

بررسی تاثیر پارامترهای پروازی در نتایج کالیبراسیون هندسی دوربین رقومی التراکم

هادی باباپور^۱، مهدی مختارزاده^۲، محمد جواد ولدان زوج^۳

۱- دانشجوی دکتری فتوگرامتری- دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

۲- دانشیار دانشکده مهندسی نقشه برداری- دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

۳- دانشیار دانشکده مهندسی نقشه برداری- دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۴/۰۸/۱۱ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۴/۱۲/۰۴

چکیده

با توجه به ظهور دوربین‌های رقومی جدید و تنوع در ساخت و تکنولوژی به کاررفته در این نوع از دوربین‌ها ضرورت کالیبراسیون آنها به عنوان یک نیاز اولیه شناخته می‌شود. هزینه‌های بالا و مشکلات اجرایی در انجام کالیبراسیون آزمایشگاهی، استفاده از معادلات خودکالیبراسیون در سایت‌های میدانی را به عنوان یکی از راه حل‌های عملی در این زمینه مطرح می‌نماید. یکی از عوامل مهم و تاثیر گذار در دقت نهایی حاصل از روش خود کالیبراسیون میدانی، پارامترهای پروازی و نحوه طراحی و شرایط اخذ تصاویر می‌باشد. به این منظور در این مقاله ضمن طراحی یک روش شبیه سازی بلوک‌های فتوگرامتری در شرایط مختلف پروازی و اعتبارسنجی آن، به پیاده سازی روشهای خودکالیبراسیون هندسی بر روی انواع بلوک‌های فتوگرامتری پرداخته شده و تاثیر پارامترهای پروازی بر نتایج خودکالیبراسیون هندسی مورد مطالعه قرار گرفته است. بر اساس نتایج حاصل مشخص شد که افزایش پوشش طولی و عرضی به عنوان مهمترین عامل موثر بر بهبود دقت نتایج هندسی روشهای خود کالیبراسیون مطرح می‌باشد به طوری که افزایش پوشش طولی ۶۰ درصد به ۸۰ درصد و افزایش پوشش عرضی ۲۰ درصد به ۶۰ درصد، بهبود ۱۸ درصدی دقت موقعیتی را به همراه داشت. همچنین عکسبرداری غیرقائم موثرترین عامل پروازی در کاهش همبستگی بین پارامترهای توجیه خارجی و پارامترهای مدل خودکالیبراسیون شناخته شد، به نحوی که افزایش دامنه تغییرات پارامتر ω (°) $\omega > 25$ باعث کاهش نسبی ۳ تا ۵ درصدی همبستگی خارجی شده است. علاوه بر این موارد در این تحقیق مشخص شد که سرشکنی همزمان بلوک‌های عکسی در دو ارتفاع مختلف باعث افزایش تعداد معادلات و در نتیجه باعث افزایش دقت در مقایسه با سرشکنی بلوک در یک ارتفاع پرواز می‌گردد.

کلیدواژه‌ها: خودکالیبراسیون، پارامترهای اضافه، پارامترهای پرواز، دوربین رقومی التراکم.

۱- مقدمه

به منظور امکان استحصال اطلاعات موقعیتی پدیده‌های مورد تصویربرداری لازم است تا ارتباط ریاضی سیستم مختصات تصویری با سیستم مختصات زمینی تعیین گردد. این امر مستلزم داشتن آگاهی کامل از خطاهای احتمالی و مدلسازی دقیق خطاهای فیزیکی و هندسی در روند تشکیل تصویر می‌باشد. بدیهی است تفاوت عملکرد سنجنده‌های مختلف در این نحوه مدلسازی لحاظ می‌گردند. در مدلسازی هندسی و فیزیکی تشکیل تصویر در سنجنده‌های هوایی بایستی مجموعه عوامل موثر در تشکیل تصویر بطور دقیق مشخص باشند. به عبارت دیگر، لازم است تا پارامترهای فیزیکی و هندسی موثر بر موقعیت ثبت تصویر از پدیده‌های زمینی، در این مدلسازی معلوم ———— مورد استفاده قرار می‌گیرد.

از جمله پارامترهای موثر در مدلسازی هندسی و فیزیکی تشکیل تصویر در سیستم‌های تصویربرداری، می‌توان به موارد ذیل اشاره نمود:

- موقعیت و وضعیت استقرار سنجنده نسبت به سیستم مختصات زمینی (پارامترهای توجیه خارجی)
- شرایط فیزیکی و هندسی سیستم تصویربرداری (پارامترهای توجیه داخلی)

پارامترهای فوق، بعنوان پارامترهای توجیه سنجنده شناخته می‌شوند. تعیین این پارامترها یکی از اهداف فعالیت‌های کالیبراسیون هندسی در سنجنده‌های اپتیکی تلقی می‌گردد. در تعیین پارامترهای توجیه جهت کالیبراسیون هندسی دوربین‌های رقومی هوایی، طراحی پرواز و نحوه آرایش بلوک عکسی تاثیر بسزایی در دقت نهایی این پارامترها دارند [۱۳] سه پارامتر اصلی موثر در طراحی پرواز جهت کالیبراسیون دوربین‌های هوایی عبارتند از:

۱- شکل و ساختار نوارهای پرواز (تعداد نوار، تعداد تصویر، میزان پوشش طولی و عرضی) [۱۳] و [۱۲].

۲- ارتفاع پرواز [۱].

۳- نحوه عکسبرداری (قائم، تیلت دار) [۴].

از این رو جهت دستیابی به دقت‌های مطلوب در تعیین پارامترهای توجیه سنجنده نیاز به بررسی جامع در مورد طراحی پرواز و نحوه عکسبرداری می‌باشد. در این راستا در سال ۲۰۰۴ سه ساختار مناسب بلوک کالیبراسیون را به منظور کالیبراسیون همزمان هندسی دوربین‌های فتوگرامتری و سیستم‌های ناوبری پیشنهاد شده است [۹].

۱- بلوک جامع مشتمل بر ۲ تا ۴ خط پرواز موازی و ۲ تا ۴ خط پرواز متقاطع.

۲- بلوک متقاطع مشتمل بر دو خط پرواز متقاطع با زاویه‌ی تقاطع نزدیک به ۹۰ درجه.

۳- بلوک خطی شامل یک نوار خطی پیوسته.

مطابق طرح پیشنهادی، عکس‌های اخذ شده در بلوک‌های ذکر شده می‌بایست از همپوشانی‌های طولی و عرضی بزرگی برخوردار باشند. این مقدار همپوشانی می‌بایست پوشش عرضی ۶۰ درصدی و پوشش ۸۰ درصدی طولی را تامین سازد. در بین ساختارهای ذکر شده‌ی فوق، ساختار بلوک جامع توان تامین دقت‌های بالاتری را داشته اما بواسطه‌ی هزینه‌های اجرایی آن در مقایسه با دو روش دیگر، می‌توان بسته به هدف و دقت مورد نیاز از ساختارهای دیگر نیز بهره گرفت [۹].

بر اساس مقالات ارائه شده بهترین دقت در سرشکنی به روش باندل اجسمنت با معادلات خود کالیبراسیون زمانی به دست می‌آید که پوشش تصاویر با یکدیگر در حد بالایی باشد و تصاویر دارای تیلت کم و هر عارضه در چهار تصویر یا بیشتر دیده شود. پیشنهاد شده است در مواردی که تست فیلد در مناطق مسطح احداث گردیده، تصویربرداری در چند ارتفاع مختلف و با زاویه‌ای مختلف انجام شود [۱۱].

در این تحقیق از دوربین رقومی دی ام سی^۳ جهت سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف بهره گرفته شده است. برای این منظور از دو بلوک عکسبرداری در مقیاس‌های مختلف و یک بلوک ترکیبی استفاده شده است. بلوک اول شامل ۱۳۲ تصویر با ۱۶۸۷۵ نقطه عکسی و ۲۰ نقطه کنترل زمینی در مقیاس ۱۸۸۷۰ و با یک خط پرواز به صورت عرضی^۴، بلوک دوم شامل ۲۹ تصویر با ۱۲۶۴۰ نقطه عکسی و ۱۱ نقطه کنترل زمینی در مقیاس ۳۷۸۰۰ و بلوک سوم ترکیب دو بلوک فوق و در یک حل همزمان (سرشکنی بلوک به صورت همزمان در دو ارتفاع مختلف) طراحی گردید. نتایج حاصل از این تحقیق نشان داد یک خط پروازی به صورت عرضی می‌تواند دقت حاصل از سرشکنی به روش خود کالیبراسیون را به طور محسوسی افزایش دهد. البته ترکیب دو بلوک عکسی در دو ارتفاع مختلف باعث بهبود دقت مسطحاتی می‌گردد ولی بر روی دقت ارتفاعی تاثیر چندانی ندارد [۱۳].

با توجه به تحقیقات انجام شده، علاوه بر ساختار بلوک عکسبرداری، طراحی پارامترهای پروازی بر روی دقت نهایی کالیبراسیون هندسی دوربین‌های هوایی بسیار تاثیر گذار است. با توجه به این که دوربین رقومی التراکم به عنوان دوربین عملیاتی مورد بهره‌برداری سازمان‌های متولی تولید نقشه در کشور ما می‌باشد، عوامل موثر بر دقت هندسی قابل حصول از این سنجنده کانون تحقیق فعلی است. علیرغم بررسی‌های نسبتاً جامع در خصوص تاثیر ساختار بلوک عکسبرداری، تاثیر سایر پارامترهای پروازی مانند تغییر در زوایه عکسبرداری، حل همزمان در ارتفاعات مختلف با تصاویر تیلت دار و یا تغییر در پوششش طولی و عرضی و ...

ذکر این نکته ضروری است که تعیین دقیق فاصله‌ی اصلی سیستم اپتیکی به یکی از دو شرط: ۱- وجود اختلاف ارتفاع در بلوک کالیبراسیون و یا ۲- داشتن موقعیت دقیق مراکز عکسی با دقت بالا توسط مشاهدات جی پی اس وابسته می‌باشد. بر این اساس، مساله‌ی ارتفاع پرواز یکی دیگر از پارامترهای مهم در بلوک‌های کالیبراسیون به شمار می‌رود [۱۲].

در دوربین‌های آنالوگ، فرایند کالیبراسیون به‌طور معمول برای هر مقیاس تصویربرداری به‌طور مستقل انجام می‌پذیرد. راهکار پیشنهاد شده برای کالیبراسیون دوربین‌های رقومی استفاده از دو مقیاس تصویربرداری و سرشکنی همزمان آنها در یک دستگاه تصویربرداری معتبر بوده و بتوان با یک درونیابی خطی بین پارامترهای کالیبراسیون در دو ارتفاع پرواز، پارامترهای کالیبراسیون سیستم اپتیکی را در ارتفاعات میانی (بین دو مقیاس کالیبراسیون) برآورد نمود [۱۲].

