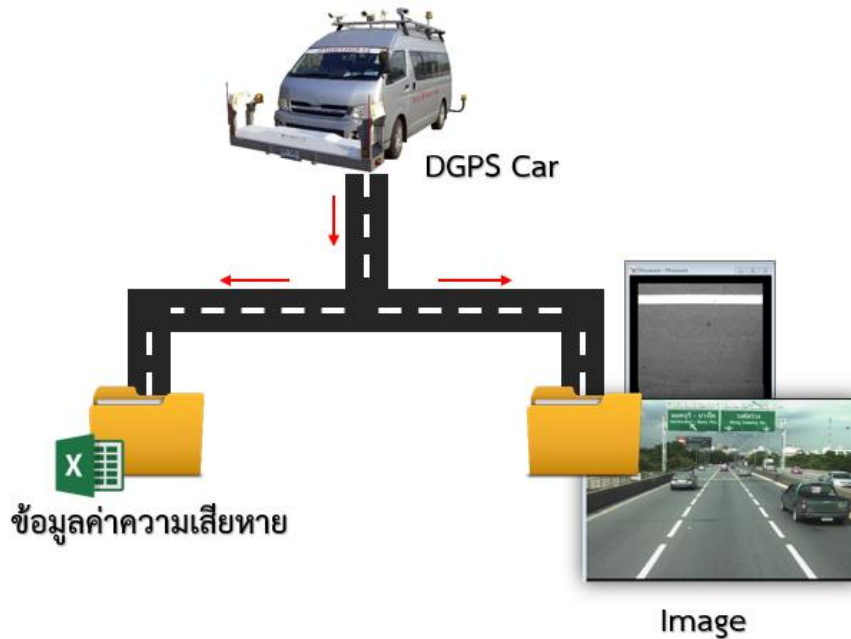


ประมวลผลข้อมูลการสำรวจสภาพทาง

การสำรวจในแต่ละวันข้อมูลที่ได้จะทำการแบ่งข้อมูลได้เป็น 2 ประเภท โดยข้อมูลแรกจะเป็นข้อมูลค่าความเสียหาย และส่วนข้อมูลที่สอง คือข้อมูลภาพการสำรวจทั้งที่ได้จากกล้องหน้ารถ เป็นภาพสองข้างทางและข้อมูลภาพจากกล้องหลังรถ เป็นภาพความเสียหายของผิวทาง ทั้ง 2 ข้อมูลมีวิธีการประมวลผลที่ต่างกัน ดังรูปที่ 5-1

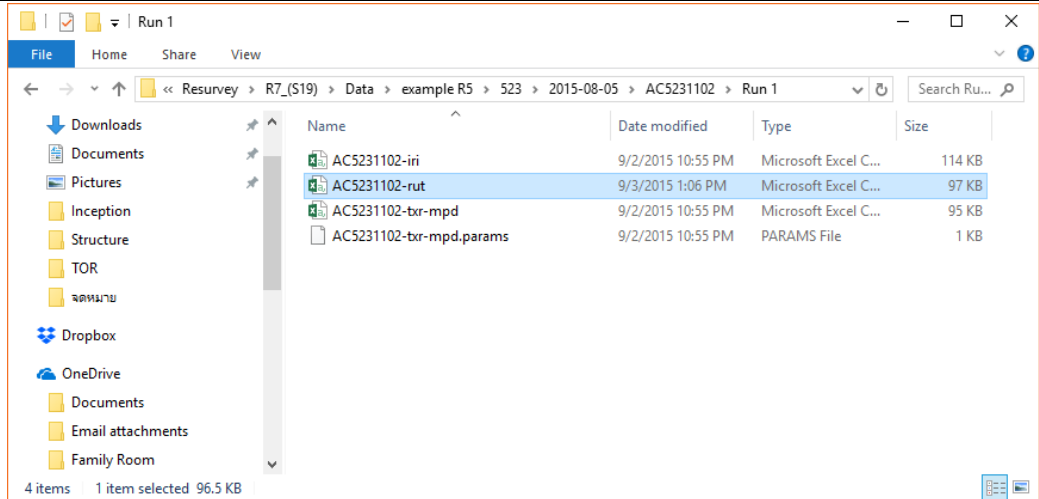


รูปที่ 5-1 แสดงการทำงานของรถสำรวจ DGPS

ข้อมูลที่ได้จากการสำรวจ

1. โครงสร้างการเก็บข้อมูลค่าความเสียหาย

ข้อมูลความเสียหายจะสามารถนำส่งออกหลังจากมีการสำรวจเสร็จสิ้น และทำการประมวลผลเพื่อจะได้ค่าความเสียหายทั้ง 3 ข้อมูล ได้แก่ ข้อมูลค่าดัชนีความขรุขระสากล (International Roughness Index, IRI) ข้อมูลค่าความสึกร่อนล้อ (Rutting) และข้อมูลค่าความหยาบเฉี่ยของพื้นผิวทาง (Mean Profile Depth, MPD) ค่าดังกล่าวจะได้จากการประมวลผลบนรถสำรวจ ผลที่ได้จะออกมาในรูปแบบตาราง Excel ซึ่งจะมีรายละเอียดต่างๆ ของการสำรวจ ดังรูปที่ 5-2



