้มาก เนื่องจากให้ความละเอียดดีเหมาะสมกับงาน ยกตัวอย่างเช่น กล้อง Wild T-2 หรือ Sokkia TM1-A หรือกล้อง Electronic Theodolite เช่น กล้อง Wild T 2000/ T 2000 S หรือ กล้อง Electronic Theodolite Total Station Wild TC 2000 ก็จัดอยู่ในชั้นนี้

ชนิดที่ 3 GENERAL PURPOSE THEODOLITE

เป็นกล้องที่ใช้ในงานทั่วไปที่ต้องการความละเอียดอยู่ในระดับงานชั้น 3 รองจากกล้องชนิดที่ 2 ส่วนมากจะใช้ในงานสำรวจเพื่อการก่อสร้าง งานวิศวกรรมโยธา การอุตสาหกรรม และงานสำรวจที่ดิน เช่น การทำวงรอบและการสามเหลี่ยมขนาดเล็ก การทำระดับตรีโกณธรรมดา งานวางผังปีกหมุดก่อสร้าง งานเหมืองแร่ และอุโมงค์ งานเก็บรายละเอียด งานแบ่งแปลงที่ดิน เช่นกล้อง Wild T-16, Sokkia -T60E

ชนิดที่ 4 BUILDER THEODOLITE

เป็นกล้องที่ใช้ในงานก่อสร้างขนาดเล็กและงานก่อสร้างที่ไม่ต้องการความละเอียดมากนัก ใช้ในการวัดมุม วัดความสูง ทำระดับ วัดระยะและให้เกรด ตัวอย่างเช่น การปักเสาไฟฟ้า วางท่อ การทำผังปีกหมุดสำหรับงาน Borrow pit (บ่อดินขี้ม) งานเก็บรายละเอียด การทำระดับพื้นที่ (Area leveling)

การกำหนดระดับรางน้ำ การทำ Cross section การสำรวจทางโบราณคดี การสำรวจป่า ตัวอย่างของกล้องชนิดนี้ เช่น Wild T-05 ในปัจจุบันพอที่จะสรุปการเรียกชื่อตามชนิดของกล้องได้ดังนี้

2.1.2. ระบบ MECHANICAL THEODOLITE หรือระบบ Manual แบ่งตามระบบการอ่าน

1) **DIRECT READING THEODOLITE** หรือ Scale reading theodolite ทั้งนี้เพราะว่า การอ่านค่ามุมอ่านจากจานองศาเพียงหน้าเดียว และขีดขององศาที่ทำหน้าที่เป็น Index ซึ่งตัดกับ Glass scale ซึ่งทำหน้าที่เป็น Vernier สำหรับอ่านเศษขององศา ตัวอย่างกล้องชนิดนี้ก็คือ Wild T-16 หรือ Sokkia - T60E ข้อดีของกล้องชนิดนี้คือลดการหักเหของแสงเข้าสู่สายตาและความผิดพลาดจากระบบช่วยอ่านต่างๆ

2) **SINGLE READING OPTICAL MICROMETER THEODOLITE** หรือเรียกสั้น ๆ ว่า Micrometer Theodolite เช่น WILD T1 ระบบของแสงและจานองศาจะคล้าย ๆ กับแบบแรก แต่ระบบการอ่านจะไม่เหมือนกัน เพราะแบบแรกนั้น Optical scale จะติดอยู่กับที่ แต่กล้องชนิดนี้จะเคลื่อนที่และการอ่านเศษองศาจะใช้ Parallel sided glass block หรือ Planc parallel plate เราเรียกว่า Optical micrometer เพื่อเปลี่ยนแนวของแสงที่ผ่านจานองศา ซึ่งเราสามารถที่จะหมุน Micrometer screw ถ้าแสงตั้งได้ฉากกับ Glass block องศาจะเป็นจำนวนเต็ม ถ้า Micrometer screw ไม่ได้ปรับเลของศาที่จะออกมาเป็นจำนวนเต็ม ถ้าปรับแล้วอยู่ในลักษณะเป็นมุมฉาก ตัว Micrometer จะทำหน้าที่อ่านเศษขององศา กล้องชนิดนี้จะอ่านได้โดยตรง (Direct reading) เท่ากับ 6 ฟลิปคา แต่ถ้าอ่านโดยประมาณจะได้ละเอียด 3 ฟลิปคา (Second)

3) **DOUBLE READING OPTICAL MICROMETER** กล้องชนิดนี้ค่ามุมจะ ได้จากการเฉลี่ยจากจานองศาทั้งสองด้านซึ่งอยู่ตรงข้ามกัน โดยใช้ Prism ที่เป็นแท่งอยู่ข้างล่างจานองศาเป็นตัวสะท้อน ซึ่งเป็น Double image เพราะฉะนั้นเราจะเห็นค่าองศาต่างกัน 180 องศา ตัวเลขตัวบนจะเป็นหัวกลับ กล้องชนิดนี้จึงวัดมุมได้ละเอียดมากถึง 1 second หรือถ้าประมาณก็ได้เป็นจุดของ Second เมื่อองศาจากทั้งสองด้าน Optical micrometer (ควรจะมีทั้งสองด้าน) แต่เพื่อความสะดวกก็จะสร้าง Micrometer ให้เป็นชนิด Double reading และทำการเฉลี่ยในตัวเสร็จ ทำให้สะดวกแก่การใช้ ตัวอย่างเช่น กล้อง WILD T-2 ชนิด Universal Theodolite ซึ่ง Parallel-sided glass plates จะมี 2 ตัว

2.1.3. ELECTRONIC THEODOLITE

กล้องชนิดนี้ค่ามุมจะแสดงออกมาเป็นตัวเลข(Digital) มีหลายเกรด ตั้งแต่ใช้ในงานสำรวจชั้นสูงถึงการสำรวจทั่วไป มี 2 รูปแบบ

2.1.3.1. กล้อง Electronic Digital Theodolite เป็นกล้อง Theodolite ระบบ Digital ธรรมดาช่วยในการอ่านค่ามุมง่ายขึ้นและลดความผิดพลาดจากการอ่าน ความละเอียดขึ้นอยู่กับรุ่นและยี่ห้อกล้อง ระบบนี้เป็นการพัฒนาจากกล้องรุ่นธรรมดาเข้าสู่ระบบ Electronic และใช้คู่กับเครื่องวัดระยะ (EDM) ก็จะทำให้การสำรวจมีความรวดเร็วขึ้นมาอีกระดับหนึ่ง ซึ่งก็จะดีกว่ากล้อง Theodolite ธรรมดา

2.1.3.2. กล้อง Electronic Theodolite Total Station หรือกล้องระบบประมวลผล สำหรับผู้เขียนจะเรียกว่ากล้องระบบเบ็ดเสร็จ เป็นการพัฒนาขึ้นมาอีกระดับจากที่ใช้เครื่องวัดระยะร่วมกับกล้อง Theodolite ในระบบแยกส่วนก็กลายมาเป็นการรวมเอาทั้งสองส่วนมาไว้ในตัวเดียวกัน ซึ่งมีบทบาทสำคัญมากในปัจจุบันนี้ โดยกล้องชนิดนี้เป็นเหมือนเครื่อง Computer ย่อยๆ ที่มีโปรแกรมที่จำเป็นเกี่ยวกับการสำรวจบางอย่างไว้ในตัวเครื่อง เช่น โปรแกรมการคำนวณระยะลาด (Slop distance) เป็นระยะราบ (HD: Horizontal distance) การคำนวณค่าพิกัทรายละเอียด การคำนวณการปักผัง การคำนวณค่าระดับและความสูง รวมทั้งการคำนวณเนื้อที่ เป็นต้น นอกจากนั้นสามารถบันทึกข้อมูลต่างๆไว้ในตัวเครื่องได้โดยอัตโนมัติ ทั้งนี้สำหรับความถูกต้องหรือความละเอียดขึ้นอยู่กับรุ่นและยี่ห้อด้วย สามารถเลือกนำไปใช้ตามลักษณะของงานหรือตามความเหมาะสม

2.1.4. กล้อง THEODOLITE แบ่งตามวิธีการวัดมุม จะได้ 2 ชนิด คือ

1) REPEATING THEODOLITE หมายถึง กล้องที่ใช้ในการวัดมุมซ้ำหรือมุมทวนได้ เนื่องจากว่าระบบการอ่านองศาไม่ละเอียดพอ เหมือนกล้องที่ใช้ Vernier หรือ Optical scale ดังที่ได้กล่าวแล้ว เพราะฉะนั้นถ้าสามารถทำการวัดมุมซ้ำๆแล้วนำมาหาค่าเฉลี่ยก็จะให้ความละเอียดมากขึ้น บางทีกล้องชนิดนี้จะเรียกว่า Double center หรือ Double axis theodolite ขณะที่วัดมุมนั้นงานองศาจะเคลื่อนที่ เช่น การนำค่ามุมไปทิ้งตรงหลัง ตัวอย่างเช่น กล้อง Wild T-1, T-16 , Sokkia - T60 E

2) DIRECTION THEODOLITE หมายถึงกล้องที่ขณะทำการวัด องศาจะไม่เคลื่อนที่ และจะมีสกรูสำหรับเปลี่ยนศูนย์กลางใหม่ซึ่งเรียกว่า Coarse motion horizontal circle ส่วนที่เคลื่อนที่ก็คือส่วนที่เรียกว่า Alidade หรือตัวกล้อง และ Support เพราะฉะนั้นเมื่อส่องข้างหน้าหรือขงหลัง (หรือเป่าหลัง) เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ค่าองศาจะออกมาเท่าเดิม เพราะฉะนั้นจึงต้องเปลี่ยนองศาใหม่ กล้องชนิดนี้จะอ่านค่าได้ละเอียดมาก เช่น กล้อง Wild -T2 , Sokkia -TM1A

การเรียกหน้ากล้อง

ในขณะที่ส่องกล้อง ถ้างานองศาตั้งอยู่ทางซ้ายมือเราจะเรียกว่า กล้องหน้าซ้าย(Face Left = FL หรือ L) หรือ Telescope Normal (N) Direct (D)

ในการทำงานเดียวกัน ถ้ากลับกล้องให้งานองศาตั้งอยู่ทางขวามือ เราจะเรียกว่ากล้องหน้าขวา (Face Right = FR หรือ R) หรือ Telescope Inverted (I) หรือ Reversed \otimes สัญลักษณ์นี้จะใช้เมื่อเวลาวัดมุมราบหรือมุมสูง

2.1.5. ลักษณะอันพึงประสงค์ของกล้อง THEODOLITE

- 1) สายไขควงจะต้องตั้งได้ฉากกับแกนราบของกล้อง จะทำให้จุดต่าง ๆ บนสายไขควงสามารถใช้ในการวัดมุมราบได้อย่างถูกต้อง หรือทำให้วางแนวได้อย่างถูกต้อง
- 2) แกนของระดับล่าง (Plate level) จะต้องตั้งได้ฉากกับแกนตั้ง ทั้งนี้เมื่อกำลังได้ระดับแล้ว แกนตั้งของกล้องจะอยู่ในแนวตั้งจริง ๆ นั่นคือมุมราบจะถูกวัดมุมอยู่ใน Horizontal plane และมุมตั้งจะถูกวัดได้โดยปราศจาก Index เนื่องจากการเอียงของแกนตั้ง
- 3) แนวเล็ง (Line of sight) จะต้องตั้งได้ฉากกับแกนราบที่จุดตัดกับแกนกล้อง แกนกล้องจะต้องเป็นแกนเดียวกับแนวเล็ง ซึ่งถ้าเป็นอย่างนี้แล้วถ้าหมุนตัวกล้องรอบๆ แกนราบ แนวเล็งจะอยู่ในลักษณะที่เป็น Plane เมื่อเราปรับ โฟกัส ไม่ว่าส่องที่หมายใกล้หรือไกล จุดที่หมายนั้นก็อยู่บน Plane ของแนวเล็งซึ่งจะผ่านแนวแกนตั้ง(Vertical axis)
- 4) แกนราบจะต้องตั้งได้ฉากกับแกนตั้งดังนั้นเมื่อกระดกกล้องแนวเล็งจะอยู่ในพื้นตั้ง (Vertical plane)
- 5) แกนของหลอดระดับตัวบนจะต้องขนานกับแกนกล้อง ในกรณีที่ต้องการหาค่าระดับ เพื่อให้การวัดมุมสูงได้ถูกต้อง ปราศจาก Index error
- 6) ในกรณีที่ระดับตั้งได้ระดับ แนวกล้องอยู่ในแนวระดับ Vernier ของกล้องจะต้องได้ศูนย์พอดี เพื่อให้การวัดมุมสูงได้ถูกต้อง ไม่มีความคลาดเคลื่อนจาก Vernier
- 7) แกนตั้งของกล้องจะต้องตั้งได้ฉากกับแกนราบ
- 8) จุดตัดของสายไขควงและสายไขควงจะต้องอยู่กึ่งกลางของ Field of view ที่มองเห็นใน Eyepiece

- 9) ในกรณีที่ใช้ Striding level เพื่อแก้การเอียงของแกนราบ แกนของ Striding level จะต้องขนานกับแกนราบของกล้อง และถ้าสมมุติว่าหมุนกล้องได้ แนวเล็งจะต้อง อยู่ใน Vertical plane
- 10) ในกล้องที่มี Optical plummet หรือที่เล็งหัวหมุด แนวเล็งในทางดิ่งจะต้องอยู่ในแนวตั้ง (Plumb line)

2.1.6. สาเหตุที่เกิดความผิดพลาดในการวัดมุมด้วยกล้อง THEODOLITE

ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นในขณะที่ทำงานด้วยกล้อง Theodolite นั้นมีหลายอย่างด้วยกัน เพราะฉะนั้นเพื่อป้องกันความผิดพลาดที่จะเกิดขึ้น ซึ่งมีผลต่อความละเอียดของงาน ช่างสำรวจจะต้องรู้สาเหตุแห่งความผิดพลาดเพื่อที่จะได้ป้องกันและแก้ไขกล้องให้ถูกต้องอยู่เสมอ ความผิดพลาดมีสาเหตุมาจากสิ่งต่าง ๆ หลายประการคือ