کرامر^۱ و هونکاوارا^۲ در سال ۲۰۱۰ شرایط استاندارد جهت اخذ تصاویر از سایت میدانی را مورد بررسی قرار داده‌اند. در این تحقیق بهترین شرایط جهت اخذ تصویر به منظور کالیبراسیون هندسی دوربین رقومی، شامل ۵ تا ۷ نوار پروازی به همراه دو نوار پروازی به صورت عمود بر مسیر پرواز با پوشش طولی و عرضی بین ۶۰ تا ۸۰ درصد عنوان شده است [۵].

کرامر در سال ۲۰۰۹ تحقیق وسیعی در زمینه کالیبراسیون دوربین‌های رقومی به انجام رسانده است. یکی از نتایج این تحقیق حاکی از آن است که استفاده از روش خود کالیبراسیون با پارامترهای اضافه مطلوب، قطعاً در بهبود نتایج حاصل سرشکنی بلوک عکسی دوربین‌های رقومی موثر می‌باشد.

³ DMC

⁴ Cross

¹ Cramer

² Honkavaara

۲-۱- مدل‌های خود کالیبراسیون

روش خود کالیبراسیون به عنوان روشی کارآمد به منظور مشارکت تمامی اندازه‌گیری‌های تصویری نقاط تارگت‌گذاری شده در تمامی تصاویر اخذ شده از منطقه‌ی مشترک تصویربرداری، در برآورد پارامترهای مجهول سرشکنی به شمار می‌رود [۱ و ۲].

در ادامه مدل‌های مورد استفاده در مقاله به تفصیل توضیح داده شده است.

• پارامترهای اضافه بر پایه و بنیان روابط فیزیکی (براون، ۱۹۷۱)

این نوع از پارامترهای اضافی با توجه به منابع خطاهای سیستماتیک عکس‌ها مانند تغییر بعد منظم فیلم، اعوجاج شعاعی و مماسی لنز دوربین و ... ارائه شده است. نکته قابل توجه اینکه در این نوع از پارامترهای اضافی فقط کشیدگی و یا فشردگی فیلم لحاظ شده است و از تغییر بعدهای غیر منظم آن صرف نظر گردیده است [۱ و ۲]. رابطه (۱) مدل خود کالیبراسیون بر اساس روابط فیزیکی براون را نشان می‌دهد.

رابطه (۱)

$$\begin{aligned}\Delta x_p &= dr_x + dp_x + dg_x \\ \Delta y_p &= dr_y + dp_y + dg_y \\ dr_x &= (x - x_0)(K_1 r^2 + K_2 r^4 + K_3 r^6) \\ dr_y &= (y - y_0)(K_1 r^2 + K_2 r^4 + K_3 r^6) \\ r &= ((x - x_0)^2 + (y - y_0)^2)^{\frac{1}{2}} \\ dp_x &= p_1(r^2 + 2(x - x_0)^2) \\ &\quad + 2p_2(x - x_0)(y - y_0) \\ dp_y &= p_2(r^2 + 2(y - y_0)^2) \\ &\quad + 2p_1(x - x_0)(y - y_0) \\ dg_x &= A(x - x_0), \quad dg_y = B(y - y_0)\end{aligned}$$

Δx_p و Δy_p تصحیحات در امتداد محورهای x و y و dr_x و dr_y تصحیحات مربوط به اعوجاج شعاعی لنز در

امتداد محورهای x و y

dp_x و dp_y تصحیحات مربوط به اعوجاج مماسی لنز در امتداد محورهای x و y

dg_x و dg_y تصحیحات مربوط به تغییر بعد فیلم در امتداد محورهای x و y

برای دوربین رقومی التراکم مورد بحث و بررسی جامع قرار نگرفته است.

برای این منظور در این مقاله سعی می‌گردد به صورت جامع تمامی پارامترهای پروازی که بر روی دقت نهایی سرشکنی بلوک عکسی استاندارد دوربین التراکم به روش خود کالیبراسیون تاثیر گذارند مورد ارزیابی قرار گیرند.

از این رو ابتدا یک روال جدید جهت شبیه‌سازی بلوک‌های عکسی برای این سنجنده طراحی و صحت آن توسط داده‌های واقعی مورد ارزیابی قرار می‌گیرد. سپس با تغییر در شرایط پروازی بر روی بلوک‌های مختلف عکسی شبیه‌سازی شده نتایج با یکدیگر مقایسه تا بهترین پارامترهای پروازی و بلوک عکسی جهت دستیابی به بالاترین دقت در روش خود کالیبراسیون دوربین رقومی التراکم مشخص گردد. در این تحقیق امکان مقایسه میزان تاثیر پوشش طولی و عرضی، تغییر در زاویه عکسبرداری و سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف بر روی دقت ارتفاعی و مسطحاتی برای اولین بار حاصل می‌شود.

در ادامه روش‌های مختلف خود کالیبراسیون دوربین هوایی رقومی که در این تحقیق مورد استفاده قرار گرفته است، به طور مختصر بیان می‌گردد. در نهایت تاثیر پارامترهای پروازی و بلوک عکسبرداری بر روی این معادلات مورد بحث و بررسی قرار می‌گیرد.

۲- پیشینه زمینه نظری تحقیق

در این بخش ابتدا مدل‌های خود کالیبراسیون که بیشترین سابقه در تحقیقات گذشته را داشته‌اند و در این تحقیق مورد استفاده قرار گرفته است، معرفی می‌گردد. سپس روش‌های ارزیابی دقت هندسی نتایج خود کالیبراسیون که در بخش ارزیابی نتایج مورد بهره‌برداری قرار گرفته است، ارائه می‌گردد.

این معادلات از نوع چند جمله‌ای‌های متعامد بوده و به دلیل استفاده از تعداد ضرائب مجهول بالا (مدل ریاضی اینر با ۱۲ پارامتر و مدل ریاضی گرون با ۴۴ پارامتر) قابلیت مدل کردن بردارهای خطا با دقت بالا را دارند. نتایج حاصل از مدل ریاضی گرون در اکثر مقالات بسیار نزدیک به مدل ریاضی لژاندر (در ادامه توضیح داده می شود) می باشد از این رو در این مقاله از مدل ریاضی اینر با ۱۲ پارامتر بهره گرفته شده است [۳]. (رابطه (۲))

$$x_p = a_1x + a_2y - a_3 \left(2x^2 - \frac{4r^2}{3} \right) + a_4xy + a_5 \left(y^2 - \frac{2r^2}{3} \right) + a_7x \left(y^2 - \frac{2r^2}{3} \right) + a_9y \left(x^2 - \frac{2r^2}{3} \right) + a_{11} \left(x^2 - \frac{2r^2}{3} \right) \left(y^2 - \frac{2r^2}{3} \right)$$

$$y_p = -a_1x + a_2y + a_3xy - a_4 \left(2y^2 - \frac{4r^2}{3} \right) + a_6 \left(x^2 - \frac{2r^2}{3} \right) + a_8y \left(x^2 - \frac{2r^2}{3} \right) + a_{10}x \left(y^2 - \frac{2r^2}{3} \right) + a_{12} \left(x^2 - \frac{2r^2}{3} \right) \left(y^2 - \frac{2r^2}{3} \right)$$

رابطه (۲)

Δx_p و Δy_p تصحیحات در امتداد محورهای x و y

a_1 و a_2 و a_3 و a_4 پارامترهای مشترک تغییر شکل فیلم در امتداد محورهای x و y

a_5 و a_7 و a_9 و a_{11} پارامترهای تغییر بعد فیلم در امتداد محور x

و a_6 و a_8 و a_{10} و a_{12} پارامترهای تغییر بعد فیلم در امتداد محور y

○ معادلات لژاندر

پارامترهای خانواده‌ی لژاندر انعطاف بسیار بیشتری را برای کالیبره کردن اعوجاج تصاویر پیچیده به خصوص در زمانی که درجه‌ی بالایی مد نظر است نشان می‌دهند. ترم‌های اضافه لژاندر برای تصاویر با قاب مستطیل شکل مناسب می‌باشند [۱۵]. این معادلات از نوع چند جمله‌ای‌های متعامد بوده و به دلیل استفاده از تعداد ضرائب مجهول بالا (۶۶ پارامتر) قابلیت مدل کردن بردارهای خطا با دقت بالا را دارند. چندجمله‌ای‌های لژاندر جواب‌های معادله دیفرانسیل معمولی زیر، موسوم به معادله دیفرانسیل لژاندر هستند.

(رابطه (۳))

رابطه (۳)

$$\frac{d}{dx} \left[\frac{(1-x^2)^d}{dx} L_n(x) \right] + n(n+1)L_n(x) = 0$$

در این رابطه $n = 0, 1, 2, \dots$ قابل تغییر است و درجه چند جمله‌ای را مشخص می‌کند. تابع متعامد لژاندر از

ضرب داخلی دو چندجمله‌ای $L_n(y)$ و $L_m(x/b_x)$ و b_y به دست می‌آید، که در آن $x, y \in [-1, 1]$ مختصات عکسی نرمال شده و $2b_x$ و $2b_y$ را به ترتیب عرض و طول عکس در نظر بگیرید. در رابطه (۴) محاسبات خودکالیبراسیون برآورد می‌شوند.

• پارامترهای اضافه بر اساس سری فوریه

با توجه به مقاله ارائه شده توسط کرامر و تانگ در سال ۲۰۱۳ بهترین پارامترهای اضافه استفاده شده در خود کالیبراسیون دوربین های رقومی هوایی با فرمت بزرگ معادلات فوریه عنوان گردیده است. در این تحقیق پس از بررسی مدل های ریاضی و فیزیکی گذشته و مقایسه آنها با معادلات فوریه، پارامترهای اضافه براساس معادلات فوریه به عنوان بهترین تقریب جهت انجام خود کالیبراسیون دوربین رقومی امروزی معرفی گردیده است [۱۶].

دو متغیره از ترم‌های سینوسی و کسینوسی با فرکانس‌های مختلف (رابطه (۵)) می‌تواند تخمین زده‌شود.