รูปที่ 5-2 แสดงผลจากการประมวลผลหลังจากการสำรวจ

ภายในไฟล์ข้อมูลต่างๆ จะแสดงรายละเอียดภายในที่แตกต่างกัน ซึ่งแล้วแต่การใช้งานของแต่ละค่าความเสียหาย ยกเว้นเพียงตำแหน่งของความเสียหายที่จะแสดงเป็นตำแหน่งเดียวกัน ดังนั้นผลจากการประมวลผลจะแสดงตำแหน่งจุดความเสียหาย และภายในจุดนั้นก็ประกอบไปด้วยค่าความเสียหายทั้ง 3 ค่า พร้อมทั้งแสดงข้อมูลภายใน 2 ข้างทางประกอบ ดังรูปตัวอย่างการแสดงผลภายในไฟล์ข้อมูลความสึกกร่อน

Section	Distance (	Sub Distan	Rut Right	Rut Left	Rut Lane	GPS positi	Speed (kn	Latitude (	Longitude (	Altitude (	Events
1	0.025	0.025	3.08	2.439	3.773	FALSE	30.2	17.44443	99.15876	188.4	
2	0.05	0.05	0.359	0.891	0.986	FALSE	40.7	17.44446	99.15852	188.8	
3	0.075	0.075	0.476	1.615	1.663	FALSE	48.2	17.44447	99.15829	189.3	
4	0.1	0.1	9.569	1.452	9.703	FALSE	53.5	17.44453	99.15805	202	
5	0.125	0.125	7.769	0.222	7.771	FALSE	57.6	17.44451	99.15783	187.9	
6	0.15	0.15	4.868	0.461	4.874	FALSE	61.3	17.44453	99.1576	187.9	
7	0.175	0.175	11.398	0.387	11.398	FALSE	64.3	17.44455	99.15737	187.2	
8	0.2	0.2	2.676	2.498	4.168	FALSE	66.7	17.44457	99.15713	187.5	
9	0.225	0.225	2.736	1.823	3.79	FALSE	68.9	17.4446	99.1569	187.8	
10	0.25	0.25	6.547	2.857	7.076	FALSE	70.9	17.44462	99.15667	187.6	
11	0.275	0.275	14.54	2.17	14.54	FALSE	72.4	17.44462	99.15643	187	
12	0.3	0.3	2.943	0.683	3.125	FALSE	73.1	17.44463	99.1562	187.7	
13	0.325	0.325	0.684	0.57	1.057	FALSE	73.8	17.44466	99.15597	187.3	
14	0.35	0.35	2.327	6.999	7.045	FALSE	74.2	17.44466	99.15573	186.7	
15	0.375	0.375	3.849	10.895	12.215	FALSE	74.7	17.44467	99.1555	187	
16	0.4	0.4	5.175	8.094	9.471	FALSE	74.3	17.44467	99.15527	188.3	
17	0.425	0.425	10.262	6.817	11.131	FALSE	74.3	17.44468	99.15503	187.9	
18	0.45	0.45	6.214	2.902	6.367	FALSE	75.1	17.44467	99.15479	183.1	
19	0.475	0.475	3.467	5.651	6.712	FALSE	75.6	17.44464	99.15457	181.5	
20	0.5	0.5	1.449	3.065	3.221	FALSE	76.3	17.44463	99.15433	181.7	
21	0.525	0.525	0.955	3.017	3.233	FALSE	77.2	17.44466	99.1541	181.2	

รูปที่ 5-3 แสดงตัวอย่างข้อมูลความสึกกร่อนจากการประมวลผล



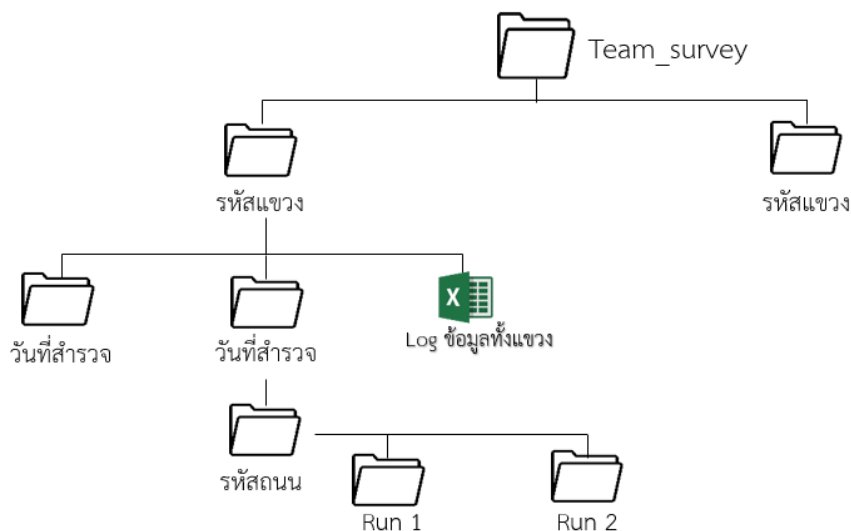
## 2. โครงสร้างการเก็บข้อมูลภาพถ่ายจากรถสำรวจบริเวณ 2 ข้างทาง