ความผิดพลาดที่เกิดจากเครื่องมือ (Instrumental errors)

- 1) ระดับตลาดเคลื่อน
- 2) แนวเล็งของกล้อง ไม่ตั้งฉากกับแกนราบ
- 3) แกนราบ ไม่ตั้งฉากกับแกนกล้อง
- 4) แกนของหลอดระดับ ไม่ขนานกับแกนกล้อง
- 5) จุดศูนย์กลางของจานองศา (vernier) ไม่อยู่บนแกนดิ่ง

ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจากธรรมชาติ (Natural errors)

- 1) แรงลม
- 2) ภูมิอากาศ
- 3) การหักเหของแสง
- 4) การทรุดของขากล้อง เนื่องจากสภาพดินอ่อน

ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจากบุคคล (Personal errors)

- 1) การตั้งกล้องไม่ตรงจุด การตั้งระดับไม่อยู่กึ่งกลางอย่างแท้จริง
- 2) การอ่านเวอร์เนียหรือจานองศาผิดพลาด
- 3) การใช้ Clamp และ Tangent ไม่ถูกต้อง
- 4) การปรับภาพไม่เกิด Parallax
- 5) ไม่ตรวจสอบสกรูขันกล้องและขากล้องให้แน่นอยู่เสมอ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

6) การส่องให้สายใยตัดที่หมายไม่ถูกต้อง

7) การตั้งตั้งกล้องและเป้าหรือธงหลัง ไม่ได้แนวตั้งหรือศูนย์กลางหมด **Mistake** เป็นความผิดที่เกิดจากความประมาทเลินเล่อของช่างสำรวจ ความไม่เข้าใจปัญหาและวิธีปฏิบัติ ขาดความระมัดระวังและคัดลิ่งใจไม่มี

2.2. กล้อง Total Station

ในที่นี้จะกล่าวถึงภาพรวมหรือขั้นตอนการปฏิบัติงานในสนามเท่านั้นส่วนวิธีการใช้จะแตกต่างกันไปแล้วแต่กล้องแต่ละยี่ห้อที่ใช้หรือแม้แต่กล้องยี่ห้อเดียวกันในแต่ละรุ่นหรือแต่ละซีรีส์วิธีการใช้ก็แตกต่างกันออกไปด้วย นอกจากนั้นกล้องเหล่านี้มีการพัฒนาที่รวดเร็วมากทางด้านสมรรถภาพ ในการใช้งานก็ยิ่งสูงขึ้น จนกลายมาเป็นระบบคอมพิวเตอร์ย่อยๆ ซึ่งในปัจจุบันมีบริษัทผู้ผลิตหลายรายทำให้เกิดการแข่งขันกันสูงมาก ดังนั้นผู้เขียนจะไม่นำวิธีการใช้กล้องแต่ละยี่ห้อมากกล่าวไว้ ณ ที่นี้ สำหรับผู้ที่คิดจะใช้กล้องประเภทนี้ถ้าหากไม่มีประสบการณ์ก็อาจจะได้ของที่ไม่ดีหรือไม่เหมาะกับการใช้งานได้ ไม่ควรฟังข้อเสนอแนะจากตัวแทนจำหน่ายเพียงฝ่ายเดียวควรสอบถามจากผู้รู้หรือมีประสบการณ์ในการใช้ประกอบกันด้วยและจะต้องศึกษาวิธีการใช้กล้องให้เกิดประโยชน์สูงสุดและให้ผลคุ้มค่า ถ้าหากไม่รู้ถึงวิธีการใช้เครื่องมือดังกล่าวแล้วเราอาจจะนำกล้อง Total station มาใช้สำหรับอ่านมุมและวัดระยะอย่างเดี๋ยวก็น่าได้ ซึ่งไม่ต่างจากการใช้กล้องอ่านมุม Digital ธรรมดาและเครื่องวัดระยะ EDM ทั่วไปเท่านั้นเอง

2.2.1. การปฏิบัติงานในสนาม

การปฏิบัติงานในสนามโดยทั่วไปจะมีแนวทางปฏิบัติอยู่ 2 วิธี คือ

1) การทำงานในลักษณะวงรอบเปิด โดยมากมักจะเป็นงานที่ไม่ต้องการความถูกต้องมากนัก เช่น การเก็บรายละเอียดหรือระดับต่างๆ ไป หรือการสำรวจเพื่อการก่อสร้างเขื่อนเก็บกักน้ำขนาดเล็กหรือเขื่อนป้องกันคลื่นเป็นต้น พื้นที่ที่ไม่กว้างมากนัก การปฏิบัติงานจะใช้วิธีดักมุมเดินกล้องไปได้เลย การเก็บรายละเอียดอาจจะเก็บในรูปของค่าพิกัด (N, E, Z) หรือเก็บในรูปของค่ามุมราบ, มุมตั้ง, ระยะลาดก็ได้ ค่าที่ได้สามารถนำไปถ่ายโอน (Download) เข้าสู่คอมพิวเตอร์ได้เลย หรืออาจจะเป็นการปฏิบัติงานในลักษณะวงรอบปิดที่ไม่คำนึงกับค่าความถูกต้องของวงรอบมากนักเพราะค่าที่ได้ถ้าหากมีความผิดพลาด โปรแกรมที่เราใช้จะทำการปรับแก้ให้เราเสร็จ

2) การทำงานในลักษณะวงรอบปิดหรือการปฏิบัติงานในลักษณะการทำงานที่ต้องการความละเอียดสูงจำเป็นต้องมีการทำวงรอบปิด การคำนวณวงรอบเราจะต้องทำการตรวจสอบความละเอียดก่อนการนำค่าพิคัดหรือ Azimuth ไปใช้ ความละเอียดของวงรอบมีความถูกต้องตามข้อกำหนดหรือไม่ จนกว่าความละเอียดจะได้ตามเกณฑ์ ซึ่งบางครั้งถ้าเป็นงานเร่งด่วนเวลาจำกัดและพื้นที่มีความกว้างมาก ถ้ามีแว่นครอบรอบให้เรียบร้อยก่อนอาจจะทำให้งานล่าช้าได้ ดังนั้นในทางปฏิบัติการเก็บรายละเอียดจะเริ่มลงมือพร้อมๆกันกับการทำวงรอบเลย แต่การจดบันทึกจะจดบันทึกในรูปของมุมราบ, มุมตั้ง, ระยะเวลา เท่านั้น(การบันทึกข้อมูลรายละเอียดด้วยวิธีนี้ค่าพิคัดที่ได้จะเป็นไปตามค่าวงรอบหลักที่ป้อนเข้าไป) จริงอยู่แม้ว่าระบบ Program ภายในตัวกล้องที่ใช้จะมีคำสั่งให้ปรับแก้วงรอบได้จริงแต่บางครั้งความละเอียดหรือความผิดพลาดของวงรอบที่คำนวณได้อาจจะต่ำกว่าเกณฑ์ที่กำหนด ดังนั้นเราจึงจำเป็นต้องทำการคำนวณวงรอบต่างหากเพื่อตรวจสอบค่าความถูกต้องก่อนแล้วจึงนำค่าที่ได้เข้าสู่ Program ตามขั้นตอนต่อไป แต่ถ้าหากว่างานนั้นๆ มีพื้นที่ไม่มากนักมีระยะเวลาในการปฏิบัติงานเพียงพอและมีกล้องเพียงชุดเดียว ก็จำเป็นต้องรอการคำนวณวงรอบก่อนเมื่อได้แล้วจึงทำการเก็บรายละเอียดต่อไป

3) ข้อควรคำนึงในการใช้กล้อง Total Station

1. ในการวัดมุมหรือเดินวงรอบให้ใช้ Plate เป็นตัว BS และ FS ทุกครั้งหลีกเลี่ยงการใช้ Pole
2. กางร่มป้องกันแดดให้กล้องทุกครั้ง
3. เมื่อลักษณะอากาศครึ้มฟ้าครึ้มฝนให้หยุดปฏิบัติงานทันทีเพราะความชื้นในอากาศจะมีผลต่อระบบการวัดระยะและอาจทำให้กล้องเสียหายได้
4. เมื่อปฏิบัติงานในขณะที่อากาศชื้นมากๆ เมื่อนำกล้องกลับถึงที่พักให้นำกล้องออกมาผึ่งลมให้แห้งก่อนนำเก็บทุกครั้ง
5. หลีกเลี่ยงการตั้ง Plate หรือ Pole ในบริเวณที่มีสิ่งกีดขวาง เช่นใบไม้ เป็นต้น
6. การตั้ง Plate หรือ Pole (เป้า Prism) เมื่อมองจากกล้องแล้ว Plate หรือ Pole (เป้า Prism) ที่มองเห็นจะต้องอยู่สูงกว่าระดับพื้นไม่น้อยกว่า 20 เซนติเมตร ทั้งนี้เพื่อหลีกเลี่ยงการหักเหของแสงหรืออาจจะมีสิ่งกีดขวางใดๆที่อยู่ในแนวดังกล่าวที่สามารถสะท้อนแสงกลับได้จะทำให้ได้ระยะผิดพลาดไปจากความจริงได้
7. ห้ามส่องกล้องไปยังเป้าที่อยู่ทิศทางเดียวกับดวงอาทิตย์เพราะจะทำให้แสงจากดวงอาทิตย์ทำลายระบบอิเล็กทรอนิกส์ภายในกล้องเสียหายได้
8. การเดินวงรอบเปิดเพื่อเข้าไปยังรายละเอียดที่ต้องเก็บสำหรับงานที่ต้องการความละเอียดสูง ให้เปิดได้ไม่เกิน 1 มุม กับ 2 ระยะ(ไม่จำกัดความยาว)
9. ในการย้ายจุดตั้งกล้องแต่ละครั้ง ให้ถอดกล้องออกจากฐาน(ขากล้อง)แล้วหิ้วกล้องด้วย มือทุกครั้ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

10. ในการส่องวัดระยะใดๆ ถ้าหากระดับของจุดตั้งกล้องกับจุดที่ตั้ง Plate หรือ Pole มีความสูงต่างกันมาก ให้นั้นการเล็งเป้า (Prism) กลับมายังกล้องจะต้องให้ขนานกับแนวเล็งกล้อง(Line of sight) ให้มากที่สุดเท่าที่จะทำได้ มิฉะนั้นระยะที่ได้จะผิดพลาดความจริงซึ่งจะมีผลต่อวงรอบด้วย

2.2.2. สาเหตุที่เกิดความผิดพลาดในการวัดมุมกล้อง Total Station

ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นในขณะที่ทำงานด้วยกล้อง Total Station จะมีลักษณะคล้ายกันกับกล้อง Theodolite เพราะฉะนั้นเพื่อป้องกันความผิดพลาดที่จะเกิดขึ้น ซึ่งมีผลต่อความละเอียดของงาน ช่างสำรวจจะต้องรู้สาเหตุแห่งความผิดพลาดเพื่อที่จะได้ป้องกันและแก้ไขกล้องให้ถูกต้องอยู่เสมอ ความผิดมีสาเหตุมาจากสิ่งต่าง ๆ หลายประการคือ

ความผิดพลาดที่เกิดจากเครื่องมือ (Instrumental errors)

- 1) ระดับคลาดเคลื่อน
- 2) แนวเล็งของกล้องไม่ตั้งฉากกับแกนราบ
- 3) แกนราบไม่ตั้งฉากกับแกนกล้อง
- 4) แกนของหลอดระดับไม่ขนานกับแกนกล้อง
- 5) จุดศูนย์กลางของจานองศา(Vernier)ไม่อยู่บนแกนตั้ง

ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจากรรรมชาติ (Natural errors)

- 1) ลมพัดขณะส่องอ่าน
- 2) การเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิ
- 3) การหักเหของแสง
- 4) การทรุดของขากล้อง เนื่องจากดินอ่อน

ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจากบุคคล (Personal errors)

- 1) การตั้งกล้องไม่ตรงจุด
- 2) การตั้งระดับไม่อยู่กึ่งกลางอย่างแท้จริง
- 3) การตั้งค่าของฟังก์ชันผิด
- 4) การป้อนค่ามุมผิด

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 5) การป้อนค่าระดับผิด
- 6) ไม่ตรวจสอบสกรูขันกล้องและขากล้อง ให้แน่นอยู่เสมอ
- 7) การส่องให้สายใยตัดที่ปริซึมไม่ถูกต้อง
- 8) การตั้งปริซึมเป้าหรือธงหลัง ไม่ได้แนวตั้งหรือศูนย์กลางหมด **Mistake** เป็นความผิดที่เกิดจากความประมาทเลินเล่อของช่างสำรวจ ความไม่ เข้าใจปัญหาของกล้องและวิธีปฏิบัติ ขาดความระมัดระวังและตัดสินใจไม่ดี