قضیه‌ی فوریه در حالت دوبعدی بیان می‌کند که هر تابع دو متغیره $f(x, y)$ ، که در آن $x, y \in [-\pi, \pi]$ می‌باشد، با دقت مشخص به وسیله‌ی ترکیب رابطه (۴)

$$l_m(x, b_x) = L_m(x/b_x), \quad l_n(y, b_y) = L_n(y/b_y)$$

$$p_{m,n} = 10^{-6} l_m(x, b_x) l_n(y, b_y)$$

$$\begin{aligned} \Delta x = & a_1 p_{1,0} + a_2 p_{0,1} + a_3 p_{2,0} + a_4 p_{1,1} + a_5 p_{0,2} + a_6 p_{3,0} + a_7 p_{2,1} + a_8 p_{1,2} + a_9 p_{0,3} \\ & + a_{10} p_{4,0} + a_{11} p_{3,1} + a_{12} p_{2,2} + a_{13} p_{1,3} + a_{14} p_{0,4} + a_{15} p_{5,0} + a_{16} p_{4,1} \\ & + a_{17} p_{3,2} + a_{18} p_{2,3} + a_{19} p_{1,4} + a_{20} p_{0,5} + a_{21} p_{5,1} + a_{22} p_{4,2} + a_{23} p_{3,3} \\ & + a_{24} p_{2,4} + a_{25} p_{1,5} + a_{26} p_{5,2} + a_{27} p_{4,3} + a_{28} p_{3,4} + a_{29} p_{2,5} + a_{30} p_{5,3} \\ & + a_{31} p_{4,4} + a_{32} p_{3,5} + a_{33} p_{5,4} + a_{34} p_{4,5} + a_{35} p_{5,5} \\ \Delta y = & a_2 p_{1,0} - a_1 p_{0,1} + a_{36} p_{2,0} - a_3 p_{1,1} - a_4 p_{0,2} + a_{37} p_{3,0} + a_{38} p_{2,1} + a_{39} p_{1,2} \\ & + a_{40} p_{0,3} + a_{41} p_{4,0} + a_{42} p_{3,1} + a_{43} p_{2,2} + a_{44} p_{1,3} + a_{45} p_{0,4} + a_{46} p_{5,0} \\ & + a_{47} p_{4,1} + a_{48} p_{3,2} + a_{49} p_{2,3} + a_{50} p_{1,4} + a_{51} p_{0,5} + a_{52} p_{5,1} + a_{53} p_{4,2} \\ & + a_{54} p_{3,3} + a_{55} p_{2,4} + a_{56} p_{1,5} + a_{57} p_{5,2} + a_{58} p_{4,3} + a_{59} p_{3,4} + a_{60} p_{2,5} \\ & + a_{61} p_{5,3} + a_{62} p_{4,4} + a_{63} p_{3,5} + a_{64} p_{5,4} + a_{65} p_{4,5} + a_{66} p_{5,5} \end{aligned}$$

در استفاده از این سری جهت تخمین رفتار اعوجاجات هندسی در سطح تصویر (Δx و Δy) از رابطه (۶) داریم:

$$\cos(mx \pm ny), \sin(mx \pm ny), m, n = 0, 1, 2, \dots$$

رابطه (۶)

$$\Delta x = \sum_{m=1}^M \sum_{n=-N}^N (a_{m,n} c_{m,n} + b_{m,n} s_{m,n}) + \sum_{n=1}^N (a_{0,n} c_{0,n} + b_{0,n} s_{0,n})$$

$$\Delta y = \sum_{m=1}^M \sum_{n=-N}^N (a'_{m,n} c_{m,n} + b'_{m,n} s_{m,n}) + \sum_{n=1}^N (a'_{0,n} c_{0,n} + b'_{0,n} s_{0,n})$$

که پارامترهای آن در رابطه (۷) ارائه شده است.

$$-b_x \leq \bar{x} \leq b_x, -b_y \leq \bar{y} \leq b_y$$

$$u = \bar{x}\pi/b_x \quad v = \bar{y}\pi/b_y \quad u \in [-\pi, \pi], \quad v \in [-\pi, \pi]$$

$$c_{m,n} = 10^{-6} \cos(mu + nv) \quad s_{m,n} = 10^{-6} \sin(mu + nv)$$

رابطه (۷)

$$\int_{-b_y}^{b_y} \int_{-b_x}^{b_x} S_{m,n} S_{m'n'} dx dy = 0$$

if $m \neq m'$ or $n \neq n'$

$2b_x$ و $2b_y$ را به ترتیب عرض و طول عکس، $\bar{x}$ و $\bar{y}$ نیز مختصات نرمال عکس می‌باشند. در روابط فوق $C_{m,n}$ و $S_{m,n}$ معادلات متعامد را ایجاد می‌کنند که متعامد بودن $C_{m,n}$ و $S_{m,n}$ در ابعاد کامل در رابطه (۸) نشان داده شده است.

$$\int_{-b_y}^{b_y} \int_{-b_x}^{b_x} C_{m,n} S_{m'n'} dx dy = 0$$

در رابطه (۶) $a_{m,n}$ ، $b_{m,n}$ ، $a'_{m,n}$ و $b'_{m,n}$ ضرایب مجهول (پارامترهایی) هستند که در محاسبات خودکالیبراسیون برآورد می‌شوند. m و n حداکثر درجه‌ی انتخاب شده توسط کاربر است که تعیین کننده تعداد ترم‌های به کارگرفته شده در

$$\int_{-b_y}^{b_y} \int_{-b_x}^{b_x} C_{m,n} C_{m'n'} dx dy = 0$$

if $m \neq m'$ or $n \neq n'$

$$\rho = \begin{bmatrix} E_{u \times u} & E \& S_{u \times v} \\ E \& S^T_{u \times v} & S_{v \times v} \end{bmatrix} \quad \text{رابطه (۹)}$$

در این رابطه زیرماتریس‌های E و S به ترتیب ماتریس همبستگی بین پارامترهای توجیه خارجی و ماتریس همبستگی بین پارامترهای چندجمله‌ای روابط خودکالیبراسیون می‌باشند. همچنین u تعداد پارامترهای توجیه خارجی عکس‌های بلوک (۶ برابر تعداد تصاویر) و v تعداد ضرایب مجهول روابط خودکالیبراسیون می‌باشد. $E \& S$ ماتریس همبستگی بین پارامترهای توجیه خارجی و ضرایب چندجمله‌ای می‌باشد. بر اساس این ماتریس معیار همبستگی خارجی مطابق رابطه (۱۰) قابل محاسبه می‌باشد.

$$External_{correlation} = Mean_{i,j} \{E \& S[i, j] | i, j = 1, 2, \dots, u, j = 1, \dots, v\} \quad \text{رابطه (۱۰)}$$

کیلومتری جنوب شرق ارومیه واقع شده است. موقعیت جغرافیایی این شهر 36.9564° شمالی، 45.3881° شرقی و در ارتفاع ۱۲۹۹ متری از سطح دریای آزاد واقع شده است. دوربین مورد استفاده التراکم ایکس پی در سال ۱۳۹۳ با فاصله کانونی ۱۰۰.۵ میلیمتر در مقیاس ۱:۱۰،۰۰۰، در سه نوار پروازی شامل ۳۰ تصویر با پوشش طولی ۶۰ درصد و پوشش عرضی ۲۰ درصد عکسبرداری قائم نموده است. در این بلوک پروازی ۵۲ نقطه کنترل زمینی و ۵۲ نقطه چک مطابق با شکل (۱) طراحی شده است.

این سری می‌باشد. با توجه به مدل‌های ریاضی عنوان شده سه مدل ریاضی ابنر، لژاندر و فوریه که در اکثر تحقیقات گذشته بیشترین کارایی را داشته‌اند، جهت پیاده‌سازی در این مقاله در نظر گرفته شده‌اند. همچنین مدل فیزیکی براون در شبیه‌سازی تصاویر مورد استفاده قرار گرفته‌است.

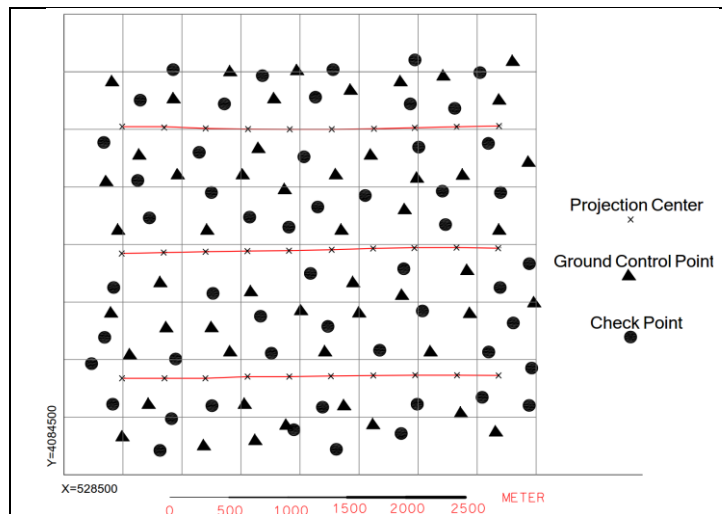
۲-۲- معیارهای ارزیابی

در کلیه بررسی‌ها، حل مدل‌های خودکالیبراسیون به کمک نقاط کنترل و ارزیابی آنها توسط نقاط چک مستقل صورت گرفته است. در ارزیابی‌های این مقاله، علاوه بر پارامترهای دقت موقعیتی نقاط چک، تحلیل آماری رفتار بردارخطا از نقطه نظر وابستگی نیز انجام شده است. برای این کار از ماتریس همبستگی مجهولات سرشکنی باندل اجسمنت با ساختار زیر که در رابطه (۹) ارائه شده، استفاده شده است.

مطابق با رابطه (۱۰) معیار $External_{correlation}$ میانگین کلیه درایه‌های ماتریس $E \& S$ بوده، که معیاری از متوسط همبستگی بین ضرایب چندجمله‌ای‌ها با پارامترهای توجیه خارجی حاصل از سرشکنی می‌باشد.

۳- داده ورودی

منطقه مورد عکسبرداری جهت تهیه داده، شهرستان نَقدِه یکی از شهرهای جنوبی استان آذربایجان غربی و مرکز شهرستان نقدِه با بافت کوهستانی و شهری و تغییرات ارتفاعی حدود ۲۵۰ متر انتخاب گردید. این شهر در ۹۵



شکل ۱: طراحی پرواز به همراه نقاط کنترل و چک در منطقه نده

۴- روش تحقیق و پیاده‌سازی

با توجه به تحقیقات انجام شده جهت بررسی تاثیر طراحی پرواز بر روی پارامترهای کالیبراسیون نیاز به بلوک‌های مختلف پروازی و ارزیابی نتایج می‌باشد. با توجه به محدودیت‌های اجرایی و هزینه‌های بالا، تهیه تصاویر واقعی در تمامی حالات پروازی و ارزیابی آنها امکان پذیر نمی‌باشد، از این‌رو در این تحقیق بلوک‌های عکسی در حالات مختلف شبیه‌سازی شده و سپس مورد تحلیل و بررسی جامع قرار گرفتند [۱۸ و ۱۷]. روند کلی انجام این تحقیق در شکل (۲) ارائه گردیده است.

همانطور که در شکل (۲) بیان شده است، جهت بررسی صحت داده‌های شبیه‌سازی شده، از داده واقعی بهره گرفته شد. از این رو در ادامه دو موضوع مورد بحث و بررسی قرار خواهد گرفت:

۱- طراحی و ارزیابی یک روش شبیه‌سازی بلوک تصاویر التراکم

۲- ارزیابی پارامترهای پرواز بر روی دقت خودکالیبراسیون با استفاده از داده‌های شبیه‌سازی شده.