ข้อมูลที่ได้จากการสำรวจ ผลที่ได้จะได้ทั้งข้อมูลความเสียหาย และส่วนที่ 2 จะเป็นข้อมูลภาพถ่าย 2 ข้างทาง ซึ่งจะได้จากกล้องหน้ารถสำรวจ โดยความละเอียดของภาพนั้นจะต้องมองเห็นสภาพทรัพย์สินชัดเจน ให้สามารถประเมินด้วยตาเปล่าได้ ความละเอียดของภาพจะอยู่ไม่ต่ำกว่า 1,280 x 960 pixels และสามารถเก็บภาพได้คมชัดในสภาพสภาวะแสงน้อย หลังจากทำการสำรวจข้อมูลสายทางแล้ว จึงนำมาทำการประมวลผลผ่านโปรแกรมเฉพาะทางเพื่อให้ได้ภาพถ่าย 2 ข้างทาง ดังรูปที่ 5-4



รูปที่ 5-4 แสดงตัวอย่างรูป 2 ข้างทางจากระบบ Roadnet

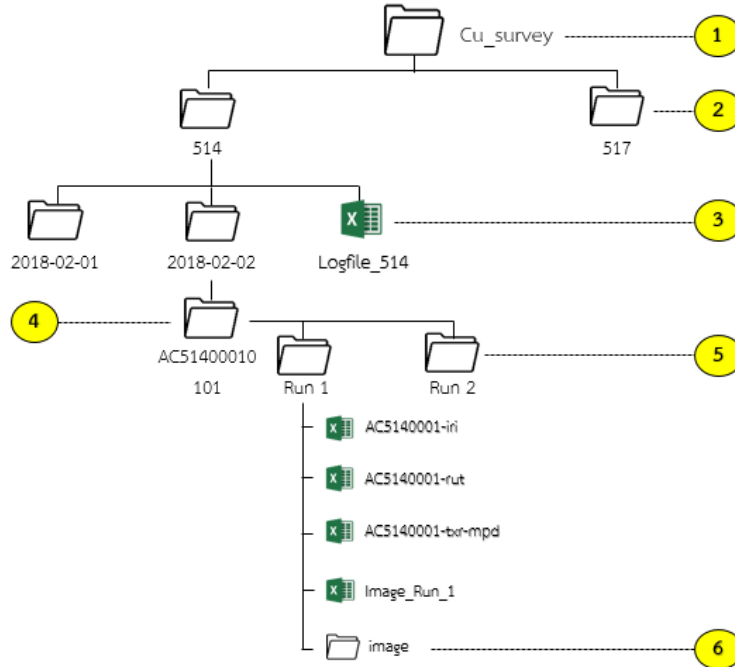
เมื่อข้อมูลทั้ง 2 ข้อมูลได้ทำการประมวลผลแล้ว สิ่งที่ยังบรรยายด้านบนทั้งหมดเป็นผลจากการสำรวจทั้งสิ้น แต่การเก็บข้อมูลให้เป็นระเบียบก็เป็นสิ่งสำคัญ ถ้าข้อมูลผลลัพธ์เป็นข้อมูลที่มีจำนวนมาก การจัดการก็ต้องเป็นระเบียบด้วยเช่นกัน เพื่อได้มีการตรวจสอบและนำเข้าได้ง่าย สะดวก เมื่อพบเจอปัญหาจากส่วนไหนจะได้เปิดแก้ไขได้ถูก จึงจำเป็นต้องจัดรูปแบบให้เป็นระเบียบและเป็นมาตรฐานพื้นฐาน



รูปที่ 5-5 แสดงโครงสร้างการเก็บข้อมูลค่าความเสียหาย



จากการแสดงโครงสร้างการเก็บข้อมูลเมื่อมีการประมวลผลจากทีมสำรวจข้อมูลจะถูกเก็บให้เป็นระเบียบ เพื่อง่ายต่อการตรวจสอบและนำเข้าสู่ฐานข้อมูล Roadnet ดังนั้นตัวอย่างการจัดเก็บข้อมูลจะเป็นดังรูปที่ 5-6



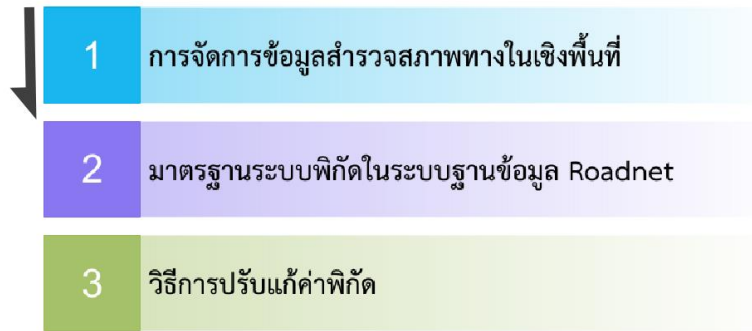
รูปที่ 5-6 แสดงตัวอย่างโครงสร้างการเก็บข้อมูลค่าความเสียหาย

