

بررسی بهبود مکان مرجع سازی نقشه های غیر رقومی شهری با استفاده از المان های هندسی و الگوریتم ژنتیک

هانی رضائیان^{۱*}، ناصر پوراحمد^۲، جواد سدیدي^۳

۱- استادیار گروه سنجش از دور و سیستم های اطلاعات جغرافیایی، دانشکده علوم جغرافیایی، دانشگاه خوارزمی، تهران، ایران
۲- کارشناس ارشد گروه سنجش از دور و سیستم های اطلاعات جغرافیایی، دانشکده علوم جغرافیایی، دانشگاه خوارزمی، تهران، ایران
۳- استادیار گروه سنجش از دور و سیستم های اطلاعات جغرافیایی، دانشکده علوم جغرافیایی، دانشگاه خوارزمی، تهران، ایران

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۸/۰۸/۲۲ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۰/۰۲/۱۵

چکیده

بخش زیادی از اسناد ملکی در قالب نقشه های آنالوگ غیررقومی موجود می باشند که نیازمند مکان مرجع سازی هستند. الگوریتم مورد استفاده در مکان مرجع سازی در دقت محاسبات المان های هندسی نقش بسزایی ایفا می کند که این امر به ضرورت مطالعه روش های مکان مرجع سازی نوین اشاره دارد. این کار نیازمند بکارگیری توابع و مدل های بهینه سازی مکان مرجع سازی می باشد تا دقت لازم در تعیین حدود املاک حاصل شود. به دلیل عدم امکان تعبیر هندسی، برای همه تصاویر نمی توان پارامترهای تابع افاین را مقادیر ثابتی قرار داد. لذا در این تحقیق با لحاظ نمودن المان های هندسی نقشه های کاداستری شامل مساحت قطعات زمین، طول خطوط تشکیل دهنده آنها و با بهره گیری از الگوریتم ژنتیک، اقدام به تولید پارامترهای بهینه برای تابع افاین شده است. جهت مطالعه روش پیشنهادی از دو نقشه ثبتی اسکن شده مربوط به بخشی از شهر تهران به عنوان داده ورودی و همچنین نقاط کنترل برداشت شده با استفاده از GPS استفاده شده است. بمنظور محاسبه دقت و حساسیت روش مزبور، مقایسه هایی از جمله $RMSE$ بدون اعمال المان های هندسی، $RMSE$ با اعمال یکی از المان های هندسی سطح و طول و $RMSE$ با در نظر گرفتن کلیه المان های هندسی صورت گرفته است. نتایج تحقیق نشان داده است که روش پیشنهادی این تحقیق با $RMSE$ متوسط برابر ۲،۵۰۲۰۵ متر، نسبت به روش مرسوم با $RMSE$ متوسط برابر ۲،۴۱۷۵ متر برای نقشه های مورد استفاده، از دقت کلی پایین تری برخوردار است. این در حالی است که در روش پیشنهادی خطای المان های هندسی سطح و طول حدود ۴۰ درصد نسبت به روش مرسوم کاهش یافته است که در کاربری های مرتبط بهبود قابل توجهی محسوب می گردد.

کلید واژه ها: مکان مرجع سازی، نقشه های آنالوگ، کاداستر، الگوریتم ژنتیک، المان های هندسی.

* نویسنده مکاتبه کننده: تهران، خ. مفتاح، بعد از سمیه، دانشگاه خوارزمی، دانشکده علوم جغرافیایی.

تلفن: ۰۲۱-۸۶۰۷۰۷۸۶

۱- مقدمه

یکی از وظایف اصلی سازمان ثبت اسناد و املاک کشور تسلط کامل بر ابعاد حقوقی و موقعیتی (هندسی) املاک در کشور می باشد. سازمان ثبت اسناد و املاک به نظامی نیازمند است که اطلاعات موقعیتی جامع از محدوده املاک، همراه با وضعیت حقوقی املاک در اختیار داشته باشد [۱۱]. طرح کاداستر کشور در سال ۱۳۷۰ با هدف کمک به ایجاد یک ثبت املاک پیشرفته و مکانیزه که قادر به پاسخگویی سریع به ارباب رجوع و حل مشکلات آنان باشد، کار خود را آغاز کرد. بدین ترتیب تهیه نقشه‌های کاداستر مقیاس ۱:۵۰۰ در دستور کار قرار گرفت [۱۹].