۴-۱- طراحی و ارزیابی روش شبیه‌سازی رفتار

بلوک تصاویر التراکم

در این بخش در ابتدا نحوه ایجاد داده‌های شبیه‌سازی شده بیان می‌گردد و در ادامه صحت ساختار بلوک‌های شبیه‌سازی شده از طریق مقایسه با داده واقعی ارزیابی می‌گردد.

۴-۱-۱- طراحی یک روش شبیه‌سازی

برای ایجاد داده‌های شبیه‌سازی شده دوربین التراکم نیاز به مطالعه و بررسی بر روی خطاهای سیستماتیک محتمل در فضای تصویر این دوربین رقومی می‌باشد، به نحوی که می‌توان با تولید بردارهای خطا به‌طور اتفاقی و منطقی در فضای تصویر دوربین التراکم، عملکرد هر یک از مدل‌های ریاضی و میزان موفقیت هر یک در برازش روی داده‌های تولید شده را بررسی نمود. در سنجنده التراکم، چهار دوربین رقومی مجزا برای عکسبرداری طراحی شده‌اند. هریک از دوربین‌های مذکور با محورهای اصلی نسبتاً موازی بر بدنه‌ی التراکم جای گرفته‌اند. تفاوت هر یک از این دوربین‌ها در نحوه‌ی طراحی و چیدمان سی سی دی^۱ ها در فضای تصویر می‌باشد. همانطور که گفته شد، این نوع

¹ CCD (Charge Couple Device)

• دوربین شماره ۳ (دوربین Master) -
پانکروماتیک

دوربین شماره ۳ به عنوان دوربین اصلی، از چهار CCD در چهار گوشه‌ی میدان دید خود تشکیل شده است. در تولید محصول نهایی، از تصویر اخذ شده توسط دوربین اصلی بعنوان مبنای اتصال تصاویر اخذ شده توسط باقی CCDها استفاده می‌شود. همانطور که بیان شد، این دوربین از چهار مجموعه‌ی CCD سطحی نصب شده در فضای تصویر تشکیل شده است. ابعاد اسمی فضای تصویر (مختصات دو گوشه از CCD) و سایر مشخصات هندسی در جدول (۳) ارائه شده است.

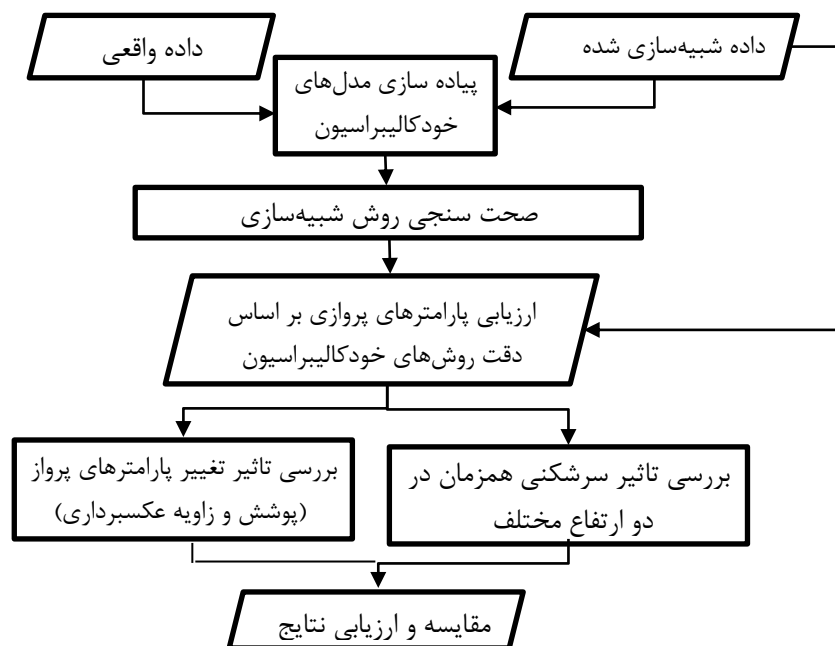
دوربین خود شامل ۴ دوربین رقومی می‌باشد که ویژگی هریک از این دوربین‌ها در ادامه ارائه شده است.

• دوربین شماره ۱ (پانکروماتیک)

این دوربین از یک مجموعه‌ی CCD سطحی نصب شده در فضای تصویر تشکیل شده است. ابعاد اسمی فضای تصویر (مختصات دو گوشه از CCD) و سایر مشخصات هندسی آن در جدول (۱) ارائه شده است.

• دوربین شماره ۲ (پانکروماتیک)

این دوربین از دو مجموعه‌ی CCD سطحی نصب شده در فضای تصویر تشکیل شده است. ابعاد اسمی فضای تصویر (مختصات دو گوشه از CCD) و سایر مشخصات هندسی آن در جدول (۲) ارائه شده است.



شکل ۲: روند کلی تحقیق

جدول ۱: مشخصات هندسی دوربین شماره ۱ سنجنده‌ی التراکم

مشخصات	التراکم دی	التراکم ایکس پی
گستره‌ی مختصاتی تصویر	LL ^۱ : (-12.01, -18.04)mm UR ^۲ : (12.01, 18.04)mm	LL: (-11.98, -17.97)mm UR: (11.98, 17.97)mm
CCD0	LL: (-12.01, -18.04)mm UR: (12.01, 18.04)mm	LL: (-11.98, -17.97)mm UR: (11.98, 17.97)mm

^۱ Lower Left

^۲ Upper Right

جدول ۲: مشخصات هندسی دوربین شماره ۲ سنجندهی التراکم

مشخصات	التراکم دی	التراکم ایکس پی
گستره‌ی مختصاتی تصویر	LL: (-12.01, -51.75)mm UR: (-12.01, -51.75)mm	LL: (-11.98, -52.22)mm UR: (11.98, 52.22)mm
CCD0	LL: (-12.01, -51.75)mm UR: (12.01, -15.75)mm	LL: (-11.98, -52.22)mm UR: (11.98, -16.28)mm
CCD1	LL: (-12.01, 15.75)mm UR: (12.01, 51.75)mm	LL: (-11.98, 16.28)mm UR: (11.98, 52.22)mm

جدول ۳: مشخصات هندسی دوربین شماره ۳ سنجندهی التراکم

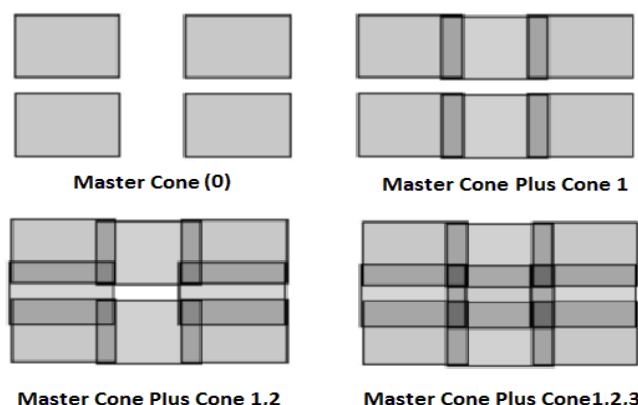
مشخصات	التراکم دی	التراکم ایکس پی
گستره‌ی مختصاتی تصویر	LL: (-33.75, -51.75)mm UR: (33.75, 51.75)mm	LL: (-34.28, -52.22)mm UR: (34.28, 52.22)mm
CCD0	LL: (-33.75, -51.75)mm UR: (-9.75, -15.75)mm	LL: (-34.28, -51.75)mm UR: (-10.32, -16.28)mm
CCD1	LL: (-33.75, 15.75)mm UR: (-9.75, 51.75)mm	LL: (-34.28, 16.28)mm UR: (-10.32, 51.75)mm
CCD2	LL: (-9.75, -51.75)mm UR: (33.75, -15.75)mm	LL: (-10.32, -51.75)mm UR: (34.28, -16.28)mm
CCD3	LL: (9.75, 15.75)mm UR: (33.75, 51.75)mm	LL: (10.32, 16.28)mm UR: (34.28, 51.75)mm

- دوربین شماره ۴ (پانکروماتیک) این دوربین از دو مجموعه‌ی CCD سطحی نصب شده در فضای تصویر تشکیل شده است. ابعاد اسمی فضای تصویر (مختصات دو گوشه از CCD) و سایر مشخصات هندسی آن در جدول (۴) ارائه شده است.

جدول ۴: مشخصات هندسی دوربین شماره ۴ سنجندهی التراکم

مشخصات	التراکم دی	التراکم ایکس پی
گستره‌ی مختصاتی تصویر	LL: (-12.01, -51.75)mm UR: (12.01, 51.75)mm	LL: (-11.98, 52.22)mm UR: (11.98, 52.22)mm
CCD0	LL: (-12.01, -51.75)mm UR: (12.01, -15.75)mm	LL: (-11.98, -52.22)mm UR: (11.98, -16.28)mm
CCD1	LL: (-12.01, 15.75)mm UR: (12.01, 51.75)mm	LL: (-11.98, 16.28)mm UR: (11.98, 52.22)mm

- با توجه به مطالب گفته شده، مجموعه‌ای از ۹ CCD مجزا در تشکیل یک تصویر پانکروماتیک نقش داشته که هر یک از CCDهای مذکور در موقعیت خاصی در فضای تصویر قرار گرفته‌اند. دوربین شماره‌ی ۳ به‌عنوان دوربین اصلی، از چهار CCD در چهار گوشه‌ی میدان دید خود تشکیل شده است. در تولید محصول نهایی، از تصویر اخذ شده توسط دوربین اصلی به‌عنوان مبنای اتصال تصاویر اخذ شده توسط باقی CCDها استفاده می‌شود. شکل (۳) نحوه چیدمان تصاویر را نشان می‌دهد [۶، ۷، ۸].