#### ขั้นตอนในการจัดเก็บข้อมูล

- ตั้งชื่อ “Folder” โดยนำหน้าชื่อด้วยตัวอักษรย่อของทีม และตามด้วยคำว่า “\_survey” เนื่องจากเป็น “Folder” ข้อมูลค่าความเสียหาย ดังตัวอย่างที่ใช้ชื่อ Folder ว่า “CU\_survey”
- ตั้งชื่อ “Folder” ตามรหัสแขวงที่ทำการสำรวจ
- ตั้งชื่อ “Folder” ตามวันที่สำรวจ โดยใช้ “ปี ค.ศ.-เดือน-วัน” พร้อมทั้งมีตัวแสดงข้อมูลสรุปการสำรวจทั้งแขวงทางหลวงเป็นไฟล์ Excel และตามหลังด้วยรหัสแขวงทางหลวง ดังตัวอย่าง “Logfile\_514”
- ตั้งชื่อ “Folder” ตามรหัสถนน โดยมีรายละเอียดดังนี้
  - รหัส 2 ตัวแรกจะเป็นชนิดผิว
    - AC หมายถึง ผิวลาดยาง
    - CC หมายถึง ผิวคอนกรีต
  - รหัส 3 ตัวถัดมา เป็นรหัสแขวงทางหลวงที่ทำการสำรวจ
  - รหัส 4 ตัวสุดท้าย เป็นรหัสหมายเลขทางหลวง เช่น 0001 เป็นต้น
  - รหัส 4 ตัวสุดท้าย เป็นรหัสตอนควบคุม เช่น 0101 เป็นต้น
- ตั้งชื่อ “Folder” ตามรอบการวิ่งสำรวจแต่ละวัน เช่น “Run 1” เป็นต้น
- ชื่อ Folder จะตั้งว่า “Image” เป็นข้อมูลภาพถ่าย 2 ข้างทางภายในรอบการวิ่งสำรวจแต่ละวัน



การประมวลผลข้อมูลการสำรวจสภาพทางในรูปแบบของแผนที่ (GIS) โดยพิจารณาถึงระบบพิกัดอ้างอิงที่เป็นมาตรฐานและสามารถนำเข้าระบบฐานข้อมูล Roadnet ได้อย่างเหมาะสม เช่น ระบบพิกัดภูมิศาสตร์ (Geographic Coordinates Systems) พื้นหลักฐานอ้างอิง (WGS84) หากมีระบบพิกัดอื่นๆ ที่ปรึกษาต้องทำการปรับแก้หรือแปลงค่าพิกัดให้สามารถนำเข้าและแสดงผลในระบบ Roadnet ได้อย่างถูกต้อง เหมาะสม โดยมีแนวทาง ดังนี้



รูปที่ 5-7 แสดงขั้นตอนการประมวลผลข้อมูลสำรวจสภาพทางในรูปแบบของแผนที่ (GIS)

### (1) การจัดการข้อมูลสำรวจสภาพทางในเชิงพื้นที่

การจัดการข้อมูลเชิงพื้นที่ (Spatial Data Handling) ที่ได้จากรถสำรวจสภาพทาง เป็นข้อมูลสำรวจวัดค่าต่างๆ เพื่อนำไปวิเคราะห์ความเสียหายบนทางหลวงที่มีการระบุตำแหน่งด้วยเครื่องรับสัญญาณดาวเทียม GPS ซึ่งจะมีการคำนวณค่าพิกัดหรือตำแหน่ง (ระนาบพิกัดฉาก หรือทรงรี) อ้างอิงบนพื้นผิวโลกตาม เพื่อนำไปใช้ในการวิเคราะห์และการแสดงผลข้อมูลสภาพถนนทางภูมิศาสตร์บนแผนที่เชิงเลข วิธีการแสดงผลข้อมูลทางภูมิศาสตร์ด้วยแบบจำลองแบบต่างๆ ไม่ว่าจะเป็น ข้อมูลเวกเตอร์ (Point, Line หรือ Polygon) และข้อมูลราสเตอร์ (Grid/Pixel) และนำไปสู่การนำเข้าข้อมูลทั้งเชิงพื้นที่ (Geo Spatial Data) และเชิงคุณลักษณะ (Attribute Data) การแสดงผลข้อมูลและพิจารณาภาพรวมของข้อมูล การวิเคราะห์ข้อมูลสภาพทาง เป็นต้น

### คำอธิบาย

PK = Primary Key ลำดับ ของ PK ถ้าเป็น Composite หลาย Field จะเป็น PK(1) คือลำดับที่ 1 และ

PK(2) คือลำดับที่ 2 ถ้ามีตัวเดียวไม่มีลำดับ

FKn = Foreign Key ตัวที่ ก

Un = Unique Constraint ตัวที่ ก

CHKn = Check Constraint ตัวที่ ก



Table Name : Logfile

Description : Log ข้อมูลสรุปแขวงทางหลวง

Author : คณิศร์ สมพงษ์พันธ์

Last Update : 19 ธ.ค. 2561

Field Name	Data Type	Null	Description	Index	Reference
link_id	Character (16)	Not null	รหัสย่อยช่วงสำรวจ	PK	51400010101L1
km_start	Character	Not null	กม. เริ่มต้น		0+000
km_end	Character	Not null	กม. สิ้นสุด		5+100
length_km	Double precision	Not null	ระยะทางตามบัญชีสายทาง		5.1
length_odo	Double precision	Not null	ระยะทางจากการวิ่งของรถ สำรวจ		5.12
lane	Character (3)	Not null	จำนวนช่องจราจร		L1
survey_code	Character (9)	Not null	รหัสถนนในการสำรวจ		AC5140001
run_id	integer	Not null	รหัสในการสำรวจ		1
date	Date	Not null	วันที่สำรวจ		2018-02-01
type_id	integer	Not null	รหัสประเภททาง 1 = ทางหลัก 2 = ทางขนาน		1
remark	text	Not null	คำอธิบาย		



Table Name : Table IRI

Description : ตารางแสดงข้อมูลค่าดัชนีความขรุขระสากล (International Roughness Index, IRI)