اسناد مالکیت قدیمی اغلب فاقد مشخصات فنی ملک مانند مساحت و طول ابعاد بوده و حدود املاک به صورت اجمالی مثلاً به ملک مجاور، به آبریز کوه به رودخانه، مرز یا نهر یا راه روستایی تعریف شده است که ممکن است این عوارض به مرور زمان و در نتیجه تحولات طبیعی و یا توسط اشخاص، تغییر یافته یا جابجا شوند. حتی در موارد دیگر که مساحت و حدود املاک در اسناد مالکیت قید شده، در نتیجه اشتباه در پیاده کردن ملک، جابه‌جایی و یا لغزش بوجود می‌آید و در واقع ملک در محل حقیقی خود پیاده نمی‌شود و معمولاً املاک مجاور هم به تبعیت از حقوق آن مالک به صورت جابجا پیاده و تصرف شده و مبنای اختلافات عدیده و پرونده‌های قضایی بی شمار می‌شود. راهکار رفع این مشکلات، اجرای دقیق عملیات کاداستر در سطح کشوری است. از جمله کاربردهای مهم رایانه در حال حاضر، مدیریت داده‌های مربوط به مالکیت اراضی و ارائه خدمات بهینه به متقاضیان می‌باشد. بخش اعظم روند تولید و شناخت حدود املاک به روش فتوگرامتری شامل جمع‌آوری اطلاعات، ویرایش و اضافه کردن اطلاعات توصیفی از نقشه‌های قدیمی می‌باشد [۵]. امروزه با در اختیار داشتن نقشه‌های کاداستر قدیمی قادر هستیم اطلاعات مکانی دقیقی از آنها استخراج کنیم. بنابراین نیاز به تبدیل از فضای تصویر و اسکن

شده این نقشه‌ها به فضای زمین داریم. انجام این کار مستلزم بکارگیری توابع و مدل‌های بهینه‌سازی مکان مرجع‌سازی می‌باشد تا بتوان بیشترین دقت را در تعیین حدود املاک اعمال کرد.

خطاهای مکانی عوارض یکی از مسائل کلیدی در سیستم‌های اطلاعات جغرافیایی می‌باشد. در طول دو دهه گذشته، توجه زیادی به مدل‌سازی خطاهای مکانی در عوارض خطی، شامل بخش‌های مختلف خطوط، پلی‌لاین‌ها و پلی‌گون‌ها در سیستم‌های اطلاعات جغرافیایی^۱ شده است [۱۶].

بخش زیادی از اسناد ملکی در قالب نقشه‌های آنالوگ غیررقومی موجود می‌باشند که نیازمند مکان مرجعی سازی هستند. به علت قیمت بالای املاک شهری همواره سعی بر آن است که مکان مرجع‌سازی این نقشه‌ها با دقت مناسب و کمترین مغایرت با املاک همسایه و اسناد مرتبط با ملک انجام گیرد. روش‌های مکان مرجع‌سازی موجود که مبتنی بر انطباق نقاط کنترل می‌باشد اغلب باعث ایجاد مغایرت در مقدار المان‌های مهم از جمله مساحت، ابعاد و شکل عوارض می‌گردد که در زمره المان‌های مهم در مدیریت املاک هستند. وجود این مغایرت‌ها در تهیه نقشه‌های ثبتی شهری با مقیاس‌های بزرگ غیر قابل قبول می‌باشد. براین اساس و برای به حداقل رساندن این مغایرت‌ها، طراحی یک الگوریتم منعطف، کارآمد و تا حد امکان خودکار که بتواند این مغایرت‌ها را در شرایط مختلف به حداقل برساند، نیاز می‌باشد.