2.3. การเก็บรายละเอียดด้วยกล้อง Theodolite และ Total Station

การเก็บรายละเอียดด้วยวิธีนี้เป็นการใช้กล้อง Theodolite ร่วมกับเทปวัดระยะแล้วนำข้อมูลที่ได้ไปคำนวณ การเก็บรายละเอียดด้วยวิธีนี้จะให้ความละเอียดถูกต้องสูงกว่า 2 วิธีที่กล่าวมาข้างต้น สามารถหาค่าพิกัดและค่าระดับได้ด้วย ในปัจจุบันกล้อง Theodolite ได้วิวัฒนาการไปไกลมาก มีการผลิตเครื่องวัดระยะอิเล็กทรอนิกส์ (Electronic Distance Measurement หรือ (EDM) ใช้คู่กับกล้อง Theodolite ธรรมดา ค่อยมาได้มีการผลิตกล้อง Theodolite ที่มีเครื่องวัดระยะ (EDM) อยู่ในตัวเดียวกัน ค่ามุมและระยะแสดงออกมาในระบบ Digital สามารถคำนวณค่าพิกัดได้แค่ต้องใช้มือช่วยป้อนข้อมูล บางตัวจึงจะแสดงค่าต่างๆออกมา เป็นกล้องระบบกึ่งอัตโนมัติ จากนั้นได้พัฒนาเป็นกล้องระบบเบ็ดเสร็จหรือที่เรารู้จักกันในชื่อ Total Station ซึ่งกล้องชนิดนี้มีความสามารถสูงมากราคาก็สูงตามความละเอียดและความสามารถด้วย วิธีการเก็บรายละเอียดด้วยวิธีนี้จะใช้การตั้งกล้องบนหมุดสำรวจหรือหมุดวงรอบ ข้อดีอีกอย่างหนึ่งของการเก็บรายละเอียดเหล่านี้คือ เราจะทำการเก็บรายละเอียดที่ไม่อยู่ในแนวฉากของเส้นสำรวจและตำแหน่งของรายละเอียด ไม่อยู่ในระดับเดียวกันกับตำแหน่งที่ตั้งกล้องหรือมีความซับซ้อนมาก และสามารถแบ่งการเก็บรายละเอียดออกได้ 3 วิธีคือ

- 1) การเก็บรายละเอียดด้วยกล้อง Theodolite กับเทปวัดระยะแล้วนำค่าที่ได้ไปคำนวณหาค่าพิกัดของรายละเอียดนั้นๆนำค่าที่ได้ไป Plot แผนที่ต่อไป การเก็บรายละเอียดวิธีนี้ไม่สามารถหาค่าระดับได้ ข้อจำกัดคือเก็บรายละเอียดได้ในระยะไม่ไกลมากนักและถ้าหากมีสิ่งกีดขวางต่อการวัดระยะก็จะทำให้มีความผิดพลาด สำหรับวิธีการปฏิบัติเราจะต้องตั้งกล้องบนหมุดที่เรารู้ค่าหรือสามารถหาค่าพิกัดได้และหมุดที่เรา BS หรือหมุดธงหลังที่เรา set 0 ก็เช่นเดียวกัน การเก็บรายละเอียดด้วยวิธีนี้ควรคำนึงถึงระดับพื้นดินด้วยกล่าวคือระดับไม่ควรแตกต่างกันมากนัก ถ้าหากพื้นที่ที่มีความต่างระดับการวัดระยะควรใช้การวัดระยะแบบขึงบันได (Braking tape) ค่ามุมอ่านเพียงมุมราบอย่างเดียวแล้วนำไปคำนวณหาค่าพิกัดเช่นเดียวกับการคำนวณหมุดปล่อยหรือ Spur line

2) การเก็บรายละเอียดด้วยกล้อง Theodolite คู่กับการใช้เครื่องวัดระยะ (EDM) การวัดระยะจะต้องใช้ Prism (ตัวสะท้อนแสง Infrared) ไปตั้งยังจุดที่ต้องการ เราจะต้องวัดระยะ (ระยะที่ได้จะเป็นระยะลาด) อ่านค่ามุมราบและมุมตั้ง แล้วนำข้อมูลที่ได้ไปทำการคำนวณต่อไป การคำนวณจะคำนวณแบบเดียวกับการคำนวณค่าพิคตจากทั่วไปเพียงแต่ก่อนการคำนวณจะต้องแปลงระยะ (ที่วัดได้) จากระยะลาดเป็นระยะราบเสียก่อน และจากการที่เรารู้ค่ามุมตั้งของรายละเอียดทำให้เราสามารถคำนวณหาผลต่างทางตั้งระหว่างกล้องกับรายละเอียดได้ นั่นคือถ้าเรารู้ความสูงของแกนกล้อง เราก็หาค่าระดับของจุดนั้นๆ ได้ ดังนั้นถ้าหากเราต้องการคำนวณระดับเราจะต้องทำการ BS จาก BM ที่เรารู้ค่าระดับด้วย โดยในการอ่านค่า BS เราจะต้องอ่านค่ามุมตั้งและระยะลาดของ BS ด้วย ข้อควรระวังในกรณีทำการเก็บรายละเอียดที่ต้องการค่าระดับด้วย ความสูงของเสาหลัก Prism หรือ Pole Prism ที่ใช้หาค่า BM จะต้องคงที่ ในกรณีที่มีการเปลี่ยนแปลงความสูงของเสาหลัก Prism จะต้องจดไว้ ทั้งนี้เพื่อนำไป บวก - ลบ ค่าระดับที่ได้นั่นเอง

3) การใช้กล้อง Electronics Theodolite Total Station หรือเรียกสั้นๆว่ากล้อง Total station กล้องชนิดนี้กำลังเป็นที่นิยมใช้ในปัจจุบัน ความละเอียดมีทุกเกรด ซึ่งราคาก็จะแพงตามไปด้วย คุณสมบัติหลักของกล้องชนิดนี้คือวัดระยะได้ทุกลักษณะ(ระยะราบหรือระยะลาด) ให้ค่าพิคตและค่าระดับของตำแหน่งรายละเอียดได้ นอกจากนั้นสามารถคำนวณหาพื้นที่ และคำนวณหาค่ามุมเพื่อใช้ในการกำหนดหรือการปักผังได้ด้วย สำหรับวิธีการใช้จะแตกต่างกันไปแล้วแต่บริษัทผู้ผลิต คุณสมบัติพิเศษคือตัวกล้องจะมีระบบบันทึกข้อมูลในตัวได้ โดย Down load ข้อมูลเข้าสู่เครื่อง Computer ได้เลยหรือใช้การจดบันทึกข้อมูลจากภายนอกด้วยเครื่องบันทึก Electronics Field Book ซึ่งสามารถบันทึกข้อมูลได้เป็นจำนวนมาก เหมาะสำหรับการเก็บรายละเอียดงาน Topographic Map ที่มีพื้นที่จำนวนมากและสภาพภูมิประเทศมีความแตกต่างกันมาก เช่น ที่เนินภูเขา จะประหยัดเวลาว่าการเก็บรายละเอียดแบบธรรมดา ประมาณ 5-10 เท่า และเหมาะสำหรับการปักผังการก่อสร้างหรือกำหนดจุดใดๆที่สลับซับซ้อนได้ดี วิธีการปฏิบัติก็คล้ายกับ ข้อ 2 เพียงแต่เราไม่ต้องทำการคำนวณ รายละเอียดวิธีการใช้กล้องประเภทนี้จะแตกต่างกันออกไป ตามแต่ละยี่ห้อของกล้อง

บทที่ 3

วิธีการใช้โปรแกรมคำนวณและแสดงผลข้อมูล

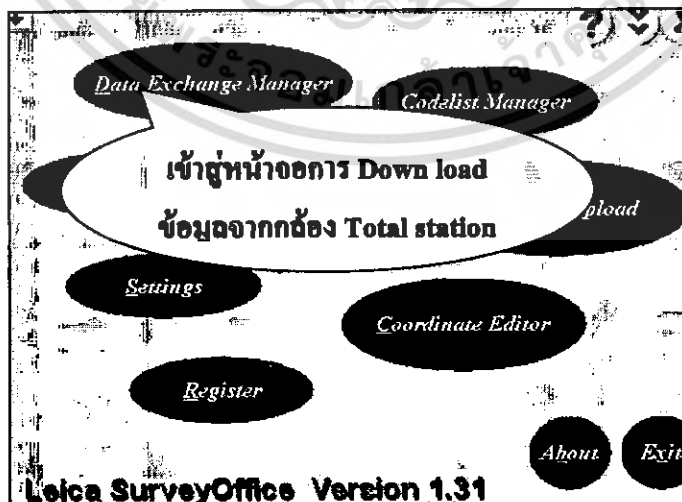
3.1. บทนำ

โปรแกรมที่ช่วยในการคำนวณผลและประมวลผลข้อมูลมีหลายโปรแกรม เช่น Autodesk Survey, LISCAD Plus, Softdesk Civil Survey, Geo com, Autodesk AutoCAD Land Development, Auto CAD ในที่นี้จะแสดงวิธีการใช้โปรแกรม Softdesk Civil Survey LISCAD Plus และ Auto CAD โดยโปรแกรมจะทำการคำนวณและแสดงรูปให้ พร้อมทั้งสามารถพิมพ์ข้อมูลออกทางเครื่องพิมพ์ได้

3.2. วิธีการใช้โปรแกรม LISCAD Plus



- ขั้นตอนแรกจะต้องทำการ download ข้อมูลจากกล้องโดยใช้โปรแกรม Leica Survey (เป็นโปรแกรมเฉพาะของยี่ห้อ Leica) เพื่อทำการ Download ข้อมูลจากสนามลงใน Computer ก่อน โดยเป็นไฟล์นามสกุล.GSI และจะใช้ไฟล์นามสกุล.GSI เพื่อไปทำงานในโปรแกรม S.E.E 5.0 ต่อไป เมื่อคลิกที่ไอคอน Leica Survey จะปรากฏดังรูปที่ 3.1



รูปที่ 3.1 หน้าต่างเมนูหลักของ Leica Survey

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

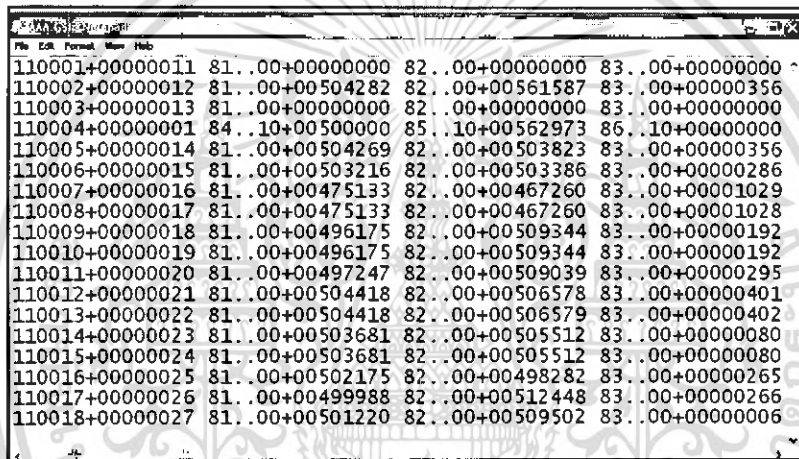
ซึ่งผู้ใช้สามารถเลือกการทำงานได้จากหน้าจอ ซึ่งมีหลายฟังก์ชันในที่นี้จะเลือก

ฟังก์ชัน Data - Exchange Manager

3.2.1 ขั้นตอนการใช้โปรแกรม LISCAD Plus



- เปิดโปรแกรม Notepad เพื่ออ่านรายละเอียด Text ที่บันทึกจากกล้องในครั้งนี้ด้วยโปรแกรมวงรอบว่ามีรายละเอียดอะไรบ้างเพื่อทำความเข้าใจ และสามารถปรับแก้ Code ได้ เมื่อ Code ที่ป้อนในกล้องไม่ตรงตามความต้องการ หรือสามารถปรับเปลี่ยนและปรับแก้ตามความต้องการได้






รูปที่ 3.2 แสดงข้อมูลของงานใน Notepad

เมนูบาร์ที่ใช้อยู่มีดังนี้

- ปุ่ม(New) สร้างไฟล์ใหม่
- ปุ่ม(Open) เปิดไฟล์เก่า
- ปุ่ม(Save)บันทึกไฟล์
- ปุ่ม(Fit)ขยายภาพเต็มหน้าจอ
- ปุ่ม(Zoom in) ขยายเข้าใกล้
- ปุ่ม(Zoom out) ขยายออกห่าง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้คัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- ☐ ปุ่ม (Window) โดยเลือกตาราง 2 มุม
- ☐ ปุ่ม (Pan) ใช้เลื่อนดูรูปโดยกำหนดจุด 2 จุด
- ☐ ปุ่ม (Redraw) ใช้วาดใหม่เพื่อลบหน้าจอเก่าที่มีการเปลี่ยนแปลง

- คลิกที่ไอคอน  เพื่อเปิด โปรแกรมทำงาน จะปรากฏหน้าต่างแรกเป็นดังรูปที่ 3.3
- คลิกปุ่ม  เพื่อสร้างไฟล์ใหม่จากนั้นจะปรากฏเพื่อให้เลือกโฟลเดอร์หรือไฟล์
- เลือกไฟล์ที่มีนามสกุล.SEE  แล้วคลิก OK.