Author : คณิศร์ สมพงษ์พันธ์

Last Update : 19 ธ.ค. 2561

Field Name	Data Type	Null	Description	Index	Reference
Section	Character (16)	Not null	รหัสย่อยช่วงสำรวจ	FK	51400010101L1
Distance (km)	Double precision	Not null	ระยะทางจากการสำรวจ		5.724
Sub distance (km)	Double precision	Not null	ระยะทางย่อยจากการ สำรวจ		0.025
IRI Right	real	Not null	ค่าความเสียหาย IRI จาก Laser ด้านขวา		5.3
IRI Left	real	Not null	ค่าความเสียหาย IRI จาก Laser ด้านซ้าย		5.7
IRI Avg	real	Not null	ค่าความเสียหาย IRI เฉลี่ย		5.5
GPS position is calculated	boolean	Not null	แสดงสถานะของ GPS		True, False
Speed (km/h)	Numeric (8,1)	Not null	ความเร็วของรถสำรวจ		36.8
Latitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ละติจูด		17.526159
Longitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ลองจิจูด		98.996692
Altitude (m)	Numeric (8,1)	Not null	ระดับความสูง		204.9
Events	text		คำอธิบาย		Kilometer Stone



Table Name : Table Rutting

Description : ตารางแสดงข้อมูลค่าความสึกกร่อนล้อ (Rutting)

Author : คณิศร์ สมพงษ์พันธ์

Last Update : 19 ธ.ค. 2561

Field Name	Data Type	Null	Description	Index	Reference
Section	Character (16)	Not null	รหัสย่อยช่วงสำรวจ	FK	51400010101L1
Distance (km)	Double precision	Not null	ระยะทางจากการสำรวจ		0.075
Sub distance (km)	Double precision	Not null	ระยะทางย่อยจากการ สำรวจ		0.075
Rut Right	real	Not null	ค่าความเสียหาย Rut จาก Laser ด้านขวา		3.059
Rut Left	real	Not null	ค่าความเสียหาย Rut จาก Laser ด้านซ้าย		2.35
Rut Lane	real	Not null	ค่าความเสียหาย Rut เฉลี่ย		4.342
GPS position is calculated	boolean	Not null	แสดงสถานะของ GPS		True, False
Speed (km/h)	Numeric (8,1)	Not null	ความเร็วของรถสำรวจ		36.8
Latitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ละติจูด		17.526159
Longitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ลองจิจูด		98.996692
Altitude (m)	Numeric (8,1)	Not null	ระดับความสูง		204.9
Events	text		คำอธิบาย		Kilometer Stone





Table Name : Table MPD

Description : ตารางแสดงข้อมูลค่าความหยาบเฉลี่ยของพื้นผิวทาง (Mean Profile Depth, MPD)

Author : คณิศร์ สมพงษ์พันธ์

Last Update : 19 ธ.ค. 2561

Field Name	Data Type	Null	Description	Index	Reference
Section	Character (16)	Not null	รหัสย่อยช่วงสำรวจ	FK	51400010101L1
Distance (km)	Double precision	Not null	ระยะทางจากการสำรวจ		0.125
Sub distance (km)	Double precision	Not null	ระยะทางย่อยจากการสำรวจ		0.125
MPD Texture	real	Not null	ค่าความเสียหาย Rut จาก Laser ด้านขวา		1.586
ETD Texture	real	Not null	ค่าความเสียหาย Rut จาก Laser ด้านซ้าย		1.469
GPS position is calculated	boolean	Not null	แสดงสถานะของ GPS		True, False
Speed (km/h)	Numeric (8,1)	Not null	ความเร็วของรถสำรวจ		36.8
Latitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ละติจูด		17.526159
Longitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ลองจิจูด		98.996692
Altitude (m)	Numeric (8,1)	Not null	ระดับความสูง		204.9
Events	text		คำอธิบาย		Kilometer Stone



Table Name : Table Image

Description : ตารางแสดงข้อมูลค่าความหยาบเฉลี่ยของพื้นผิวทาง (Mean Profile Depth, MPD)

Author : คณิศร์ สมพงษ์พันธ์

Last Update : 19 ธ.ค. 2561

Field Name	Data Type	Null	Description	Index	Reference
directory	Character (254)	Not null	ที่อยู่ของรูปภาพ		
filename	Character (254)	Not null	ชื่อไฟล์รูปภาพ		
date	date	Not null	วันที่สำรวจ		2015-01-01
img_id	double precision	Not null	ลำดับภาพภายในการวิ่ง		56
km	double precision	Not null	หลักกิโลเมตร		124
imagepath	boolean	Not null	สถานะของภาพถ่าย		True, False
Latitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ละติจูด		17.526159
Longitude (deg)	Double precision	Not null	ค่าพิกัด ลองจิจูด		98.996692
remark	text	null	หมายเหตุ		



Table Name : Table Surface-Distress

Description : ตารางแสดงข้อมูลความเสียหายบนผิวทาง (Surface-Distress)