مکان مرجع‌سازی نیازمند در اختیار داشتن تعداد کافی از نقاط کنترل قابل اعتماد و همچنین دارای توزیع فضایی مناسب بر روی نقشه آنالوگ و نقشه مرجع است. علاوه بر این، اعوجاجات بوجود آمده در نقشه‌های ثبتی آنالوگ، سبب کاهش اثر نقاط کنترل و بالطبع کاهش کیفیت خروجی حاصل از فرآیند

^۱ Geographic Information System - GIS

اعوجاجات نسبی بین مرزها و محتوا لازم است تا محتویات نقشه با روش رابرشیتینگ^۳ بر پایه درونیابی خطی^۴ اصلاح گردند [۳]. این تحقیق روشی جدید برای رابرشیتینگ ارائه کرده که وابسته به شکل چند ضلعی بسته نیست و صرفا به تعداد نقاط کنترل انتخاب شده در نقشه وابسته است. فردکین^۵ و دویشر^۶ (۲۰۰۲) نشان داده است که محاسبه مختصات نقاط مرزی کاداستر نمی تواند تنها بر روی اندازه گیری های اصلی و در مختصات شبکه کنترل فعلی تکیه کند، بلکه بازسازی تحلیلی مرز پارسل های شهری نیاز به ادغام دقت بدست آمده اطمینان حاصل شود [۶]. گاویش^۶ و دویشر^۷ (۲۰۰۲) روشی برای ایجاد یک کاداستر تحلیلی در مناطقی که اندازه گیری عوارض زمینی وجود نداشته باشد، ارائه نموده است [۷]. این روش یک فرآیند «سفر مجازی در زمان»^۸ است که ترکیب دو نقشه واقعی در گذشته و حال را نشان می دهد. تانگ^۹ و همکاران (۲۰۰۵) از روش حداقل مربعات برای بازسازی مرز پارسل ها، مخصوصا برای حل ناسازگاری بین مرز پارسل ها استفاده نموده اند [۱۶]. بالتی (۲۰۰۶)، با توجه به توسعه و تغییرات مرز اراضی نقشه های قدیمی به بررسی مکان مرجع سازی با هدف امکان تحلیل عناصر ژئومتریک در نقشه های قدیمی پرداخته است [۲]. تی پودوبنیکار (۲۰۰۹) بررسی و ارزیابی کیفیت مکان مرجع سازی نقشه های قدیمی را

مکان مرجع سازی نقشه های آنالوگ ثبتی می شود. نتیجتا موقعیت صحیح عوارض نقشه ها بر روی وضع موجود حاصل نمی شود و یا ابعاد و شکل عوارض دستخوش تغییر می گردد، بنابراین موجب تغییر المان های مهم از جمله مساحت و طول (محیط) عوارض می گردد که از نقطه نظر فرآیندهای ثبتی غیر قابل قبول است. این مقاله به بررسی میزان بهبود حاصل از افزودن المان های هندسی مساحت و طول در فرآیند مکان مرجع سازی نقشه های کاغذی ثبتی شهری در ایران با استفاده از الگوریتم ژنتیک پرداخته است. نتیجه حاصل از طراحی و ارزیابی روش مزبور برای دو داده نمونه داده از شهر تهران نشان دهنده امکان بهبود خطای اندازه گیری مساحت و طول تا حدود ۴۰ درصد است. این در حالی است که خطای کلی حاصل از مکان مرجع سازی با خطای روش مرسوم مبتنی بر نقاط کنترل زمینی، اختلاف کمی را نشان می دهد.

۲- پیشینه تحقیق

باقری و همکاران (۱۳۹۳)، با استفاده از روش های هوش مصنوعی نظیر الگوریتم ژنتیک و شبکه های عصبی به مطالعه روش های مختلف مدل سازی اثر تعداد و توزیع نقاط کنترل در روش های مدل سازی به تصحیح هندسی تصاویر ماهواره ای پرداختند و نتایج بهتری را نسبت به روش های معمول به دست آوردند [۱]. دویشر^۱ و گلبن^۲ (۱۹۹۵) الگوریتمی برای اصلاح اعوجاجاتی که در جریان مکان مرجع سازی در مرزها اتفاق می افتند ارائه نموده اند. آن ها نشان داده اند که این فرآیند برای ایجاد کاداستر و تبدیل تمام بلوک های نقشه بزرگ مقیاس در کشور ایرلند با نتایج حاصل از داده های آماری مرز بلوک ها با دقت خوبی برای زمین های کشاورزی قابل استفاده می باشد [۴]. دویشر (۲۰۰۰) نشان داده است که برای جلوگیری از