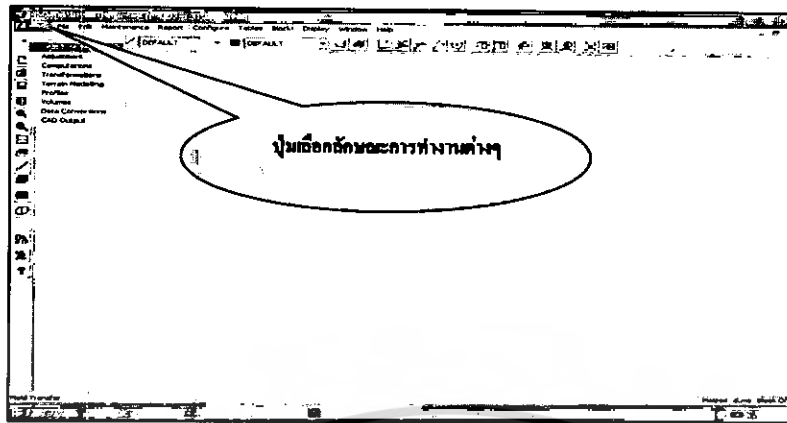


รูปที่ 3.3 แสดงหน้าต่างหลักของ LISCAD Plus

- เข้าสู่หน้าจอการทำงานหลักที่ประกอบไปด้วย เมนูหลัก, เมนูย่อย และ เครื่องมือช่วยในการทำงาน ดังรูปที่ 3.4

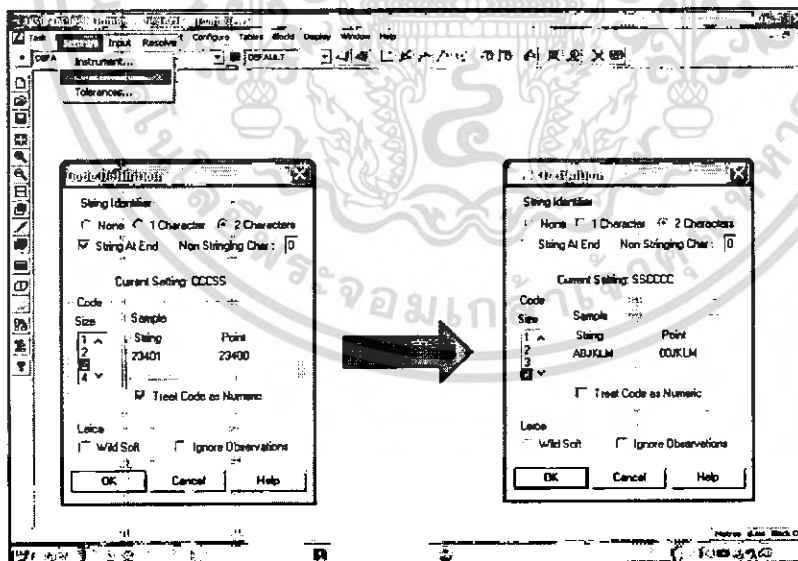
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สำนักหอสมุดกลาง พระจอมเกล้าลาดกระบัง



รูปที่ 3.4 แสดงการเลือกแถบเมนู Task

- เลือกแถบเมนู Task เพื่อเลือกลักษณะการทำงานต่างๆ ในที่นี้เลือก Field-Transfer หน้าต่างจะเปลี่ยนไปจากเดิม
- เลือกแถบเมนู Settings > Code Definition และเลือก Code ดังรูปที่ 3.5 แสดงการเปลี่ยนลักษณะ Code ตัวเลขเป็น Code ตัวอักษร และจำนวนตัวอักษร



รูปที่ 3.5 แสดงการเปลี่ยนลักษณะของ Code

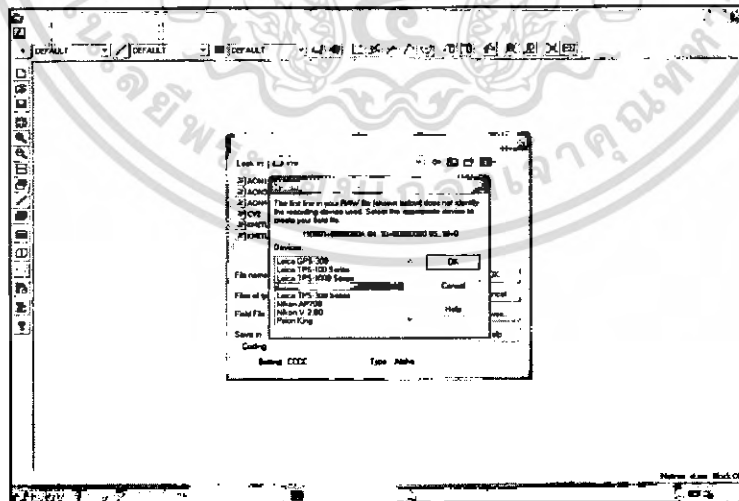
- เลือกเปลี่ยน Code โดยเข้าเมนู Task > Utilities จากนั้นหน้าจอจะเปลี่ยนไปและให้เข้าที่เมนู Tables > Code Table > Open > Alpha > OK
- เลือกลักษณะ Code ตามที่ตั้งไว้ในกล่องดังรูปที่ 3.6

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้เผยแพร่หรือทำซ้ำโดยไม่ได้รับอนุญาตจากเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Code	Description	Group	Elevation	Cont.	Color	Sym1	Sym2	Dim.1	Dim.2	Units
1	ABUT	BUILDING	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
2	BCK	ROAD	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
3	BI	BOUNDARY	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
4	BL	BOUNDARY	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
5	BLDG	BUILDING	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
6	BM	BENCH MARK	SURVEY	Yes	2			2.50	2.50	Plan
7	BRGE	BUILDING	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
8	BUND	BUILDING	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
9	CB	ROAD	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
10	CF	ROAD	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
11	CHEK	CHECK POINT	SURVEY	Yes	2			2.50	2.50	Plan
12	CONT	RELIEF	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
13	CUL	BOX CULVERT	DRAINAGE	Yes	2			3.00	3.00	Plan
14	DEFAULT	DEFAULT	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
15	DP	PI	DRAINAGE	Yes	2			2.50	2.50	Plan
16	DPUN	DRAINAGE	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
17	DRN	DRAINAGE	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
18	DWAY	ROAD	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
19	EB	ROAD	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
20	EF	ROAD	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
21	EL	LIGHT POLE	ELECTRIC	Yes	2			3.00	3.00	Plan
22	ELP	POLE & LIGHT	ELECTRIC	Yes	2			3.00	3.00	Plan
23	EMPH	EMERGENCY PH	ROAD	Yes	2			7.50	2.50	Plan
24	EP	ELECTRIC POLE	ELECTRIC	Yes	2			3.00	3.00	Plan
25	ES	RELIEF	Yes	Yes	2			2.50	2.50	Plan
26	ET	PYLON	ELECTRIC	Yes	2			3.00	3.00	Plan
27	EUN	ELECTRIC	ELECTRIC	Yes	2			2.50	2.50	Plan
28	FENC	BOUNDARY	Yes	Yes	4			2.50	2.50	Plan
29	FH	FIRE HYDRANT	WATER	Yes	2			3.00	3.00	Plan

รูปที่ 3.6 แสดงตาราง Code

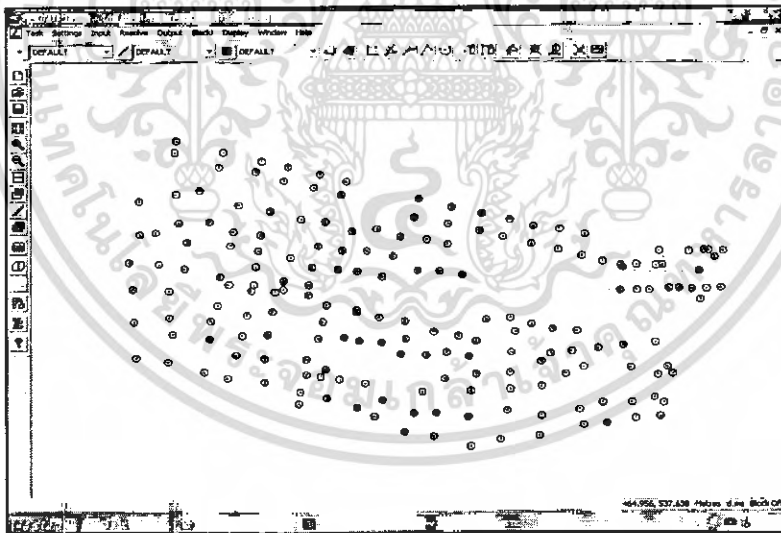
- เลือกแถบเมนู Resolve > Create Field File เพื่อนำไฟล์ที่ได้จากกล้องที่เป็นนามสกุล.GSI แปลงค่าเป็นนามสกุล .fid
- เลือกไฟล์ที่ต้องการแปลงจากนั้นคลิก OK
- เลือกรุ่นของกล้องที่ทำการสำรวจในที่นี้ใช้กล้อง Leica TPS-1100 Series แล้วคลิก OK ดังรูปที่ 3.7



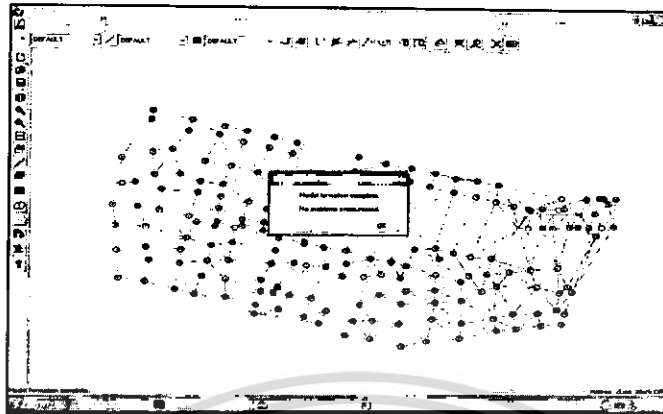
รูปที่ 3.7 แสดงการแปลงไฟล์

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

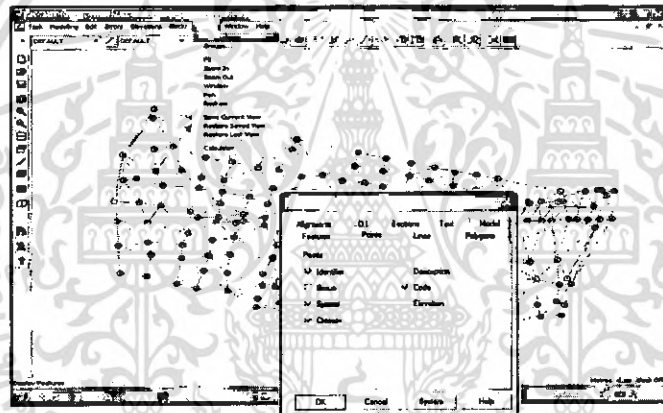
- เลือกแถบเมนู Resolve ➤ Reduce Field File จากนั้นเลือกไฟล์ที่เป็นนามสกุล .fld เพื่อแสดงข้อมูลและรูปภาพที่ได้จากการคำนวณของคอมพิวเตอร์ ดังรูปที่ 3.8
 - ถ้าต้องการให้เส้น Contour ขึ้น โดยเลือกแถบเมนู Task ➤ Terrain Modeling จากนั้นหน้าจอจะเปลี่ยนจากเดิม และให้เลือกเมนู Modeling ➤ Form Model
 - จากนั้นจะปรากฏ Dialogue ย่อยเกี่ยวกับการสร้างเส้นชั้นความสูงขึ้นมา ให้ปรับค่าระยะห่างของ Grid line
 - ถ้าต้องการแสดงรายละเอียดต่างๆที่ต้องการ ให้เลือกปรับได้ที่เมนู Display ➤ Features.. ดังรูปที่ 3.10
 - ถ้าต้องการให้แผ่นงานไปแสดงออกในโปรแกรม Auto CAD ให้เลือกเมนู Task ➤ CAD output ➤ Output จากนั้นตั้งชื่อไฟล์และเลือกโฟลเดอร์ที่ต้องการเก็บ
- รูปที่ 3.11
- จากนั้นเปิดโปรแกรม Auto CAD และเปิดไฟล์ที่มีนามสกุล.dwg ที่เก็บไว้ได้



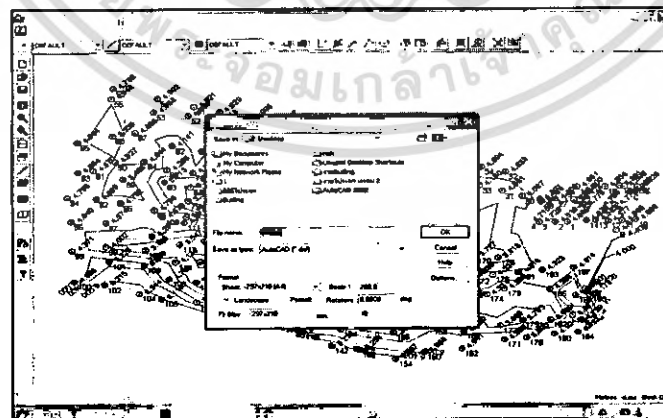
รูปที่ 3.8 แสดงข้อมูลที่ได้จากกล้อง



รูปที่ 3.9 แสดงการ Plot contour



รูปที่ 3.10 แสดงรายละเอียดต่างๆที่ต้องการ



รูปที่ 3.11 แสดงการ Print out ให้เป็นไฟล์.dwg

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

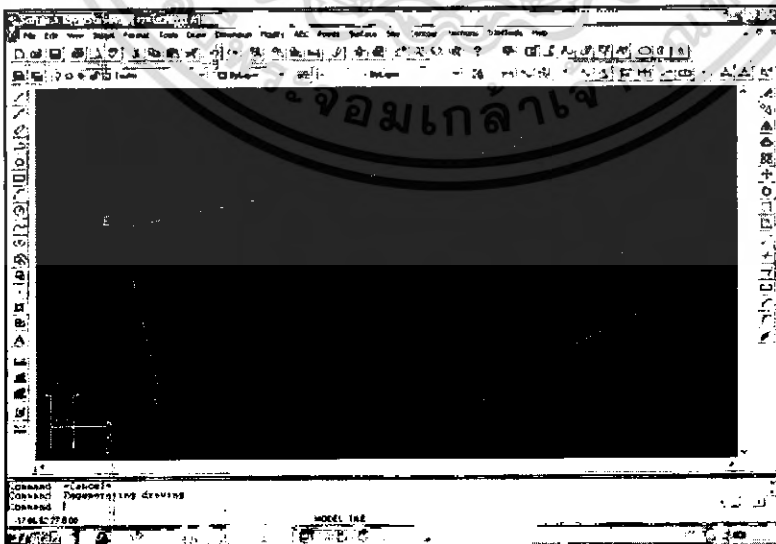
3.3. วิธีการใช้โปรแกรม Softdesk Civil Survey