Author : คณิศร์ สมพงษ์พันธ์

Last Update : 19 ธ.ค. 2561

Field Name	Data Type	Null	Description	Index	Reference
section	Character (254)	Not null	หมายเลขตอนควบคุมย่อย ของสายทาง	FK	
Interconnected Crack	Real	null	รอยแตกแบบต่อเนื่อง ได้แก่ รอยแตกรอยแตกหนึ่งจระเข้		
Disconnected Crack	Real	null	รอยแตกแบบไม่ต่อเนื่อง ได้แก่ รอยแตกตามยาว และ รอยแตกตามขวาง		
Raveling	Real	null	รอยแตกแบบไม่ต่อเนื่อง ได้แก่ รอยแตกตามยาว และ รอยแตกตามขวาง		
Patching	Real	null	รอยปะซ่อม		
Transverse crack	Integer	null	จำนวนแผ่นแตกตามขวาง		
Non Transverse Crack	Integer	null	จำนวนแผ่นแตกตามยาว และแนวทแยง		
Faulting	Double Precision	null	รอยเลื่อนต่างระดับ		
Spalling	Integer	null	รอยบิ่นกะเทาะ		
Corner Break	Integer	null	มุมแตก		
Joint Seal Damage	Integer	null	วัสดุยาแนวรอยต่อเสียหาย		
latitude	Double Precision	Not null	จุดตำแหน่งระบบพิกัดรถ สำรวจแกน Y		17.526159
longitude	Double Precision	Not null	จุดตำแหน่งระบบพิกัดรถ สำรวจแกน X		98.996692
altitude	Double Precision	Not null	ค่าความสูงของจุดสำรวจ		
event	Text	null	กิจกรรมงานสำรวจ		



รูปแบบการจัดเก็บข้อมูล (Data Structure) และพจนานุกรมข้อมูล (Data Dictionary) โดยคณะที่ปรึกษาจะดำเนินการศึกษารูปแบบโครงสร้างข้อมูลสำรวจสภาพทางของระบบสารสนเทศโครงข่ายทางหลวง (Roadnet) และจัดทำตารางข้อมูลที่สามารถอธิบายในรูปแบบของพจนานุกรมข้อมูล ซึ่งประกอบด้วยตารางโครงสร้างรายการข้อมูลแต่ละประเภทและลักษณะเฉพาะในระบบฐานข้อมูล Roadnet

การเปลี่ยนรูปแบบข้อมูลจากโปรแกรมประยุกต์งานสำรวจ เมื่อต้องการจะนำเข้าสู่ระบบฐานข้อมูล จำเป็นที่จะต้องศึกษาโครงสร้างข้อมูลของระบบสารสนเทศโครงข่ายทางหลวง (Roadnet) เพื่อให้การประมวลผลข้อมูลทั้งหมดถูกต้อง แม่นยำ และสามารถแสดงผลตรวจสอบข้อมูลในรูปแบบของ GIS ได้อย่างมีประสิทธิภาพ

#### ตัวอย่างข้อมูลในรูปแบบ CSV

x,y

-438636.284516,-1952095.8109

-438803.770221,-1952224.32721

-438971.255926,-1952352.84351

-439138.741631,-1952481.35981

-439306.227336,-1952609.87611

-439473.713041,-1952738.39241

-439641.198747,-1952866.90872

-439808.684452,-1952995.42502

-439976.170157,-1953123.94132

-440143.655862,-1953252.45762

#### ตัวอย่างโครงสร้างข้อมูล GIS ในรูปแบบ XML Schema

```
<OGRVRTDataSource>
```

```
  <OGRVRTLayer name="sample_xy">
```

```
    <SrcDataSource>sample_xy.csv</SrcDataSource>
```

```
    <SrcLayer>sample_xy</SrcLayer>
```

```
    <GeometryType>wkbPoint</GeometryType>
```

```
    <LayerSRS>+proj=stere +lat_0=90 +lat_ts=71 +lon_0=-39 +k=1 +x_0=0 +y_0=0  
+datum=WGS84 +units=m +no_defs</LayerSRS>
```

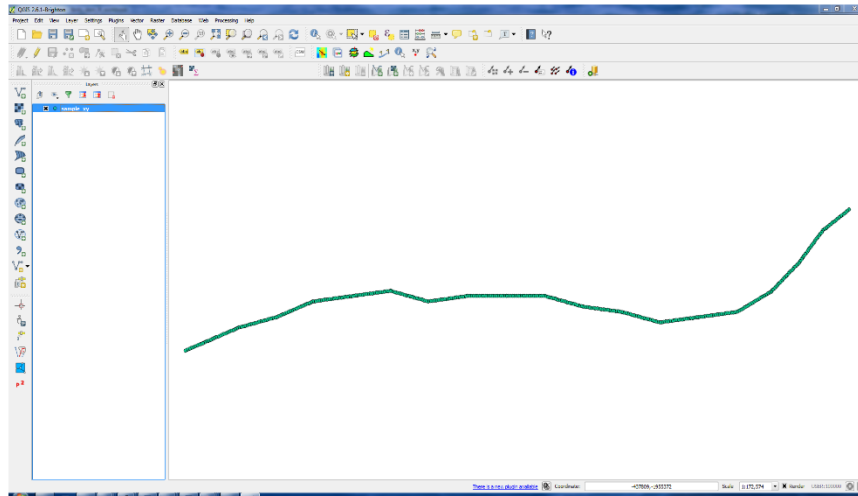
```
    <GeometryField encoding="PointFromColumns" x="x" y="y"/>
```

```
  </OGRVRTLayer>
```

```
</OGRVRTDataSource>
```