^۳ Rubber Sheeting

^۴ Linear Interpolation

^۵ Fradkin

^۶ Gavish

^۷ Doystsher

^۸ Virtual Time Travel

^۹ Tong

^۱ Doytshe

^۲ Gelbman

نقشه‌های کاداستری به سیستم مختصات ملی ترکیه، پس از ارزیابی وضعیت موجود نقشه‌های کاداستر، از روش افاین^۶ استفاده نموده است [۱۵]. هاشیم^۷ (۲۰۱۶) با استفاده از تکنولوژی مبتنی بر مکان به بازسازی و اصلاح مجموعه داده‌های کاداستر قدیمی مالزی پرداخته است و به این نتیجه دست یافته که پایگاه داده کاداستر حاصل شده باید علاوه بر حداقل رساندن خطاهای هندسی درونی، با سیستم مختصات جدید که مبتنی بر مختصات ماهواره با دقت مکانی بالا است نیز مرجع شود [۸]. در تحقیق چه و همکاران [۲۰] به پشتوانه حجم بالای نقشه‌های مستندشده دارای اندکس کاداستری و تنوع پایگاه‌های داده کاداستری موجود در کشور اسلونی، با استفاده از حجم بالای نقاط کنترل و مثلث بندی نقشه‌های کاداستر و همچنین اعمال شروط مرزی موسوم براساس قانون هوک^۸ به خطای مجذور مربعات^۹ ۱/۰ متر رسیده اند. این تحقیق با هدف، بکارگیری الگوریتم ژنتیک تک هدفه، بر آن است تا علاوه بر نقاط کنترل، انطباق المان‌های هندسی تک نقشه‌های ثبتی و کاداستری را نیز مرجع نماید. در این راستا امکان تعریف انواع شروط بهینه‌سازی جهت حصول دقت موردنظر از مکان مرجع‌سازی نقشه‌های ثبتی شهری در این تحقیق مدنظر است.

۳- مواد و روش پیشنهادی

روش مورد استفاده در این تحقیق بر مبنای طراحی یک الگوریتم بهینه‌سازی ژنتیک است. الگوریتم مزبور جهت برازش تابع افاین بر المان‌های کنترلی تصویر شامل نقاط کنترل زمینی، مساحت و طول است که به مکان مرجع‌سازی مکانی بهینه نقشه‌های اسکن شده

انجام داده است [۱۷]. کلبنوو^۱ و دویشر (۲۰۰۹) بر اساس مشاهدات غیر مستقیم همراه با تغییر شکل مشابه، نشان داده‌اند که اتصال بلوک‌های کاداستری مجاور با کاهش قابل توجهی از اختلافات سیستماتیک و تصادفی، در مقایسه با وضعیت پیش از اصلاح همراه است [۱۰]. سیربا و همکاران (۲۰۱۰) رویکردی برای تطبیق و تنظیم عارضه‌های خطی در جهت افزایش دقت مکانی یک مجموعه داده کاداستر قدیمی ارائه نموده‌اند [۱۳].

جنی و هورنی (۲۰۱۱) روشی جهت انجام تحلیل‌های هندسی برای مقایسه یک نقشه قدیمی با یک نقشه جدید مکان مرجع‌سازی شده با سیستم تصویر شناخته شده و دیتوم مشخص ارائه کرده‌اند [۹]. سیربا^۲ و همکاران (۲۰۱۲) برای با تلفیق مجموعه داده‌های کاداستری گرافیکی قدیمی با مجموعه داده‌های قابل اعتماد و دقیق توپوگرافی مبتنی بر تطبیق عارضه‌های خطی از طریق تبدیل TPS^3 نشان داده‌اند که بهبود قابل توجهی در کیفیت هندسی و دقت مکانی داده‌های کاداستر حاصل شده است [۱۴]. اشنیدمن^۴ و همکاران (۲۰۱۳) برای بدست آوردن شکلی مناسب و مختصات‌هایی دقیق نقشه‌های کاداستر از الگوریتم ژنتیک ساده استفاده نموده‌اند و نتایج آن‌ها نشان داده است که الگوریتم ژنتیک دقیق‌تر از روش حداقل مربعات بوده و مختصات نزدیکتری به واقعیت بدست آورده است [۱۸]. مانزانو اگوگلیارو و همکاران (۲۰۱۳) به بررسی کاربرد الگوریتم‌های تکاملی در پارامترهای مکان مرجع‌سازی و ارزیابی دقت نقشه‌های تاریخی پرداخته است [۱۲]. سیسمن^۵ (۲۰۱۴)، با هدف تبدیل