شکل ۳: نحوه قرار گرفتن تصاویر از هر عدسی در دوربین التراکم [۸]

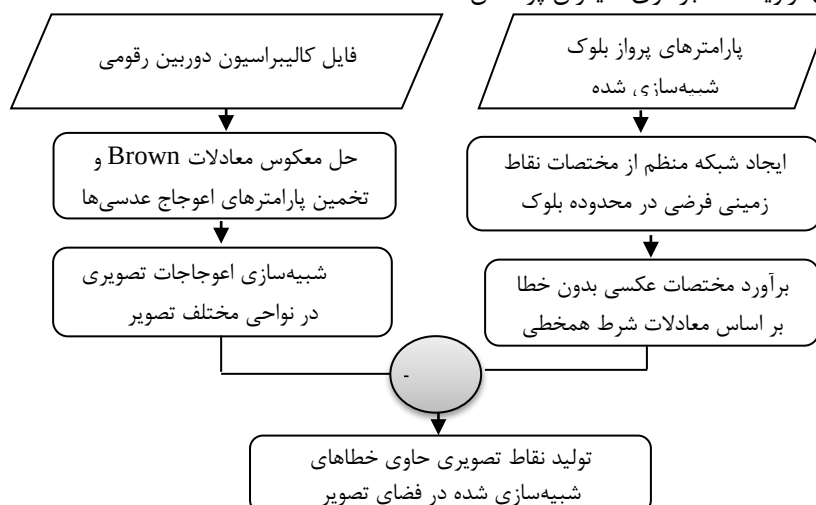
طولی و عرضی) اقدام می‌شود. سپس با توجه به تعداد تصاویر و تعداد نوارها، پارامترهای توجیه خارجی (مرکز تصویر و وضعیت دوربین) برای هر تصویر به صورت تصادفی ایجاد می‌گردد. یک شبکه منظم فرضی از مختصات نقاط زمینی با توجه به مقیاس عکس و میزان پوشش طولی و عرضی، تعداد تصاویر و تعداد نوارهای پروازی به صورت شبیه‌سازی شده ایجاد می‌گردد. شبکه نقاط زمینی به عنوان نقطه کنترل زمینی و مقادیر پارامترهای توجیه خارجی که به صورت تصادفی ایجاد شده‌اند، وارد معادلات شرط همخطی می‌گردند. در نهایت نقاط عکسی با حل معکوس معادلات شرط همخطی بدون خطا در فضای تصویر تولید می‌شود.

بر اساس مطالعات انجام شده بر روی نحوه تشکیل تصویر دوربین رقومی التراکم و سایر تحقیقات انجام شده در حوزه شبیه سازی تصاویر رقومی، روند کلی تولید داده های شبیه سازی در شکل (۴) ارائه می‌گردد [۱۷ و ۱۸].

بر اساس شکل (۴) فوق، شبیه سازی تصاویر بلوک التراکم شامل سه مرحله اصلی به شرح زیر است:

- ایجاد بلوک عکسی بر اساس پارامترهای پروازی
- ایجاد نقاط مجازی بدون حضور خطا
- افزودن خطای شبیه سازی شده التراکم بر روی نقاط

برای ایجاد بلوک شبیه سازی شده ابتدا نسبت به انتخاب پارامترهای پرواز (تعداد نوار، تعداد تصویر، مقیاس عکسبرداری، زاویه عکسبرداری، میزان پوشش



شکل ۴: روند تولید داده های شبیه سازی شده

اعلام گردیده است. براساس حل معکوس معادلات بروان (رابطه (۱)) می‌توان مقادیر هر یک از پارامترهای اضافه (ضرائب اعوجاج عدسی) جهت سلف کالیبراسیون را محاسبه نمود.

در واقع به‌منظور تخمین مقادیر اولیه و دامنه تغییرات ضرایب اعوجاج عدسی با بهره‌گیری از اطلاعات فایل کالیبراسیون دوربین، رابطه (۱) به‌طور معکوس حل و مقادیر اولیه طبق جدول (۵) حاصل شد [۱۴].

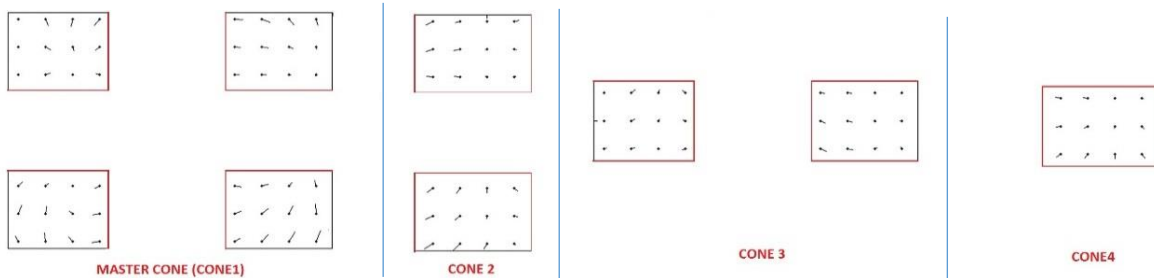
جدول ۵: مقادیر اولیه پارامترهای اعوجاج حاصل از فایل کالیبراسیون دوربین رقومی التراکم ایکس بی

پارامتر	عدسی ۰	عدسی ۱	عدسی ۲	عدسی ۳	دامنه
K1	3.03E-04	-2.85E-05	-1.18E-04	2.75E-04	$\pm 10^{-5}$
K2	-1.55E-07	-3.68E-08	-8.21E-08	-7.17E-07	$\pm 10^{-8}$
K3	7.52E-11	4.34E-11	5.45E-11	1.27E-09	$\pm 10^{-11}$
B1	8.15E-05	3.11E-05	1.26E-05	9.46E-05	$\pm 10^{-5}$
B2	-1.02E-05	5.14E-06	-2.11E-05	-5.11E-05	$\pm 10^{-5}$
P1	-6.17E-07	6.98E-08	3.30E-07	6.41E-07	$\pm 10^{-7}$
P2	8.34E-06	3.99E-06	-1.09E-06	-5.11E-06	$\pm 10^{-6}$

جداول و میزان خطا در آن نقطه برآورد می‌گردد. با افزودن خطای برآورد شده به مختصات اولیه، مجموعه‌ای از تصاویر با خطای شبیه‌سازی شده در اختیار خواهیم داشت.

متناسب با هر تصویر با توجه به اینکه هر تصویر دارای اعوجاجات عدسی مربوط به خود است، بردارهای خطا در تصویر نهایی مجموعه‌ای از بردارهای خطا از هر زیر تصویر می‌باشد. شکل (۵ و ۶) بردارهای خطا به‌صورت تفکیکی در هر تصویر و تصویر نهایی را نشان می‌دهد.

به‌منظور شبیه‌سازی رفتار اعوجاجات عدسی‌ها در سطح تصویر ابتدا با در نظر گرفتن دامنه‌ای محدود از تغییرات (ستون آخر جدول (۵)) نسبت به انتخاب تصادفی ضرائب هر کدام از عدسی‌ها اقدام شده است. این مقادیر تصادفی در رابطه (۱) وارد و به کمک آن بردار خطای عدسی‌ها در مناطق مختلف تصویر بازسازی شد. همانطور که گفته شد برای هریک از نقاط شبکه منظم فرضی، مختصات، عکسی بدون خطا برآورد شده است. بر اساس این مختصات ابتدا عدسی مربوطه شناسایی (بر اساس گستره مختصاتی ارائه شده در



شکل ۵: بردارهای خطای هر عدسی به تفکیک

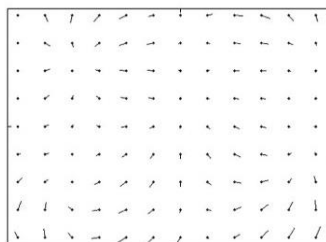
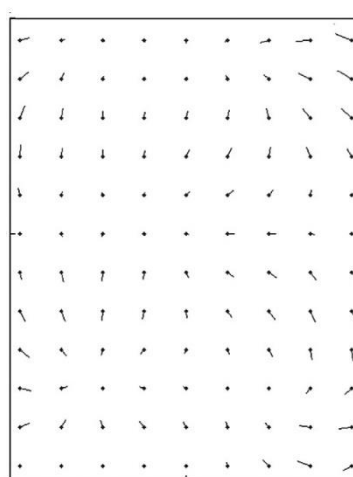
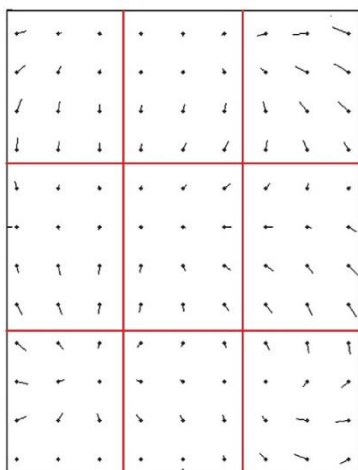


IMAGE AFTER STITCHING



شکل ۶: تصویر پیچیده (مجموع بردارهای خط در یک تصویر)

روش توضیح داده شده در بخش ۱-۴-۱ شبیه سازی شد و مدل های مختلف کالیبراسیون بر روی این دو بلوک (واقعی و شبیه سازی شده معادل آن) پیاده سازی گردید. مقایسه نتایج حاصل از این دو مدل (واقعی و شبیه سازی شده معادل آن) در جدول (۶) ارائه شده است.

۴-۱-۲- اعتبارسنجی روش شبیه سازی بر اساس داده واقعی

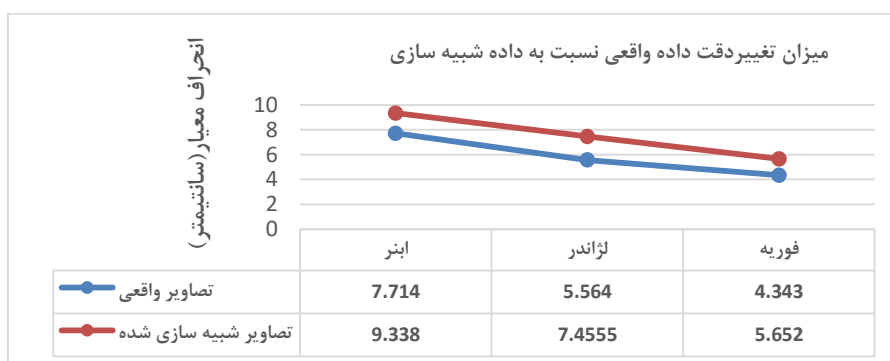
برای اعتبارسنجی روش شبیه سازی از مقایسه نتایج مدل های خودکالیبراسیون بر روی داده های شبیه سازی شده و داده واقعی معادل آن استفاده شده است. به این منظور بلوک عکسی واقعی شهرستان نقده به

جدول ۶: نتایج ارزیابی دقت مسطحاتی و ارتفاعی تصاویر واقعی و تصاویر شبیه سازی شده با پوشش طولی ۶۰ درصد و پوشش عرضی ۲۰ درصد در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰