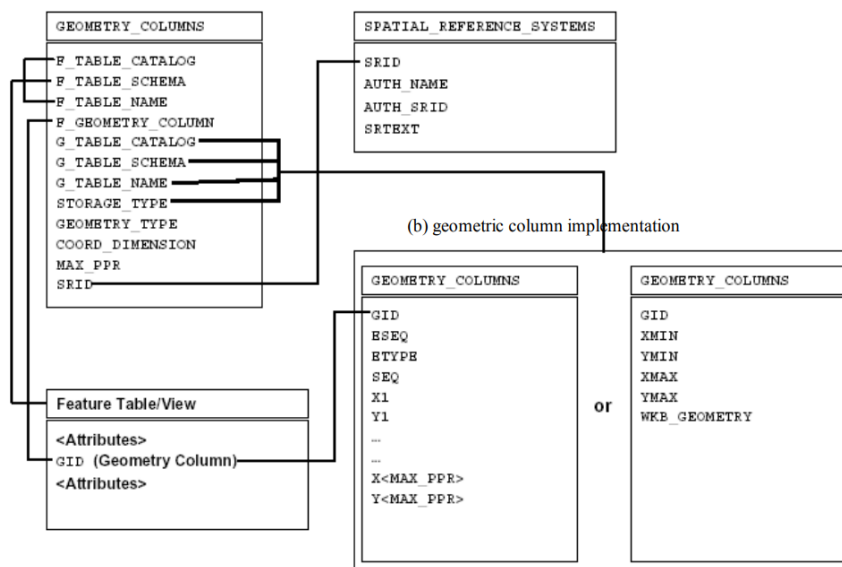
### ตัวอย่างการจัดเก็บและแสดงผลข้อมูล GIS



รูปที่ 5-8 แสดงตัวอย่างการจัดเก็บและแสดงผลข้อมูล GIS

### (2) มาตรฐานระบบพิกัดในระบบฐานข้อมูล Roadnet

ระบบฐานข้อมูล Roadnet ใช้สถาปัตยกรรม (Architecture) และข้อกำหนดเกี่ยวกับสวนประกอบของตารางข้อมูลที่จัดเก็บคอลัมน์เรขาคณิต (Geometry Column Information – GEOMETRY\_COLUMNS) และตารางข้อมูลระบบอ้างอิงทางตำแหน่ง (Spatial Reference Systems – SPATIAL\_REF\_SYS) ที่มีอยู่ในโปรแกรมระบบบริหารจัดการฐานข้อมูลเชิงพื้นที่ PostgreSQL และฟังก์ชันเสริม PostGIS ซึ่งมาตรฐานของระบบ Roadnet ในการจัดเก็บข้อมูลระบบอ้างอิงทางตำแหน่งจะมี 2 ลักษณะ คือ ในรูปของรหัสข้อความ Well-Known Text (WKT) และรูปของไบนารี Well-Known Binary (WKB)

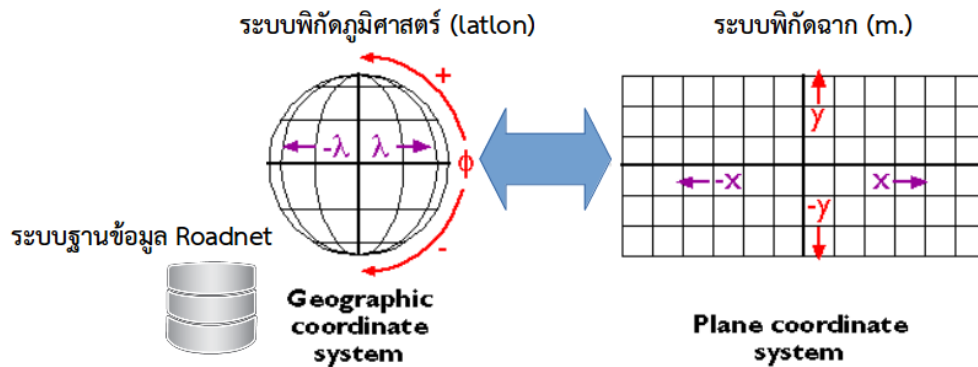


รูปที่ 5-9 แสดงสถาปัตยกรรมและตารางข้อมูลเรขาคณิตในระบบ Roadnet



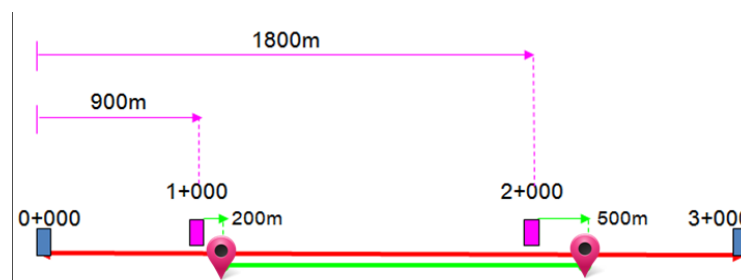


การปรับแก้หรือแปลงค่าพิกัดให้สามารถนำเข้าและแสดงผลในระบบ Roadnet ได้อย่างถูกต้องเหมาะสมนั้น จะพิจารณาโครงสร้างการจัดเก็บระบบพิกัดในระบบฐานข้อมูล Roadnet ซึ่งมีการกำหนดโครงสร้าง Geo-Spatial Schema ในการบริการข้อมูลเชิงพื้นที่ไว้ชัดเจน คือ ระบบพิกัดภูมิศาสตร์ (Geographic Coordinate Systems) พื้นหลักฐานอ้างอิง (Datum) เป็น WGS84 หรือ SRID/CRS = 4326