^۱ Klebanov

^۲ Siriba

^۳ Thin Plate Splines

^۴ Shnaidman

^۵ Sisman

^۶ Affine

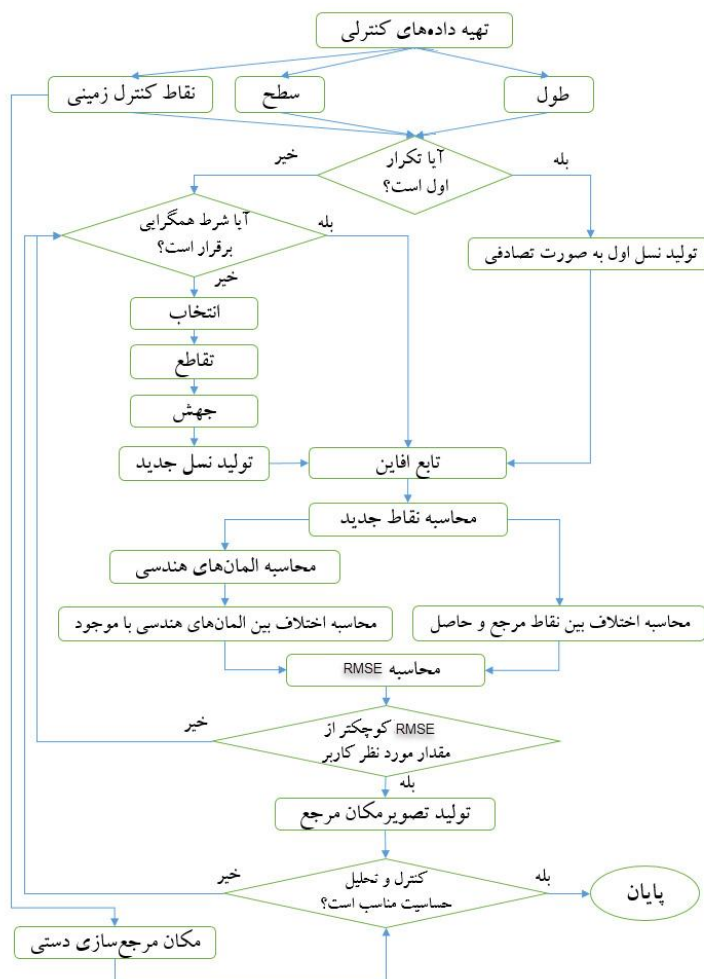
^۷ Hashim

^۸ Hooke's Law

^۹ RMSE

می‌تواند ارزش عددی صحیحی را به خود اختصاص دهد.

می‌انجامد (شکل (۱)). کروموزوم طراحی شده برای الگوریتم ژنتیک زنجیره ای از ۶ ژن می‌باشد که هر کدام از آنها نشان‌دهنده ضرایب تبدیل افاین $(a_1, a_2, a_3, a_4, a_5, a_6)$ (رابطه (۱)) می‌باشند. هر ژن



شکل ۱: فلوچارت مراحل اجرای الگوریتم

ژن‌ها با محاسبه حداقل و حداکثر مقادیر هر ژن در بین جمعیت اولیه تعیین گردید. روش نخبه‌گرایی^۱ برای انتخاب کروموزوم‌ها جهت لقاح استفاده شد. همچنین الگوریتم تک نقطه‌ای^۲ برای لقاح با احتمال ۰٫۸ و الگوریتم تغییر اتفاقی یکی از ژن‌ها در کروموزوم در

$$\begin{cases} X = a_1x + a_2y + a_3 \\ Y = a_4x + a_5y + a_6 \end{cases} \quad \text{رابطه (۱) [۷]}$$

برای تعیین هر یک از کروموزوم‌های نسل اول به صورت تصادفی از بین نقاط کنترل زمینی ۳ نقطه انتخاب شده و سپس نقاط کنترل زمینی انتخاب شده در ۶ معادله ۶ مجهولی تولید می‌شوند. تعداد اعضای جمعیت ۲۰ کروموزوم لحاظ گردید تا از افزایش بار محاسباتی جلوگیری شود. محدوده مجاز تغییر مقادیر