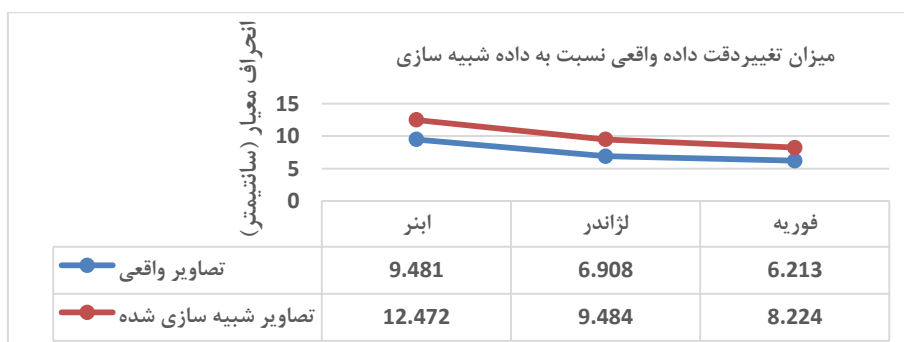
دقت ارتفاعی (RMSE) سانتیمتر			دقت مسطحاتی (RMSE)			مقایسه نتایج
فوریه	لژاندر	ابنر	فوریه	لژاندر	ابنر	
۸,۲۲۴	۹,۱۸۴	۱۲,۴۷۲	۵,۶۵۲	۷,۴۵۵	۹,۹۳۸	داده شبیه
۶,۲۱۳	۶,۹۰۸	۹,۴۸۱	۴,۳۴۳	۵,۵۶۴	۷,۷۱۴	داده واقعی
۱,۳۲	۱,۳۳	۱,۳۱	۱,۳۰	۱,۳۳	۱,۲۸	نسبت دقت

با توجه به شکل‌های (۷ و ۸) می‌توان نتیجه گرفت که در تصاویر شبیه‌سازی امکان کوچک‌نمایی و بزرگ‌نمایی دقت حاصل از خودکالیبراسیون وجود دارد، ولی میزان دقت ارائه شده به‌صورت نسبی با دقت حاصل از تصاویر واقعی مطابقت دارد. در نتیجه روند شبیه‌سازی پیشنهادی، روندی منطقی و قابل اعتماد است، و داده شبیه‌سازی شده جایگزین مناسبی برای داده واقعی خواهد بود. همان‌طور که بیان شد تهیه تصاویر واقعی در تمامی حالات پروازی و ارزیابی آنها امکان پذیر نمی‌باشد، از این رو در ادامه از بلوک‌های عکسی مختلف شبیه‌سازی شده جهت تحلیل و بررسی تاثیر پارامترهای پرواز در دقت کالیبراسیون استفاده شده است.

با توجه به شکل‌های (۷ و ۸) مشاهده می‌شود که دقت در هر روش کالیبراسیون بر اساس داده واقعی نسبت به داده شبیه‌سازی شده بالاتر است. در واقع در تصاویر شبیه‌سازی شده به دلیل تغییر در تمامی پارامترهای اعوجاج به‌صورت تصادفی، احتمال وقوع بردارهای خطا بزرگ در تصویر وجود دارد، از این رو میزان دقت در تصاویر شبیه‌سازی شده از تصاویر واقعی کمتر است. در جدول (۲) سطر آخر دقت نسبی داده واقعی در مقایسه با داده شبیه‌سازی شده ارائه گردیده است. درصد تغییرات نسبت دقت حاصل از داده واقعی به داده شبیه‌سازی شده کمتر از ۳ درصد می‌باشد. میزان تغییر دقت در داده واقعی نسبت به داده شبیه‌سازی مبین الگوی تغییرات یکنواخت بین این دو نوع داده می‌باشد. این الگوی یکنواخت در دقت ارتفاعی در شکل (۸) نیز نشان داده شده است.



شکل ۷: نمودار مقایسه دقت مسطحانی داده واقعی در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ و داده شبیه‌سازی شده با پوشش طولی ۶۰ درصد و عرضی ۲۰ درصد



شکل ۸: نمودار مقایسه دقت ارتفاعی داده واقعی در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ و داده شبیه‌سازی شده با پوشش طولی ۶۰ درصد و عرضی ۲۰ درصد

جدول ۷: طراحی پرواز و تعداد نقاط کنترل زمینی و چک در حالت داده‌های شبیه‌سازی شده در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰

پارامترهای پرواز	حالت اول	حالت دوم	حالت سوم
تعداد نوار	۵	۵	۷
تعداد تصویر	۴۵	۴۵	۶۰
پوشش طولی	٪۶۰	٪۶۰	٪۸۰
پوشش عرضی	٪۲۰	٪۲۰	٪۶۰
زاویه تقارب	قائم	$(25^\circ < \theta < 25^\circ)$	قائم

جدول (۸) مشخصات این سه بلوک شبیه‌سازی شده در مقیاس ۱:۷,۰۰۰ را نشان می‌دهد.

جدول ۸: طراحی پرواز و تعداد نقاط کنترل زمینی و چک در حالت داده‌های شبیه‌سازی شده در مقیاس ۱:۷,۰۰۰

پارامترهای پرواز	حالت اول	حالت دوم	حالت سوم
تعداد نوار	۷	۷	۹
تعداد تصویر	۶۰	۶۰	۷۵
پوشش طولی	٪۶۰	٪۶۰	٪۸۰
پوشش عرضی	٪۲۰	٪۲۰	٪۶۰
زاویه تقارب	قائم	$(25^\circ < \theta < 25^\circ)$	قائم

۴-۲-۱- بررسی تاثیر تغییر پارامترهای پرواز (پوشش و زاویه عکسبرداری)

هدف اصلی از این بررسی تعیین میزان تاثیر تغییر پارامترهای پروازی از نقطه نظر پوشش تصویر و تغییر در زاویه عکسبرداری می‌باشد. شکل‌های (۹ و ۱۰) به ترتیب دقت‌های ارتفاعی و مسطحاتی حاصل از پیاده‌سازی مدل‌های مختلف بر روی بلوک‌های شبیه‌سازی شده در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ را نشان می‌دهند. همچنین شکل (۱۱) همبستگی خارجی بین روش‌های مختلف را نشان می‌دهد.

۴-۲- ارزیابی پارامترهای پروازی بر روی دقت خودکالیبراسیون

با توجه به نتایج تحقیقات انجام شده در زمینه طراحی پرواز به منظور کالیبراسیون دو موضوع در ادامه مورد بحث و بررسی قرار گرفته است.

۱- بررسی تاثیر پارامترهای پرواز (ارتفاع، پوشش و زاویه عکسبرداری)

۲- بررسی تاثیر تلفیق دو ارتفاع مختلف و

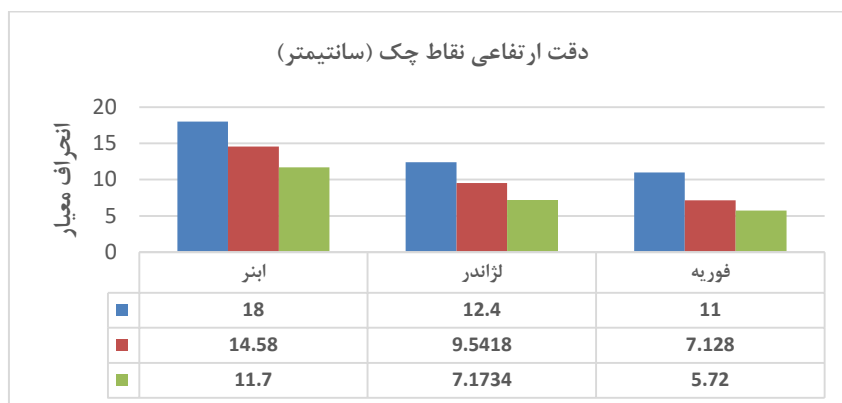
سرشکنی همزمان در روش خود کالیبراسیون جهت ارزیابی پارامترهای پروازی بر روی نتایج خودکالیبراسیون نیاز به ایجاد بلوک‌های عکسی در مقیاس‌های مختلف و زوایای پروازی متفاوت در فاز شبیه‌سازی می‌باشد. بلوک عکسی شبیه‌سازی شده در حالات مختلف در دو مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ و ۱:۷,۰۰۰ طبق جدول‌های (۷ و ۸) طراحی گردید. با توجه به بررسی انجام شده در سازمان‌های متولی تولید نقشه در کشور اکثر عکسبرداری‌های انجام شده با دوربین رقومی التراکم در مقیاس متوسط (بین ۱:۶۰۰۰ تا ۱:۱۶۰۰۰) بوده است. از این‌رو در این تحقیق جهت شبیه‌سازی پارامترهای پروازی از دو مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ و ۱:۷,۰۰۰ بهره گرفته شده است. حالت اول عکسبرداری در حالت نرمال با پوشش طولی ٪۶۰ و پوشش عرضی ٪۲۰ می‌باشد. حالت دوم تمامی شرایط حالت اول را داراست با این اختلاف که دوربین با حالت تیلت دار شبیه‌سازی شده است $(25^\circ < \theta < 25^\circ)$. در حالت سوم پوشش طولی و عرضی افزایش یافته است. محورهای ارزیابی به چهار حالت زیر تقسیم بندی می‌شوند:

۱- تغییر در پوشش تصویر

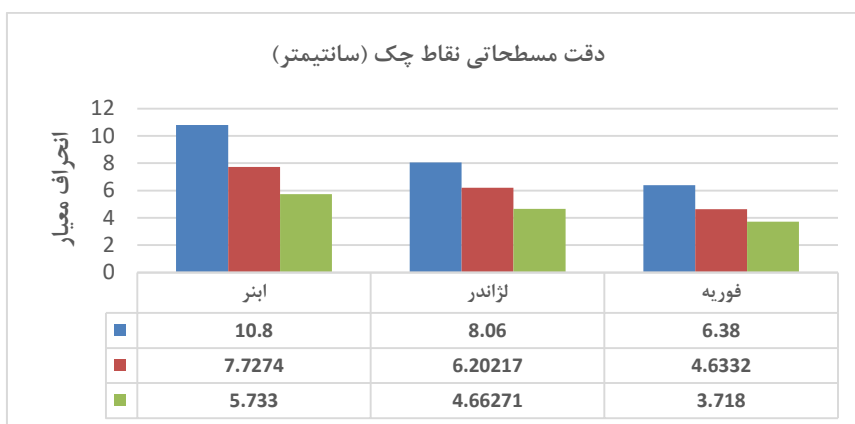
۲- تغییر در ارتفاع پرواز

۳- تغییر در زاویه عکسبرداری

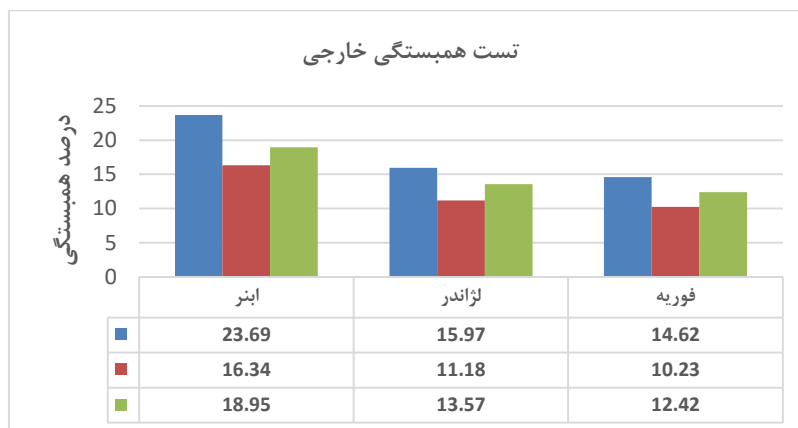
۴- سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف