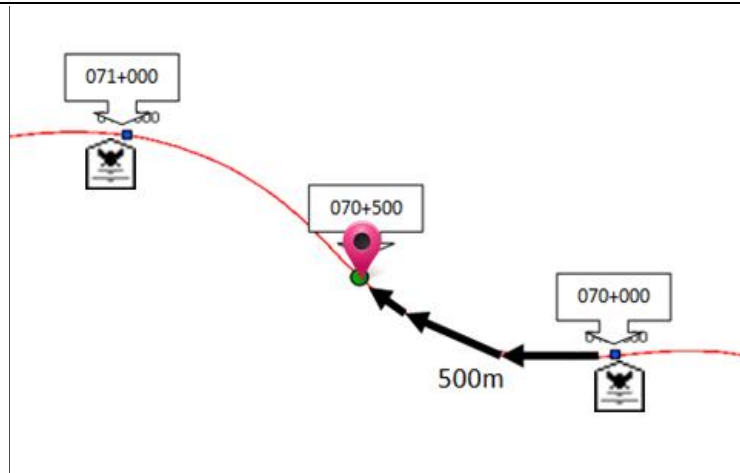


รูปที่ 5-11 แสดงการปรับแก้ระบบพิกัดให้สอดคล้องกับข้อมูลอื่นๆในระบบฐานข้อมูล Roadnet

ในระบบการกำหนดตำแหน่งบนข้อมูลโครงข่ายสายทางในปัจจุบัน ใช้หลักการวิเคราะห์ด้วยกระบวนการ Linear Referencing Method โดยมีจุดอ้างอิงตำแหน่งบนสายทางอยู่ 2 จุด คือ ข้อมูลตำแหน่งหลักกิโลเมตร หรือ จุดเริ่มต้นของข้อมูลโครงข่ายสายทาง แต่ในระบบสารสนเทศที่กำลังพัฒนาของสำนักแผนงาน จะใช้ข้อมูลตำแหน่งหลักกิโลเมตร เป็นจุดอ้างอิง

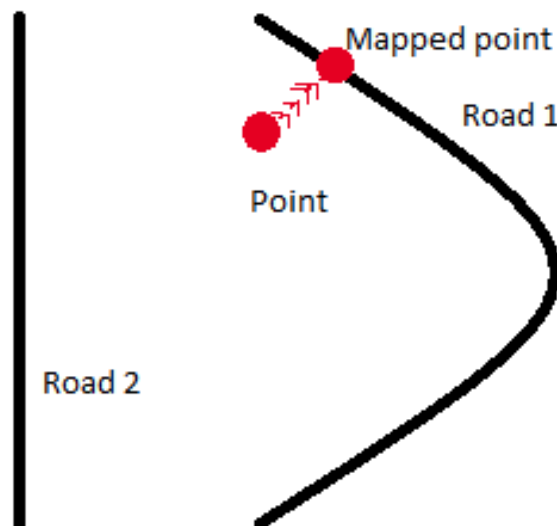


รูปที่ 5-12 แสดงการกำหนดตำแหน่งบนข้อมูลโครงข่ายสายทาง (Relative location)



รูปที่ 5-13 แสดงการกำหนดตำแหน่งบนข้อมูลโดยอ้างอิงกับหลักกิโลเมตร (Kilometer Post/Linear Ref.)

โดยข้อมูลข้างต้นสามารถระบุตำแหน่งข้อมูลการสำรวจแบบสัมพัทธ์ (Relative location) หรือแบบหลักกิโลเมตรตามระบบทะเบียนทางหลวงปัจจุบันที่ใช้อ้างอิงขณะที่ทำการสำรวจ เนื่องจากข้อมูลทั้งข้อมูลค่าดัชนีความขรุขระสากล (IRI) ข้อมูลค่าความลึกร่องล้อ (Rutting) ข้อมูลค่าความหยาบเฉยของพื้นผิวทาง (MPD) และข้อมูลภาพถ่ายจะมีรายละเอียดในส่วนพิกัดภูมิศาสตร์ (Geographic Coordinates Systems) พื้นฐานอ้างอิง (WGS84) ทุกข้อมูล ดังนั้นจึงสามารถนำมาคำนวณค่าแบบหลักกิโลเมตรตามระบบทะเบียนทางหลวงปัจจุบันได้ โดยการนำจุดค่าความเสียหายมาทำการคำนวณกับสายทางที่แสดงบนระบบ Roadnet ผลที่ได้จะได้เป็นเปอร์เซ็นต์ของจุดค่าความเสียหายที่ตั้งอยู่บนสายทาง ดังรูปที่ 5-14



รูปที่ 5-14 แสดงตัวอย่างการคำนวณโดยใช้ ST\_linelocatepoint ใน Function Postgis

และนำผลลัพธ์ที่ได้จากการคำนวณ ST\_linelocatepoint นำมาประมวลผลร่วมกับ ระยะทาง และกิโลเมตรเริ่มต้นของสายทางในตอนควบคุมนั้น ผลลัพธ์ที่ได้จะเป็นแบบหลักกิโลเมตรตามระบบทะเบียนทางหลวงที่แสดงบนระบบ Roadnet ในปัจจุบัน