- 1) การสร้างแนวขอบที่ดินตามโฉนดที่ดินหรือตามแบบสถาปัตยกรรมหรือการแบ่งแนวของพื้นที่ตามที่โครงการได้จัดไว้



รูปที่ 3.12 แสดงการสร้างขอบเขตที่ดินด้วยโปรแกรม Auto cad

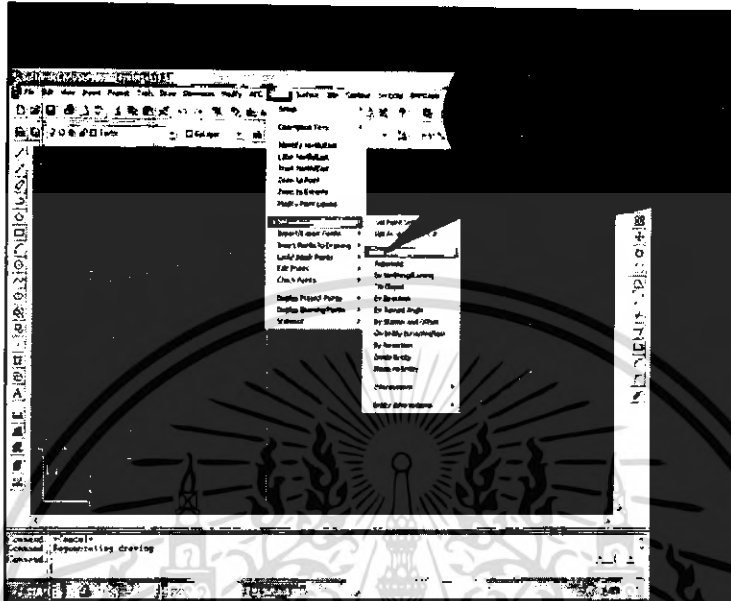
- 2) การสร้างเส้นแนวกริดตามลักษณะของพื้นที่ที่เราได้เก็บรายละเอียดในสนามเพื่อที่จะได้เห็นถึงความแตกต่างของค่าระดับของพื้นที่



รูปที่ 3.13 แสดงแนว Grid line

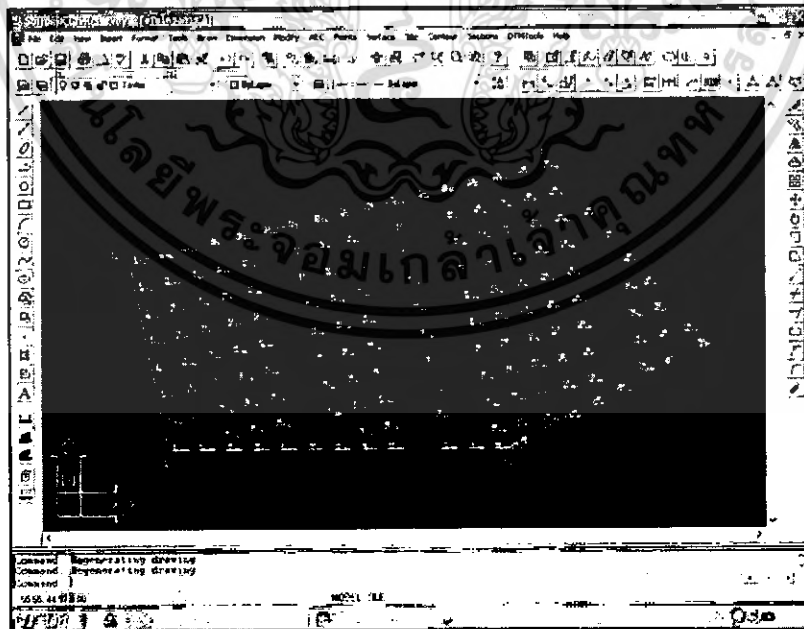
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 3) หัวข้อเกี่ยวกับการใช้โปรแกรม Softdesk Civil Survey เข้าคำสั่งย่อยของโปรแกรม Point
 > Set point > Manual เพื่อป้อนค่าระดับขึ้นมาจากการคำนวณได้จากข้อมูลในสนาม



รูปที่ 3.14 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการป้อนค่าระดับ

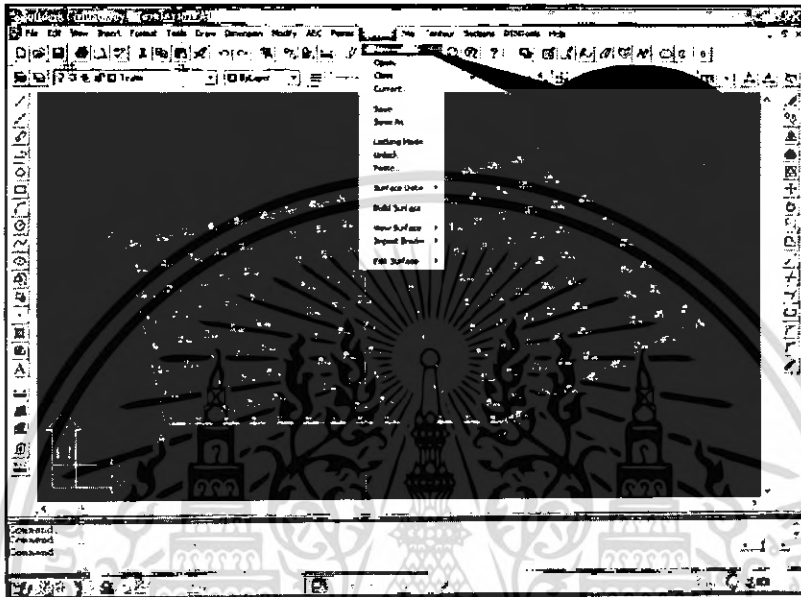
- 4) ป้อนค่าระดับตามแนวกริดที่สร้างไว้แล้วตั้งแต่ตอนแรก จนครบตัวอย่างการป้อนค่าระดับ



รูปที่ 3.15 แสดงค่าระดับในพื้นที่

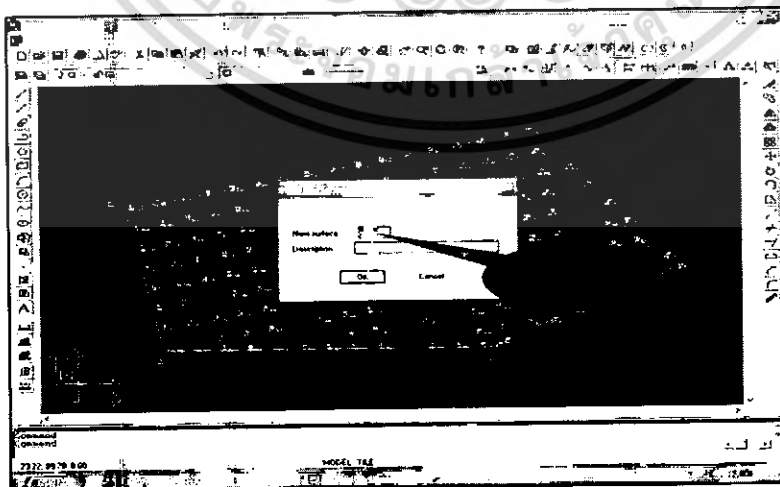
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 5) ขั้นตอนการใช้คำสั่งย่อย ของโปรแกรม Softdesk Civil Survey ในการสร้างเส้นชั้นความสูง หรือ Contours , Surface, NEW.....(คลิก)



รูปที่ 3.16 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

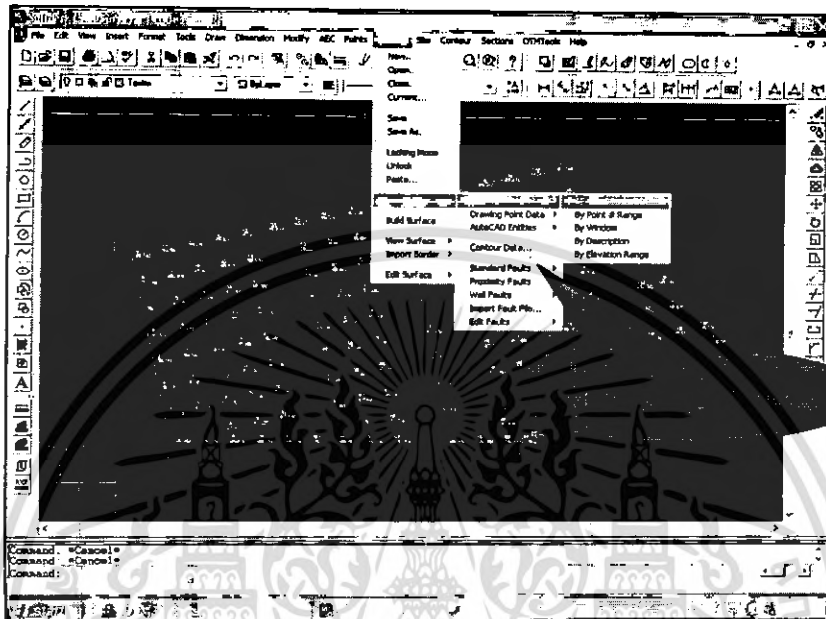
- 6) จะปรากฏไอคอนของหน้าต่าง New surface เพื่อที่จะให้ตั้งชื่อของชิ้นงาน แล้วกดตกลง (OK)



รูปที่ 3.17 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

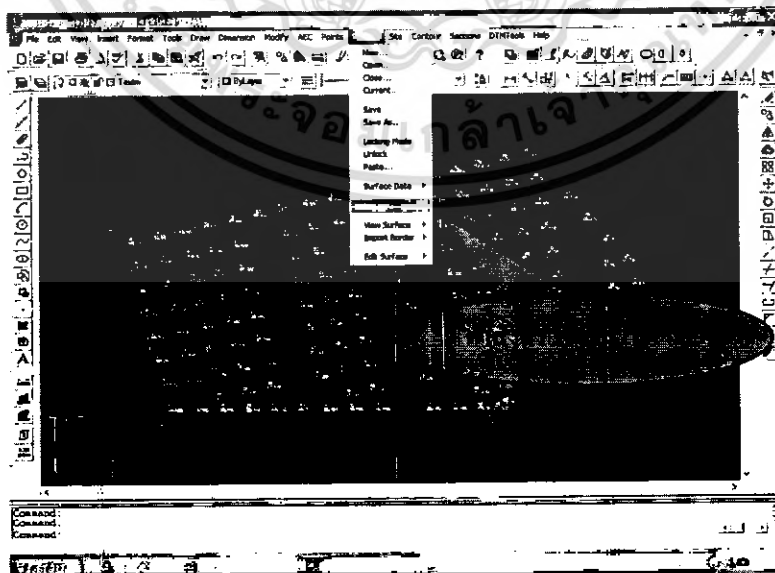
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 7) เข้าสู่คำสั่งย่อยของโปรแกรม Softdesk Civil Survey เพื่อตรวจดูจำนวน Point ของค่าระดับที่เราป้อนลงในแนวกริดในขั้นตอน Surface → Surface Data → Project Point Data → All



รูปที่ 3.18 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

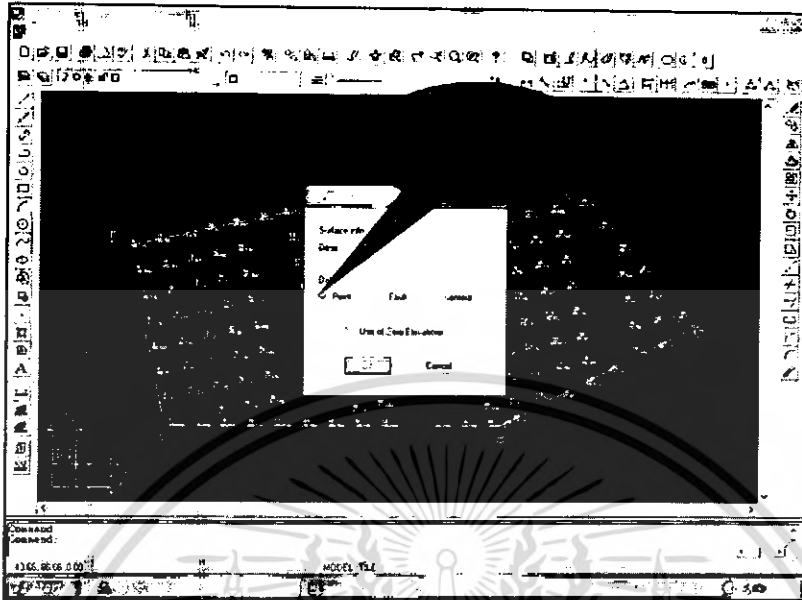
- 8) เข้าสู่คำสั่งย่อยของโปรแกรม Softdesk Civil Survey เพื่อให้เส้น Contour คัดเฉพาะ Point ตัวเดียว, Surface Build Surface (คลิก)



รูปที่ 3.19 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

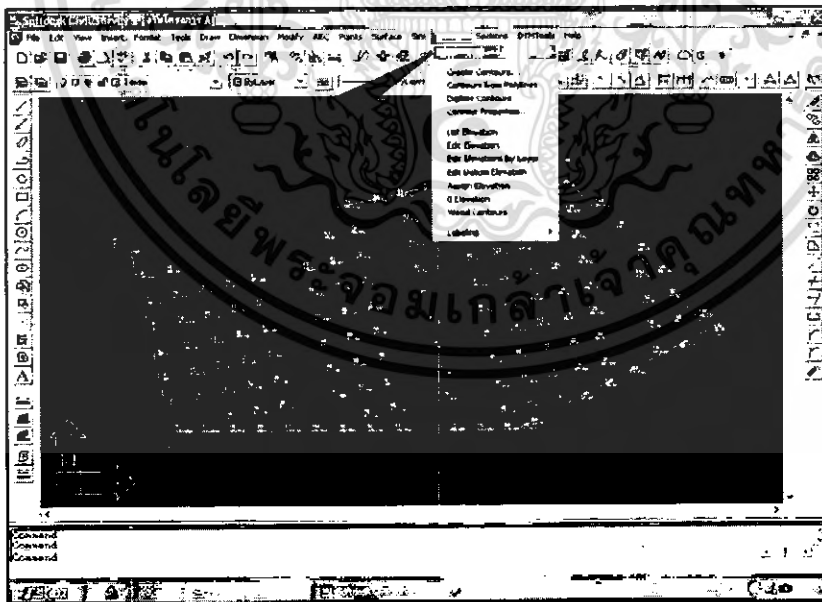
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