شکل ۹: نمودار نتایج ارزیابی دقت ارتفاعی بلوک‌های شبیه‌سازی حالت اول، دوم و سوم در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰



شکل ۱۰: نمودار نتایج ارزیابی دقت مسطحانی بلوک‌های شبیه‌سازی حالت اول، دوم و سوم در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰



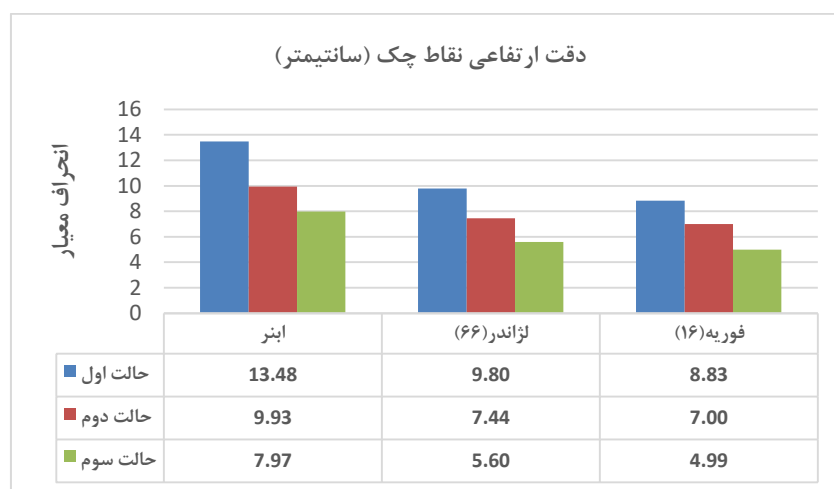
شکل ۱۱: نمودار تست همبستگی خارجی بلوک‌های مختلف شبیه‌سازی حالت اول، دوم و سوم در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰

- از مقایسه حالت اول و دوم تاثیر تغییر در زاویه عکسبرداری مشخص می‌گردد. بر اساس شکل‌های (۹ و ۱۰) افزایش دامنه تغییرات زاویه (عکسبرداری غیر قائم)
- باعث افزایش دقت مسطحانی و ارتفاعی نسبت به حالت عکسبرداری نرمال می‌گردد. از مقایسه حالت اول و سوم تاثیر تغییر در پوشش طولی و عرضی مشخص می‌گردد. بر اساس نتایج حاصل این افزایش نیز باعث بهبود ۱۸ درصدی

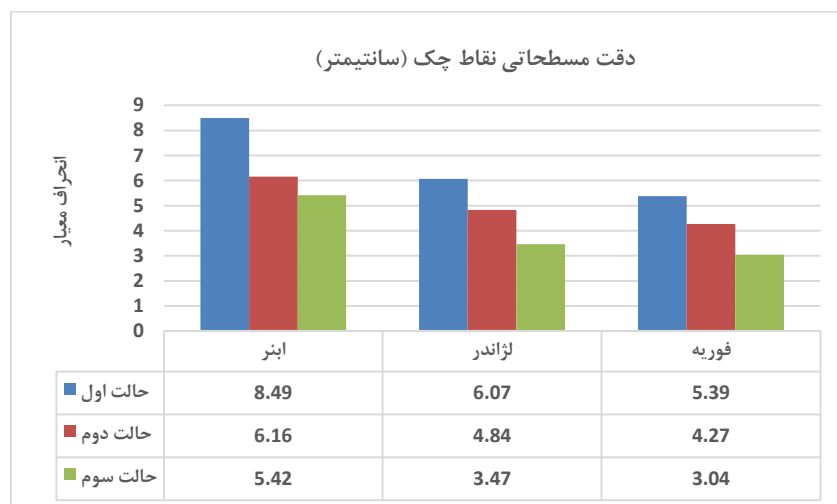
به طور خلاصه براساس شکل های (۹ و ۱۰) بهترین دقت ارتفاعی و مسطحاتی در بلوک شبیه سازی شده حالت سوم (افزایش پوشش طولی و عرضی) ایجاد شده است. دلیل اصلی این امر را می توان افزایش تعداد مشاهدات عکسی برشمرد. این در حالی است که طبق شکل (۱۱) از نقطه نظر کاهش همبستگی خارجی (همبستگی بین پارامترهای توجیه خارجی و ضرائب روابط خودکالیبراسیون) حالت دوم (افزایش زاویه تقارب) موثرتر می باشد. به عبارت دیگر افزایش پوشش های طولی و عرضی به بهبود دقت ارتفاعی و عکسبرداری غیر قائم منجر به کاهش همبستگی خارجی می گردد. این آزمایش در مقیاس ۱:۷,۰۰۰ نیز نتایج مشابهی را در برداشته است. شکل های (۱۲ و ۱۳) دقت ارتفاعی و مسطحاتی در مقیاس ۱:۷,۰۰۰ را نشان می دهد.

دقت مسطحاتی و ارتفاعی نسبت به حالت عکسبرداری نرمال می شود.

- از مقایسه حالت دوم و سوم تاثیر تغییر در زاویه عکسبرداری و تغییر در میزان پوشش مشخص می گردد. تاثیر میزان پوشش بر دقت مسطحاتی و ارتفاعی بیشتر از تغییر در زاویه عکسبرداری می باشد. البته بر اساس شکل (۱۱) میزان وابستگی خارجی بین پارامترهای اضافه و پارامترهای توجیه خارجی در حالت عکسبرداری غیر قائم کمتر از سایر حالات می باشد. به نحوی که در بلوک های شبیه سازی شده افزایش دامنه تغییرات پارامتر $(\omega < 25^\circ < 25^\circ)$ باعث کاهش نسبی ۳ تا ۵ درصدی همبستگی خارجی شده است.



شکل ۱۲: نمودار نتایج ارزیابی دقت ارتفاعی شبیه سازی حالت اول، دوم و سوم در مقیاس ۱:۷,۰۰۰

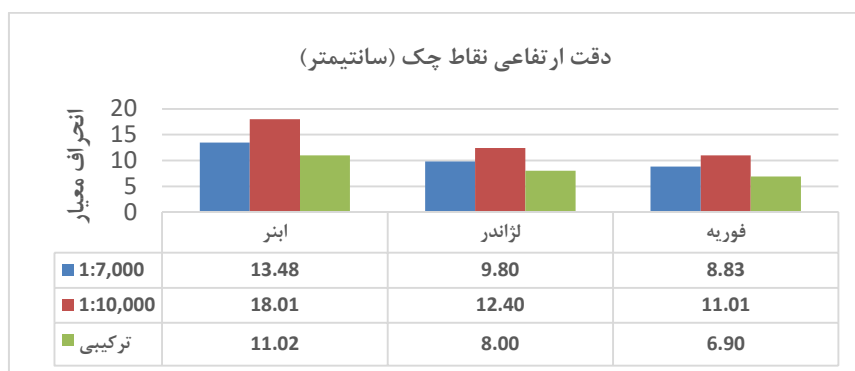


شکل ۱۳: نمودار نتایج ارزیابی دقت مسطحاتی شبیه‌سازی حالت اول، دوم و سوم در مقیاس ۱:۷,۰۰۰

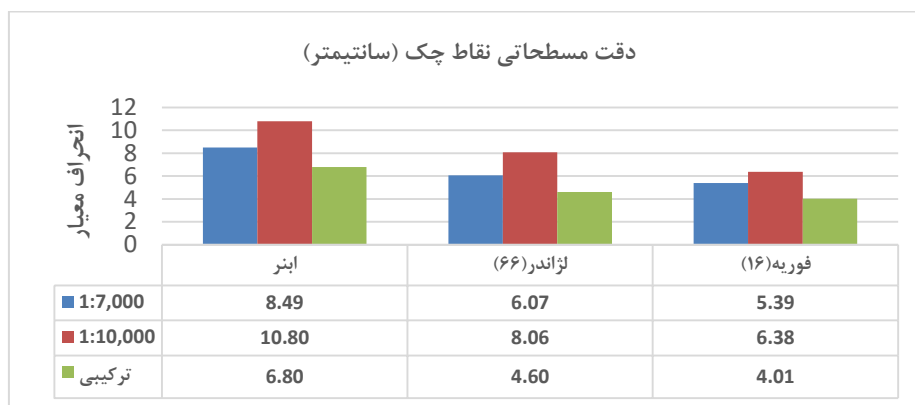
و (۱۵) نتایج ارزیابی دقت ارتفاعی و مسطحاتی حاصل از این نوع سرشکنی مربوط به حالت اول (عکسبرداری نرمال) در مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ و ۱:۷,۰۰۰ و حالت ترکیبی (سرشکنی همزمان تمام مشاهدات در دو مقیاس مختلف) را نشان می‌دهد. همچنین شکل (۱۶) همبستگی خارجی بین پارامترها در حالت اول شبیه‌سازی را نشان می‌دهد.

۴-۲-۲- بررسی تاثیر سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف

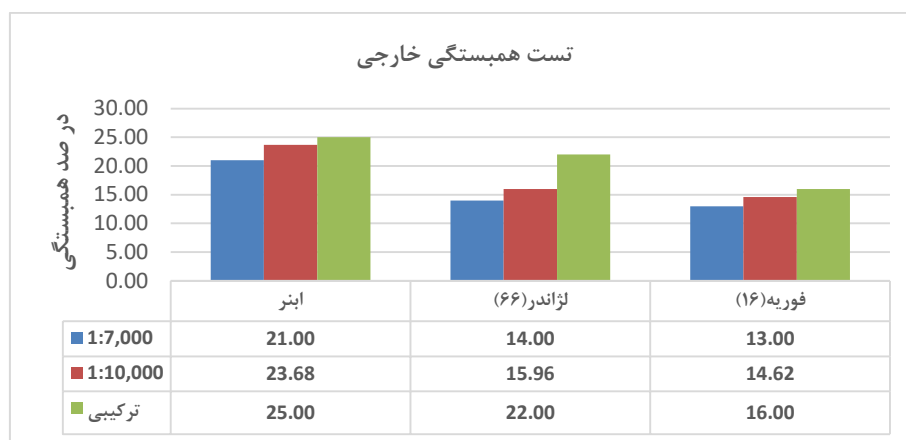
جهت بررسی تاثیر سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف از دو بلوک عکسی شبیه‌سازی شده در دو مقیاس ۱:۱۰,۰۰۰ و ۱:۷,۰۰۰ بهره گرفته شده است. برای انجام این سرشکنی ترکیبی از تمام تصاویر در دو مقیاس مختلف در یک حل همزمان استفاده شده است. شکل‌های (۱۴)



شکل ۱۴: نمودار نتایج ارزیابی دقت ارتفاعی در مقیاس‌های ۱:۱۰,۰۰۰ و ۱:۷,۰۰۰ و سرشکنی ترکیبی حالت اول شبیه‌سازی شده