9) จะปรากฏหน้าต่างของ Surface generator แล้วจึงคลิกช่อง Point แล้วตอบ OK



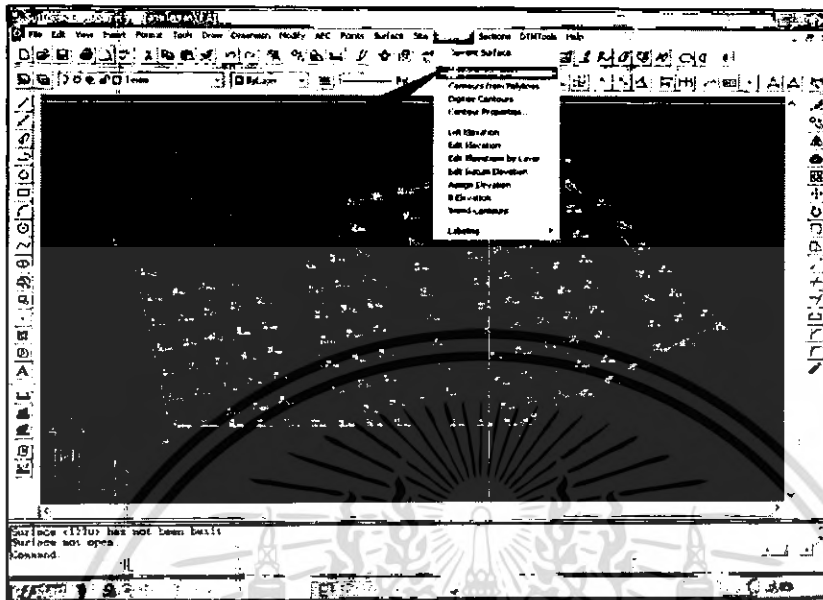
รูปที่ 3.20 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

10) ใช้คำสั่งย่อยของโปรแกรม Sofdesk Civil Survey เพื่อที่จะให้แสดงเส้นของ Contour เข้าคำสั่ง Contour, Current Surface.....



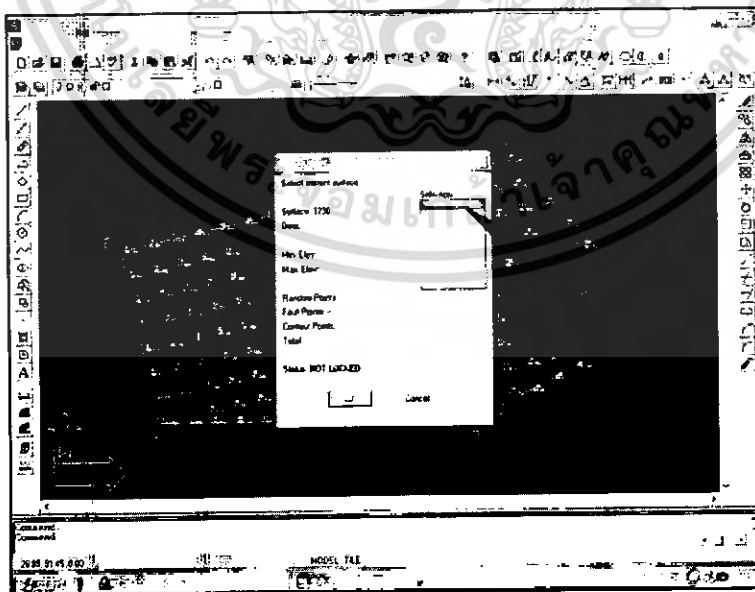
รูปที่ 3.21 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

11) ใช้คำสั่ง Contour, Create Contour.....แล้วคลิก



รูปที่ 3.22 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

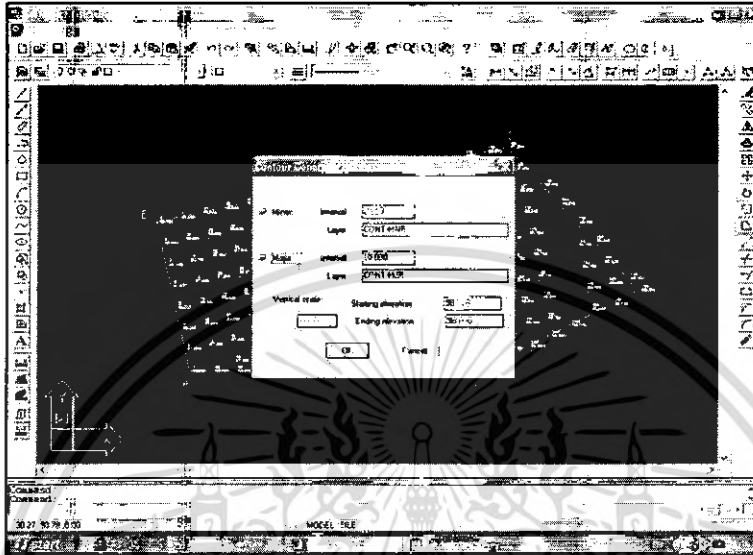
12) จะปรากฏหน้าต่างของ Select Surface หน้าต่างนี้จะแสดงชื่อชิ้นงานที่ตั้งไว้ด้วย และค่าระดับ Min Elev, Max Elev, ของพื้นที่ด้วยแล้วตอบ OK.



รูปที่ 3.23 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

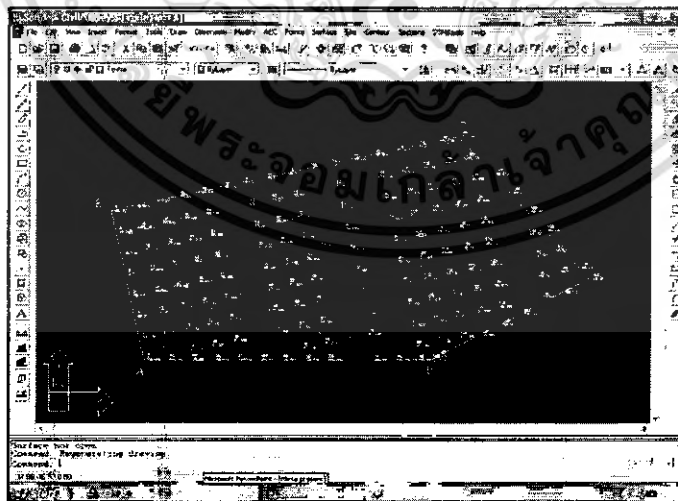
เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

- 13) จะปรากฏหน้าต่างย่อย Contour generator เพื่อค่าระยะห่างของความสูงและระยะระหว่างเส้นชั้นความสูง แล้วตอบ OK แล้ว Command ด้านล่างจะถาม Erase old contours (YES/NO) (YES) พิมพ์ Y และ Enter ก็จะมีปรากฏเส้นชั้นความสูง (Contour)



รูปที่ 3.24 แสดงการใช้โปรแกรมช่วยในการสร้างเส้นชั้นความสูง

- 14) รูปภาพแสดงตัวอย่าง การสร้าง Contour

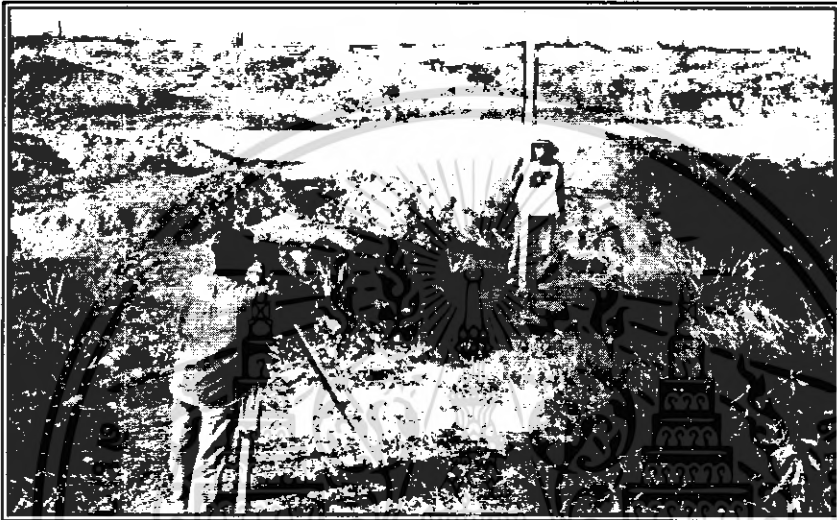


รูปที่ 3.25 แสดงตัวอย่าง การสร้าง Contour

บทที่ 4

ข้อมูลจากภาคสนามของโครงการพิเศษ

4.1. ข้อมูลของกล้อง Theodolite



รูปที่ 4.1. แสดงตัวอย่าง ลักษณะของพื้นที่



รูปที่ 4.2. แสดงตัวอย่าง ลักษณะของพื้นที่

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.1.1. พื้นที่ A

STA	BS	HI	FS	IFS	ELEV	REMARK
หมุดB	1.400	101.400			100.000	
A1				1.740	99.660	
A2				1.660	99.740	
A3				1.540	99.860	
A4				1.500	99.900	
A5				1.480	99.920	
B1				1.650	99.750	
B2				1.560	99.840	
B3				1.250	100.150	
B4				1.850	99.550	
B5				2.340	99.060	
C1				1.120	100.280	
C2				1.280	100.120	
C3				1.910	99.490	
C4				2.350	99.050	
C5				2.200	99.200	
D1				1.100	100.300	
D2				1.390	100.010	
D3				2.190	99.210	
D4				2.330	99.070	
D5				2.270	99.130	
E1				1.300	100.100	
E2				2.430	98.970	
E3				1.920	99.480	
E4				2.390	99.010	
E5				2.470	98.930	
F1				1.320	100.080	
F2				1.270	100.130	
F3				2.470	98.930	
F4				2.200	99.200	
F5				2.270	99.130	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.1.2. พื้นที่ B

STA	BS	HI	FS	IFS	ELEV	REMARK
พุดD	1.200	101.200			100.000	
A 1				2.070	99.130	
A 2				2.800	98.400	
A 3				2.550	98.650	
A 4				1.850	99.350	
B 1				1.210	99.990	
B 2				2.760	98.440	
B 3				2.560	98.640	
B 4				2.560	98.640	
C 1				1.250	99.950	
C 2				2.810	98.390	
C 3				2.610	98.590	
C 4				1.750	99.450	
D 1				1.250	99.950	
D 2				2.820	98.380	
D 3				2.420	98.780	
D 4				1.900	99.300	
E 1				1.240	99.960	
E 2				2.780	98.420	
E 3				2.380	98.820	
E 4				2.210	98.990	
F 1				1.260	99.940	
F 2				2.760	98.440	
F 3				2.430	98.770	
F 4				2.250	98.950	
G 1				1.330	99.870	
G 2				2.250	98.950	
G 3				2.860	98.340	
G 4				1.750	99.450	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.1.3. พื้นที่ C

STA	BS	HI	FS	IFS	ELEV	REMARK
หมุด A	1.000	101.000			100.000	
A1				1.240	99.760	
A2				2.750	98.250	
A3				2.520	98.480	
A4				2.080	98.920	
B1				1.280	99.720	
B2				2.820	98.180	
B3				2.640	98.360	
B4				2.300	98.700	
C1				1.270	99.730	
C2				2.750	98.250	
C3				2.490	98.510	
C4				2.070	98.930	
D1				1.210	99.790	
D2				2.700	98.300	
D3				2.640	98.360	
D4				2.030	98.970	
E1				1.210	99.790	
E2				2.770	98.230	
E3				1.490	99.510	
E4				2.360	98.640	
F1				1.110	99.890	
F2				2.770	98.230	
F3				2.610	98.390	
F4				2.490	98.510	
G1				1.110	99.890	
G2				2.710	98.290	
G3				3.000	98.000	
G4				2.100	98.900	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.1.4. พื้นที่ D

STA	BS	HI	FS	IFS	ELEV	REMARK
พุดA	1.500	101.500			100.000	
A1				1.830	99.670	
A2				1.890	99.610	
A3				2.130	99.370	
A4				2.850	98.650	
A5				2.940	98.560	
A6				2.980	98.520	
A7				2.120	99.380	
A8				0.510	100.990	
B1				1.510	99.990	
B2				1.540	99.960	
B3				2.020	99.480	
B4				2.750	98.750	
B5				2.860	98.640	
B6				2.910	98.590	
B7				2.230	99.270	
B8				0.440	101.060	
C1				1.450	100.050	
C2				2.240	99.260	
C3				2.460	99.040	
C4				2.530	98.970	
C5				2.790	98.710	
C6				2.610	98.890	
C7				2.330	99.170	
C8				0.460	101.040	
D1				1.490	100.010	
D2				1.720	99.780	
D3				2.300	99.200	
D4				2.560	98.940	
D5				2.860	98.640	
D6				2.960	98.540	
D7				2.120	99.380	
D8				0.530	100.970	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.1.5. พื้นที่ E

STA	BS	HI	FS	IFS	ELEV	REMARK
พุดE	1.500	101.500			100.000	
A1				1.150	100.350	
A2				2.130	99.370	
A3				1.790	99.710	
A4				1.490	100.010	
A5				2.300	99.200	
A6				1.300	100.200	
A7				1.360	100.140	
A8				0.060	101.440	
B1				1.300	100.200	
B2				2.680	98.820	
B3				2.490	99.010	
B4				1.460	100.040	
B5				2.550	98.950	
B6				2.290	99.210	
B7				0.950	100.550	
B8				0.040	101.460	
C1				1.190	100.310	
C2				2.490	99.010	
C3				2.780	98.720	
C4				1.970	99.530	
C5				2.490	99.010	
C6				2.100	99.400	
C7				1.200	100.300	
C8				0.050	101.450	
D1				1.260	100.240	
D2				2.550	98.950	
D3				2.770	98.730	
D4				1.520	99.980	
D5				1.730	99.770	
D6				2.390	99.110	
D7				1.080	100.420	
D8				0.070	101.430	
E1				1.260	100.240	
E2				2.470	99.030	
E3				2.310	99.190	
E4				1.520	99.980	
E5				1.300	100.200	

เอกสารนี้เป็นเอกสารทวงเวลาสำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยญาติให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.1.6. พื้นที่ F

STA	BS	HI	FS	IFS	ELEV	REMARK
พุดา	1.450	101.450			100.000	
A1				1.100	100.350	
A2				0.950	100.500	
A3				1.930	99.520	
A4				1.630	99.820	
A5				2.890	98.560	
A6				1.440	100.010	
A7				1.400	100.050	
B1				0.970	100.480	
B2				1.450	100.000	
B3				1.740	99.710	
B4				2.370	99.080	
B5				2.810	98.640	
B6				2.960	98.490	
B7				2.560	98.890	
C1				0.950	100.500	
C2				1.180	100.270	
C3				1.520	99.930	
C4				2.510	98.940	
C5				2.860	98.590	
C6				2.980	98.470	
C7				1.440	100.010	
D1				0.820	100.630	
D2				1.080	100.370	
D3				1.470	99.980	
D4				2.470	98.980	
D5				2.980	98.470	
D6				2.860	98.590	
D7				1.630	99.820	
E1				1.020	100.430	
E2				1.030	100.420	
E3				1.640	99.810	
E4				2.680	98.770	
E5				2.970	98.480	
E6				2.900	98.550	
E7				1.530	99.920	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

4.2. ตัวอย่างข้อมูลที่ได้จาก PC CARD ของกล้อง Total Station ยี่ห้อ Leica

110001+0000000A 84..10+00500000 85..10+00500000 86..10+00005000
87..10+00001500 88..10+00001500
110002+0000000B 81..00+00500002 82..00+00543973 83..00+00006060
110003+0000000A 25.324+17959530 84..10+00500000 85..10+00500000
86..10+00005000 88..10+00001500
410004+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110005+00000001 81..00+00500232 82..00+00493228 83..00+00004613
410006+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110007+00000002 81..00+00500508 82..00+00485417 83..00+00004367
410008+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110009+00000003 81..00+00500780 82..00+00480881 83..00+00003616
410010+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110011+00000004 81..00+00501968 82..00+00476576 83..00+00003049
410012+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110013+00000005 81..00+00509629 82..00+00477718 83..00+00003011
110014+00000006 81..00+00509918 82..00+00481506 83..00+00003603
110015+00000007 81..00+00509799 82..00+00485361 83..00+00004510
110016+00000008 81..00+00509684 82..00+00492512 83..00+00004945
410017+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110018+00000009 81..00+00510320 82..00+00501039 83..00+00004961
110019+00000010 81..00+00518501 82..00+00501182 83..00+00005078
410020+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110021+00000011 81..00+00518945 82..00+00493502 83..00+00004859
410022+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110023+00000012 81..00+00519652 82..00+00485905 83..00+00004441
410024+00000016 42....+00000000 43....+00000000 44....+00000000 45....+0000.000
110025+00000013 81..00+00519866 82..00+00482208 83..00+00003913

บทที่ 5

สรุปและวิเคราะห์ผล

ในการใช้กล้อง Total station และ Theodolite มีข้อได้เปรียบและเสียเปรียบตามลักษณะงานที่ได้ทำการสำรวจ กล้อง Total Station สามารถใช้โปรแกรมในการคำนวณข้อมูลที่ได้ทำการสำรวจในภาคสนามโดยใช้โปรแกรม LISCAD Plus เป็นโปรแกรมเฉพาะสำหรับกล้อง Total Station ยี่ห้อ Leica ในการคำนวณหาพื้นที่และเส้นชั้นความสูง เพราะเป็นโปรแกรมช่วยที่เหมาะสมกับงานทางด้านเขียนเส้นชั้นความสูง ส่วนกล้อง Theodolite เป็นกล้องที่ได้ข้อมูลสนามจาก Field book ใช้การคำนวณโดยวิธี manual และใช้โปรแกรม Softdesk Civil Survey ในการแสดงเส้นชั้นความสูง ความผิดพลาดที่เกิดขึ้นอาจเกิดจากตัวบุคคลหรือเครื่องมือ เช่น การอ่านค่าระดับจากไม้สตาฟแล้วปิดเศษตัวเลขไม่ถูกต้อง ดังนั้นข้อมูลที่ได้จากกล้อง Total Station ย่อมมีค่าที่ถูกต้องและแม่นยำกว่า ในที่นี้จะแบ่งพื้นที่ที่มีขนาดเล็กไปจนถึงพื้นที่ที่มีขนาดใหญ่เพื่อต่อการพล็อตกราฟ

พื้นที่ A

สถานที่ โครงการหมู่บ้านพิษขานันท์ ซ. ลาดพร้าว 71

ปัญหาและอุปสรรค

มีพื้นที่ 1,181 ตรม. หรือ 0.73 ไร่ ใช้เวลาทำงาน 90-105 นาที

สำหรับพื้นที่นี้เป็นพื้นที่ซึ่งมีคลองอยู่ในโครงการ จึงทำให้เกิดปัญหาในการวางไม้สตาฟไม่สม่ำเสมอเพราะบางตำแหน่งไม่สามารถตั้งไม้สตาฟและ ปริซิม ได้เนื่องจากเป็นคลองจึงทำให้ปัญหาอุปสรรคมีมากพอสมควรและปัญหาที่ตามมาเกี่ยวกับเรื่องของเวลาซึ่งเสร็จช้ากว่าเป้าหมายพอสมควร



รูปที่ 5.1 แสดงพื้นที่ A

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

พื้นที่ B

สถานที่ โครงการหมู่บ้านพิษชานันท์ ซ. ลาดพร้าว 71

ปัญหาและอุปสรรค

มีพื้นที่ 2,323 ตรม. หรือ 1.45 ไร่ ใช้เวลาทำงาน 60-90 นาที

เป็นพื้นที่ที่มีคลองผ่านภายในโครงการที่ทำการสำรวจ ส่วนการใช้กล้อง Total station ทำงานได้สะดวกกว่าตอนต้นเพราะช่างสำรวจเริ่มมีชำนาญงานการตั้งโปรแกรมในกล้อง Total Station จึงทำให้สามารถทำงานได้เร็วขึ้น แต่ก็ยังมีปัญหาเกี่ยวกับการเก็บรายละเอียดเนื่องจากการตั้งปริมิตต้องข้ามคลองตลอดซึ่งอาจทำให้เสียเวลาไปบ้าง ส่วนกล้อง Theodolite นั้นจะทำงานได้สะดวกกว่าเดิม เพราะมีพื้นที่น้อยและสภาพพื้นที่มีความโล่งจึงเก็บรายละเอียดภายในพื้นที่ได้รวดเร็ว



รูปที่ 5.2 แสดงพื้นที่ B

พื้นที่ C

สถานที่ โครงการหมู่บ้านชลดา สุวรรณภูมิ

ปัญหาและอุปสรรค

มีพื้นที่ 2,805 ตรม. หรือ 1.75 ไร่ ใช้เวลาทำงาน 60-105 นาที

พื้นที่สำหรับโครงการนี้นั้นเนื่องจากเป็นพื้นที่ที่มีการขุดลอกเป็นคูคลอง การวางไม้สตีฟจึงไม่เสมอเพราะบางจุดบางตำแหน่งไม่สามารถตั้งไม้สตีฟและปริมิตได้เนื่องจากเป็นคลอง จึงทำให้ปัญหาอุปสรรคพอสมควรและปัญหาที่ตามมาเกี่ยวกับเรื่องของเวลาซึ่งอาจช้ากว่าเป้าหมายที่ตั้งไว้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



รูปที่ 5.3 แสดงพื้นที่ C

พื้นที่ D

สถานที่ โครงการหมู่บ้านชลดา สุวรรณภูมิ

ปัญหาและอุปสรรค

มีพื้นที่ 3,492 ตรม. หรือ 2.18 ไร่ ใช้เวลาทำงาน 90 นาที

พื้นที่สำหรับโครงการนี้นั้นมีลักษณะคล้ายพื้นที่ c เนื่องจากเป็นพื้นที่ที่มีการขุดลอกเป็น
 ถูกลองเพื่อปรับสภาพพื้นที่การก่อสร้าง การวางไม้สตีฟจึงไม่เสมอเพราะบางจุดบางตำแหน่งไม่
 สามารถตั้งไม้สตีฟและปรีซิม ได้เนื่องจากเป็นคลองจึงทำให้ปัญหาอุปสรรคพอสมควรและปัญหาที่
 ตามมาก็เกี่ยวกับเรื่องของเวลาซึ่งอาจจะช้ากว่าเป้าหมายที่ตั้งไว้



รูปที่ 5.4 แสดงพื้นที่ D

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

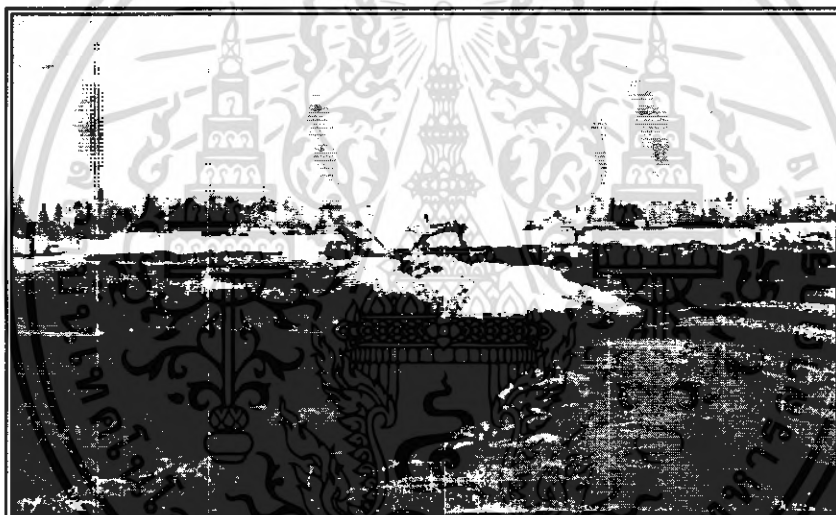
พื้นที่ E

สถานที่ โครงการหมู่บ้านชลดา สุวรรณภูมิ

ปัญหาและอุปสรรค

พื้นที่ 3,978 ตรม. หรือ 2.48ไร่ ใช้เวลาทำงาน 120-180 นาที

เป็นพื้นที่โล่งการทำงานสะดวกพอสมควร แต่ปัญหาหลักสำหรับพื้นที่นี้คือ มีการถมที่ไปด้วย และพื้นที่บางส่วนยังเป็นหนองน้ำมีดินรูปภูเขาขึ้นด้วย ดังนั้นปัญหาส่วนใหญ่จะเกิดจากการเก็บรายละเอียดมากกว่าเพราะการทำงานในพื้นที่ทำให้มีอุปสรรคพอสมควร โดยเฉพาะการใช้กล้อง Theodolite เพราะต้องอ่านค่าจากไม้สตาฟเพื่อเก็บรายละเอียด ดังนั้นค่าระดับของพื้นที่จึงมีการเปลี่ยนแปลงตลอด



รูปที่ 5.5 แสดงพื้นที่ E

พื้นที่ F

สถานที่ โครงการหมู่บ้านชลดา สุวรรณภูมิ

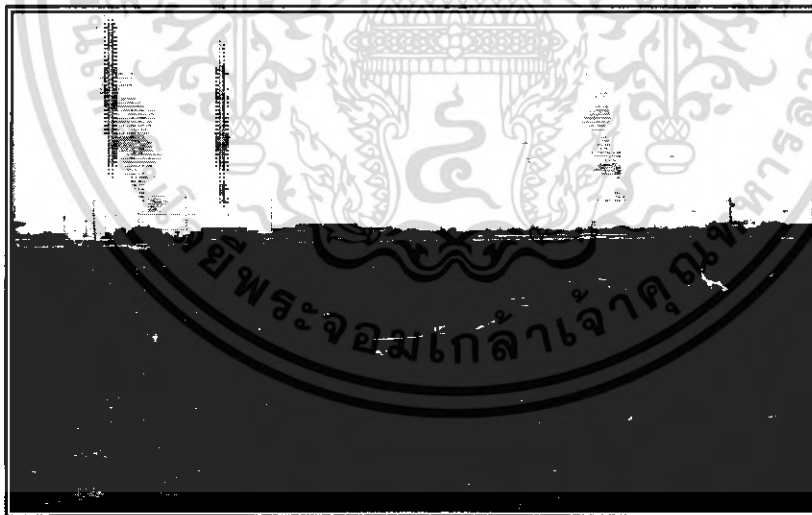
ปัญหาและอุปสรรค

เนื้อที่ 7,697 ตรม. หรือ 4.81ไร่ ใช้เวลาทำงาน 150-210 นาที

สำหรับพื้นที่ที่ทำการสำรวจนี้ติดคลองสาธารณะในการเข้าไปทำงานในครั้งแรกทางคณะสำรวจได้ทำการสำรวจโดยใช้กล้อง Total station เริ่มทำงาน 10.30 น. โดยการหุดวงรอบเนื่องจากเป็นพื้นที่ถมจึงทำงานได้ไม่ค่อยสะดวกเท่าที่ควรจึงทำให้ตั้งปริซึมลำบากตามไปด้วยส่วนปัญหาหลักก็เกิดจากการตั้งปริซึมเก็บรายละเอียดเพราะจากพื้นที่ทำให้ยังต้องเดินข้ามคลองภายในพื้นที่ทำงานรวมทั้งมีดินรูปภูเขามากจึงต้องตัดดินหญ้าแหวกดินหญ้าตลอดจึงทำให้งานออกมาล่าช้าแล้วเสร็จเอกสารนี้เป็นเอกสารที่ส่งงานไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เอนูญาติเหินาไปไซประโยชน์คนการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประมาณ 17.30น. ส่วนการใช้กล้อง Theodolite นั้นก็เช่นกันลักษณะงานจะลำบากมากกว่าเพราะต้องใช้ไม้สตาฟในการเก็บรายละเอียดและใช้เทปวัดระยะอยู่ตลอดเวลาจึงทำให้งานมีอุปสรรคเพิ่มขึ้นอีกเพราะการวางไม้สตาฟไม่ได้ตามแนวกริดลาย (Grid line) ดังมีความผิดพลาดที่เกิดขึ้นจากการทำงานดังนี้