شکل ۱۵: نمودار نتایج ارزیابی دقت مسطحاتی در مقیاس های ۱:۷,۰۰۰، ۱:۱۰,۰۰۰ و سرشکنی ترکیبی حالت اول شبیه سازی شده



شکل ۱۶: نمودار تست همبستگی خارجی در مقیاس های ۱:۷,۰۰۰، ۱:۱۰,۰۰۰ و سرشکنی ترکیبی حالت اول شبیه سازی شده

امکان بررسی و ارزیابی میزان تاثیر زاویه عکسبرداری و مقایسه آن با شرایط تغییر در پوشش طولی و عرضی به وجود آمد که این امر در سایر مقالات ارائه شده در این حوزه مورد ارزیابی قرار نگرفته است. همانطور که بیان گردید براساس شکل های (۹ و ۱۰) بهترین دقت ارتفاعی و مسطحاتی در بلوک شبیه سازی شده حالت سوم (افزایش پوشش طولی و عرضی) ایجاد شده است. این در حالی است که طبق شکل (۱۱) از نقطه نظر کاهش همبستگی خارجی (همبستگی بین پارامترهای توجیه خارجی و ضرائب روابط خودکالیبراسیون) حالت دوم (افزایش زاویه تقارب) موثرتر می باشد. به عبارت دیگر تغییر پوشش های طولی و عرضی در دقت ارتفاعی و مسطحاتی و تغییر در زاویه عکسبرداری در همبستگی

با توجه به شکل (۱۴ و ۱۵) حل همزمان دو بلوک عکسی مربوط به دو ارتفاع مختلف باعث افزایش دقت در مقایسه با سرشکنی یک بلوک در یک مقیاس می گردد. در واقع حل همزمان بلوک عکسی در دو ارتفاع مختلف باعث بهبود دقت ارتفاعی در حدود ۲۵ درصد و دقت مسطحاتی در حدود ۱۵ درصد می گردد. بر اساس شکل (۱۶) میزان همبستگی خارجی در حالت ترکیبی از الگوی منظمی پیروی نمی کند. از این رو سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف باعث بهبود همبستگی خارجی در مقایسه با سرشکنی در یک ارتفاع نمی گردد.

۴-۳- مقایسه و ارزیابی نتایج

با توجه به استفاده از داده شبیه سازی دوربین رقومی التراکم ایکس پی برای اولین بار در این مقاله

شبیه‌سازی بلوک‌های عکسی دوربین التراکم و تعیین تاثیر پارامترهای مختلف پروازی بر دقت مدل‌های خودکالیبراسیون مربوط به این نوع دوربین می‌باشد

بر اساس نتایج حاصل از این تحقیق افزایش پوشش طولی و عرضی بهبود بالاتری از دقت ارتفاعی و مسطحاتی را در مقایسه با تغییر در زاویه عکسبرداری ($25^\circ < \omega < 25^\circ$) - به هم - راه دارد. همچنین عکسبرداری غیر قائم باعث کاهش همبستگی خارجی (پارامترهای توجیه خارجی و ضرائب روابط خودکالیبراسیون) در مقایسه با سایر تغییرات در پارامترهای پروازی می‌گردد. سرشکنی همزمان دو ارتفاع پروازی مختلف در مقایسه با سرشکنی در یک ارتفاع، باعث افزایش دقت مسطحاتی و ارتفاعی می‌گردد.

بهترین راهکار برای کاهش همبستگی خارجی عکسبرداری غیر قائم است، این حالت در عکسبرداری قائم از مناطق با اختلاف ارتفاع زیاد نیز حاصل می‌شود.

با توجه به هزینه بالای ایجاد سایت میدانی و عکسبرداری در حالات مختلف، امکان استفاده از داده‌های واقعی فقط در حالت حل همزمان در دو ارتفاع مختلف در این تحقیق میسر گردید و کلیه ارزیابی‌ها بر اساس داده‌های شبیه‌سازی انجام شده است. از این رو استفاده از داده‌های واقعی می‌تواند در پیشبرد اهداف این تحقیق کمک شایانی داشته باشد.

خارجی بین پارامترهای توجیه خارجی و ضرائب خودکالیبراسیون سهم بیشتری دارند. سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف در مقاله ارائه شده توسط کرامر نیز مورد بررسی قرار گرفته است، ولی در این مقاله می‌توان تاثیر سرشکنی همزمان در دوارتفاع مختلف و سرشکنی در حالت تغییر در پوشش طولی و عرضی و تغییر در طول عکسبرداری را نیز با یکدیگر مقایسه نمود. بر اساس نتایج به‌دست آمده و مقایسه شکل‌های (۱۲ و ۱۳) با شکل‌های (۱۴ و ۱۵) تاثیر تغییر در پوشش طولی و عرضی در دقت ارتفاعی و مسطحاتی بیشتر از سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف می‌باشد. البته سرشکنی همزمان در دو ارتفاع مختلف نتایج مطلوبتری در دقت ارتفاعی و مسطحاتی نسبت به تغییر در زاویه عکسبرداری را ارائه نموده است.

۵- نتیجه گیری و پیشنهادات

با توجه به ظهور تکنولوژی پیچیده در ساخت دوربین‌های رقومی استفاده از معادلات خودکالیبراسیون می‌تواند یک راه حل بهینه و مناسب تلقی گردد. در این راستا انجام فرایند خودکالیبراسیون بر اساس سایت میدانی لازم است تا در مورد نقطه نظر طراحی بلوک پرواز بررسی‌های دقیقی انجام شود.

در این تحقیق تاثیر پارامترهای پروازی بر دقت نهایی حاصل از خودکالیبراسیون دوربین رقومی التراکم مورد بحث و بررسی قرار گرفته است. دستاوردهای کلی این تحقیق شامل طراحی و اعتبارسنجی یک روش

مراجع

- [1] D. C. Brown, "Close range camera calibration", Photogrammetric Engineering and Remote Sensing, vol. 37 (8), pp. 855-866, 1971.
- [2] D. C. Brown, "The bundle method - progress and prospects", International Archives of Photogrammetry vol. 21, pp. 1-33, 1976.
- [3] H. Ebner, "Self-calibrating block adjustment", Bildmessung und Luftbildwesen, vol. 44 (4), pp. 128-139, 1976.
- [4] C. Fraser, "Digital camera self-calibration", ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing, vol. 52 (4), pp. 149-159, 1997.

- [5] M. Cramer, G. Grenzdorffer and E. Honkavaara, "In-situ digital airborne camera validation and certification – the future standard?" International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences 38(Part 1), 2010.
- [6] T. Clarke, J. Fryer, "The development of camera calibration methods and models", Photogrammetric Record, vol. 16 (91), pp. 51–66, 1998.
- [7] X. Clarck, J. Wang and G. Freyer, "The principle point and CCD cameras", Photogrammetric Record, vol. 16(92), pp. 293–312, 1998.
- [8] Anzengruebergasse. "Calibration Report (Geometric Calibration) Ultra cam Xp", Serial Number UC-SXp-1-30719440, Vexcel Imaging GmbH •, www.ultra cam x.com Page 2 of 14, 2010.
- [9] E. Honkavaara, " Calibration in direct georeferencing: theoretical considerations and practical results", Photogrammetric Engineering & Remote Sensing, vol. 63 (8), pp. 1207–1208, 2004.
- [10] M. Cramer, "Digital airborne cameras-Status and future", In Proceedings of ISPRS Hannover Workshop, 2005.
- [11] E. Honkavaara, E. Ahokas, J. Hyyp, J. Jaakkola, H. Kaartinen, R. Kuittinen, L. Markelin and M. Nurminen" , Geometric test field calibration of digital photogrammetric sensors", ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing, vol. 60 (6), pp. 387–399, 2006.
- [12] E. Honkavaara. "Calibrating digital photogrammetric airborne imaging system using a test field ", Ph.D. thesis, Helsinki University of Technology (Espoo, Finland), 2008.
- [13] M. Cramer, "Digital Camera Calibration, European Spatial Data Research (EuroSDR)", Official Publication No. 55, 2009.
- [14] S.F. Moniwa, "Advanced photogrammetric system with self-calibration and its applications", Ph.D. thesis, Department of Surveying Engineering, U.N.B., Fredericton, 1977.
- [15] R. Tang, D. Fritsch, M. Cramer, and W. Schneider, "A flexible mathematical method for camera calibration in digital aerial photogrammetry", Photogrammetric Engineering and Remote Sensing, vol.78 (10), pp.1069-1077, 2012.
- [16] R. Tang, D. Fritsch, and M. Cramer." New rigorous and flexible Fourier self-calibration models for airborne camera calibration", ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing, vol. 71, pp.76–8, 2013.
- [17] E. Rupnik, F. Nex, I. Toschi and F. Remondino, "Aerial multi-camera systems: Accuracy and block triangulation Issues". ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing, vol. 101, pp. 233-46, 2015.
- [18] H.Babapour, M. Mokhtarzade, M.J. Valadan zouj and M. Modiri, "Fourier optimization mathematical model for modeling the geometric error of the digital camera ", Journal of geographic information (sphere), Vol. 23, pp. 95-109, 2015(Persian).



The effect of flight parameters in geometric calibration results for Digital Camera Ultra Cam

Hadi babapour¹, Mahdi mokhtarzade², Mohamad javad valadan zouj³

1- PhD student in photogrammetry – K.N.Toosi

2- Associate Professor, PhD in Photogrammetry & Remote Sensing– K.N.Toosi

3- Associate Professor, PhD in Photogrammetry & Remote Sensing– K.N.Toosi

Abstract

Due to the appearance of new digital cameras and variability in manufacturing and technology, the necessity to camera calibration used in this type become a primary need. The high cost and difficulty of implementing the calibration laboratory, made using equations self-calibration in field sites as a practical solution in this regard. One of the important factors that influence investor in the ultimate accuracy of self-calibration method, is flying parameters, designing methods and Conditions of obtaining images. In this article, we design a photogrammetric blocks in different flight simulation and validation, to implement self-calibration geometric methods on a variety of photogrammetric blocks studied and also the effects of flying on geometric self-calibration results has been studied. Forward and side overlap as the most important factor in improving the accuracy of their methods of geometrical calibration results are presented. Forward overlap of 60 percent to 80 percent and increased side overlap of 20 percent to 60 percent, improving positioning accuracy of 18% were obtained. As well as non-vertical photograph flight, most effective factor in reducing the correlation between the exterior orientation and self-calibration parameters known, so as to increase the range of parameter ω ($25^\circ > \omega > -25^\circ$) relative reduction of 3 to 5 percent of the external correlation. In addition, in this study it was found that the same adjustment image blocks in two different heights increase the number of equations and thus increase the accuracy in the adjustment block is at a height of flight.

Key words: Self calibration, Additional parameters, Flight parameters, Digital camera Ultra cam.