- 1) เนื่องจากเป็นโครงการแรกจึงทำให้การติดต่อประสานงานกับผู้รับผิดชอบโครงการเป็นไปอย่างล่าช้าเพราะจะต้องไม่ทำความเสียหายกับหมุด ควบคุมของโครงการและไม่ส่งผลกระทบต่อหมุดใดๆของงานก่อสร้างของโครงการ
- 2) เป็นผลต่อเนื่องจากการวางแผนของผู้บริหาร โครงการจึงทำให้งานที่วางแผนไว้ออกมาล่าช้า
- 3) เนื่องจากผู้สำรวจยังไม่ชำนาญการใช้กล้องและ โปรแกรมในดวงกล้องจึงทำให้ การทำงานไม่ราบรื่นเท่าที่ควร
- 4) ค่าที่อ่านได้อาจจะมีความคลาดเคลื่อนและผิดพลาดตามมาด้วย
- 5) หมุดโครงข่ายวงรอบไม่สามารถวางแล้วทิ้งไว้ได้เนื่องจากทาง โครงการมีการก่อสร้างเพื่อปรับพื้นที่ด้วย



รูปที่ 5.6 แสดงพื้นที่ F

คุณสมบัติของกล้อง Total station

ข้อได้เปรียบ

- กล้อง Total Station เป็นกล้องที่สามารถบันทึกข้อมูลสนามลงแผ่นบันทึกข้อมูลได้ ซึ่งจะทำให้ไม่เสียเวลาในการจดบันทึกลง Field book และข้อมูลที่ได้จาก Memory Card จากการสำรวจในสนามนั้น สามารถนำข้อมูลนั้น down load ลงใน computer และทำการคำนวณเส้นชั้นความสูงโดยใช้โปรแกรม LISCAD Plus
- สามารถเก็บข้อมูลได้โดยใช้แผ่นบันทึกข้อมูลจากตัวเครื่องได้ทันที
- สามารถแก้ไขข้อมูลได้เมื่อใช้คู่กับโปรแกรมคอมพิวเตอร์

ข้อเสียเปรียบ

- กล้อง Total station ไม่เหมาะกับงานวาง line ในด้านงานก่อสร้างเพราะ เสียเวลาในการ key program
- ผู้ทำการสำรวจยังไม่ชำนาญโปรแกรมเท่าที่ควร
- ผู้ใช้โปรแกรม LISCAD Plus อาจยังไม่ชำนาญจึงทำให้การทำงานล่าช้าตามไปด้วย

คุณสมบัติของกล้อง Theodolite

ข้อได้เปรียบ

- กล้อง Theodolite เป็นการทำงานโดยวิธี manual ได้เลย ซึ่งได้ข้อมูลจากงานสนามโดยการจดลงใน field book
- กล้อง Theodolite เป็นกล้องที่เหมาะสมกับงานวาง line และงานระดับเล็กๆสำหรับงานก่อสร้างได้ดี
- เวลาในการทำงานเร็วกว่ากล้อง Total station
- ราคาในการเช่ากล้องถูกกว่ากล้อง Total station

ข้อเสียเปรียบ

- ความละเอียดของชิ้นงานต่ำกว่ากล้อง Total station
- ใช้เวลาในการคำนวณโดยเครื่องคิดเลขมาก
- ความแม่นยำในข้อมูลน้อยกว่ากล้อง Total station

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ตารางแสดงการได้เปรียบเสียเปรียบของกล้อง 2 ชนิด

ลักษณะงาน	กล้อง Total station		กล้อง Theodolite	
	ข้อได้เปรียบ	ข้อเสียเปรียบ	ข้อได้เปรียบ	ข้อเสียเปรียบ
การบันทึกข้อมูล	✓	—	—	✓
เวลาในการปฏิบัติงาน	—	✓	✓	—
งานจัดทำแผนที่	✓	—	—	✓
งานวงรอบ	—	✓	✓	—
งานวาง Line	—	✓	✓	—
ราคาเช่ากล้อง(บาท/วัน)	—	✓	✓	—
ความละเอียดของชิ้นงาน	✓	—	—	✓

ข้อเสนอแนะ

- ปัญหาหลักๆสำหรับกล้อง Total station นั้น ก่อนทำการสำรวจควรศึกษาโปรแกรมให้เข้าใจหลักการการทำงาน เพื่อที่ได้ทำงานสะดวก และรวดเร็วแล้วยังมีข้อผิดพลาดให้น้อยที่สุด เนื่องจากกล้องมีฟังก์ชันและ โปรแกรมที่พอสมควร แต่ข้อดีของกล้อง Total station คือไม่มีการบันทึกจากสมุดสนาม เพราะมีแผ่นบันทึกในตัวกล้องอยู่แล้ว
- ส่วนกล้อง Theodolite นั้น โดยหลักการแล้วเป็นกล้องที่เหมาะสมกับงานวาง line และงานวงรอบในงานก่อสร้าง ซึ่งเป็นกล้องที่ทำงานไม่ยุ่งยากและมีโปรแกรมไม่ซับซ้อนทำงานง่ายแถม สะดวก

ราคาค่าเช่ากล้อง/วัน

- Totalstation 1,500-1,800 ตามราคาท้องตลาดและบริษัทเอกชน
- Theodolite 500-1,000 ตามราคาท้องตลาดและบริษัทเอกชน

สรุปเวลาและค่าใช้จ่ายในการทำโครงการพิเศษ

พื้นที่ (แปลง)	เนื้อที่ (ไร่)	กล้อง Total station เวลา(นาที)	กล้อง Theodolite เวลา(นาที)	ค่าใช้จ่ายกล้อง Total station (วัน/บาท)	ค่าใช้จ่ายกล้อง Theodolite (วัน/บาท)
A	0.73	105	90	2,100	1,300
B	1.45	90	60	2,050	1,250
C	1.75	75	60	2,000	1,100
D	2.18	90	90	2,200	1,400
E	2.48	180	120	2,400	1,700
F	4.81	210	150	2,200	1,200
			รวม	12,950	7,950

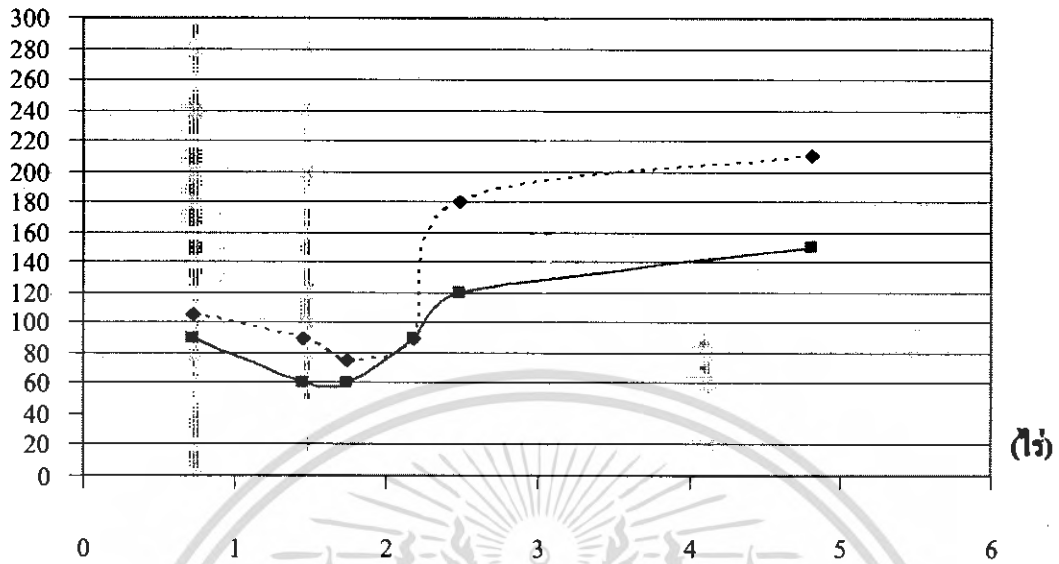
ค่าเฉลี่ยของพื้นที่ต่อค่าใช้จ่าย

พื้นที่ (แปลง)	เนื้อที่ (ไร่)	กล้อง Total station เวลา(นาที)	กล้อง Theodolite เวลา(นาที)	ค่าใช้จ่ายกล้อง Total station (วัน/บาท)	ค่าใช้จ่ายกล้อง Theodolite (วัน/บาท)
1	1	60	45	1,250	800

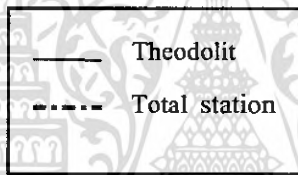
หมายเหตุ - ราคาและเวลาดังกล่าวขึ้นอยู่กับสภาพพื้นที่ของการสำรวจ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

(นาทีก)



กราฟแสดงการเปรียบเทียบกล้อง Total station and Theodolite



สรุปและวิเคราะห์ผลการทำงาน

โดยหลักแล้วเนื้อหาที่คณะวิจัยได้จัดทำนั้นเป็นการเปรียบเทียบการใช้กล้อง Total station และ Theodolite ให้เหมาะสมกับงานก่อสร้าง ซึ่งได้ออกไปเก็บข้อมูลจริงในงานสนาม จึงทำให้ทราบได้ถึงข้อแตกต่างระหว่างกล้อง Theodolite และ Total station ที่เกิดขึ้นจากที่คณะวิจัยได้ทำการสำรวจ และรวมข้อมูลไปจนถึงข้อเปรียบเทียบขนาดพื้นที่ ๆ แตกต่างกันและเวลาในการทำงานหรือค่าใช้จ่ายมาประกอบในโครงการวิจัย เพื่อจะทำให้ทราบว่าปัญหาอุปสรรคที่เกิดขึ้นในระหว่างการทำงานของกล้องทั้ง 2 ชนิดมีความเหมาะสมเพียงใดเมื่อนำไปปฏิบัติในงานจริงทั้งในงานภาคสนามและงาน Office เมื่อได้ปฏิบัติงานหน้าสนามจึงทำให้กลุ่มวิจัยได้ทราบถึงลักษณะการใช้งานของกล้องในงานก่อสร้าง มีความแตกต่างกัน เช่นกล้อง Total station เป็นกล้องที่สามารถเก็บรายละเอียดของพื้นที่ไว้ในตัวกล้องได้ขณะทำการสำรวจส่วนมากกล้อง Total Station จะมีราคาสูงส่วนใหญ่จะเป็นองค์กรของรัฐและบริษัทเอกชนที่นิยมใช้เพราะราคางานของโครงการมีราคาสูง ส่วนของกล้อง Theodolite นั้นจากการปฏิบัติภาคสนามที่ได้ทำงานจริง เป็นกล้องที่เหมาะสมกับงานทางด้านก่อสร้าง เช่น งานทำเอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา 44

แผนที่ งานหมุดวงรอบ และงานวาง Line เป็นต้น แต่ลักษณะของโครงการที่ได้ศึกษาจะอยู่ในขอบเขตงานทำแผนที่ และหมุดวงรอบ เมื่อกลุ่มวิจัยได้นำข้อมูลมาแสดงผล และ พล็อตกราฟระหว่างเวลาของการทำงาน กับขนาดของพื้นที่ จะเห็นว่าความแตกต่างที่เกิดขึ้นทำให้มีความชัดเจนในการทำงานของกล้อง ได้ดีและยังสามารถเปรียบเทียบข้อมูลจากเส้นกราฟดังที่ได้แสดงไว้ จะเห็นว่ากล้อง Total station ใช้เวลาในการทำงานมากกว่ากล้อง Theodolite รวมไปถึงการความชำนาญงานของผู้ทำการสำรวจด้วย



บรรณานุกรม

- ร.อ. พิพัฒน์ สอนวงษ์ การสำรวจประยุกต์ คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์
- คู่มือช่าง กรมทรัพยากรธรณี “ความคลาดเคลื่อนในการรังวัด” 2513
- กรมที่ดิน “การใช้ขอบเขตของความผิดพลาดในการรังวัด” 2509
- รศ.วัชรินทร์ วิทยกุล “การสำรวจเพื่อการก่อสร้าง”
- เจิมศักดิ์ หัวเพชร “Surveying” แผนกช่างสำรวจ เทคนิคกรุงเทพฯ
- ขรรขง ทรัพย์สุขอำนาจ “Surveying” วิชาเขตเทคนิคกรุงเทพฯ
- ขรรขง ทรัพย์สุขอำนาจ การสำรวจเพื่อการก่อสร้าง