^۱ Eliticism

^۲ Single Point Crossover

محدوده مجاز آن ژن با احتمال ۰/۰۴ لحاظ شد. شرط توقف همگرایی و عدم تغییر نتایج پس از حداقل ۱۰۰ تکرار یا حداکثر ۱۰۰۰ تکرار می‌باشد. جهت محاسبه مقادیر المان‌های مساحت و طول در این پارسل‌ها به ترتیب از (رابطه (۲))، (رابطه (۳)) و (رابطه (۴)) استفاده شده است. در روابط (۲) و (۳)، x_{i+1} ، y_{i+1} مولفه‌های نقاط i ام

و $i+1$ ام المان هندسی مدنظر می‌باشند. میزان دقت برازش تبدیل افاین از رابطه (۴) محاسبه می‌شود. این مقدار به عنوان تابع هدف جهت کنترل همگرایی الگوریتم ژنتیک حداقل می‌شود. بر این اساس حداقل شدن (رابطه (۴)) در الگوریتم ژنتیک مدنظر می‌باشد.

$$A = \frac{\left| \sum_{i=1}^n x_i \times y_{i+1} - y_i \times x_{i+1} \right|}{2} \quad \text{رابطه (۲) [۸]}$$

$$L = \sum_{i=1}^n \sqrt{(x_i - x_{i+1})^2 + (y_i - y_{i+1})^2} \quad \text{رابطه (۳) [۸]}$$

$$\text{Fitness Function} = \text{Minimize}\{RMSE\} = \text{Minimize}\{\sqrt{RMSE_p^2 + RMSE_a^2 + RMSE_l^2}\} \quad \text{رابطه (۴)}$$

مربوطه لحاظ شده که نقاط مرجع زمینی آن با استفاده از GPS دوفرکانسه و مراجعه محلی با دقت اسمی ۲۰ تا ۳۰ سانتیمتر برداشت شده است. داده‌های کنترلی مساحت شامل ۳ نمونه برای نقشه اول (شکل (۴))، جدول (۳ و ۴)) و ۴ نمونه برای نقشه دوم (شکل (۵))، جدول (۵ و ۶)) و داده‌های کنترل طول شامل ۳ نمونه برای نقشه اول (شکل (۶))، جدول (۷ و ۸)) و ۴ نمونه برای نقشه دوم (شکل (۷))، جدول (۹ و ۱۰)) با انتخاب پارسل‌های نمونه و براساس داده‌های ثبتی مندرج بر روی نقشه تعیین شده‌اند.

در رابطه (۴)، $RMSE_p$ خطاهای برازش نقاط کنترل زمینی و $RMSE_a$ و $RMSE_l$ میزان اختلاف المان‌های مساحت، طول اندازه‌گیری شده در هر تکرار با مقدار مرجع آن‌ها می‌باشند. اختلاف‌ها با واحد متر همسنگ شده‌اند که برای این منظور مجذور اختلاف مساحت لحاظ شده است.

جهت آزمون روش پیشنهادی نتایج حاصل با روش مرسوم مکان مرجع‌سازی تصاویر مقایسه می‌شود. برای این منظور مقایسه در شرایط یکسان داده‌های کنترلی و همچنین با افزودن داده‌های کنترلی المان‌های هندسی صورت می‌گیرد. بدین ترتیب صحت روش پیشنهادی و تأثیر المان‌های کنترلی بر مرجع‌سازی بررسی می‌شود. برای اجرای روش پیشنهادی از دو نقشه کاداستر کاغذی اسکن شده مربوط به شهر تهران در مقیاس ۱:۲۰۰ استفاده شده است. نقشه‌ها مربوط به شهر تهران است (شکل (۲ و ۳)). برای نقشه‌ها به ترتیب ۱۶ نقطه کنترل زمینی (شکل (۲))، جدول (۱) و ۱۴ نقطه کنترل زمینی (شکل (۳))، جدول (۲) در تصویر



شکل ۲: تصویر نقشه ثبتی اول اسکن شده بخشی از شهر تهران و پراکندگی نقاط انتخاب شده برای مکان مرجع سازی



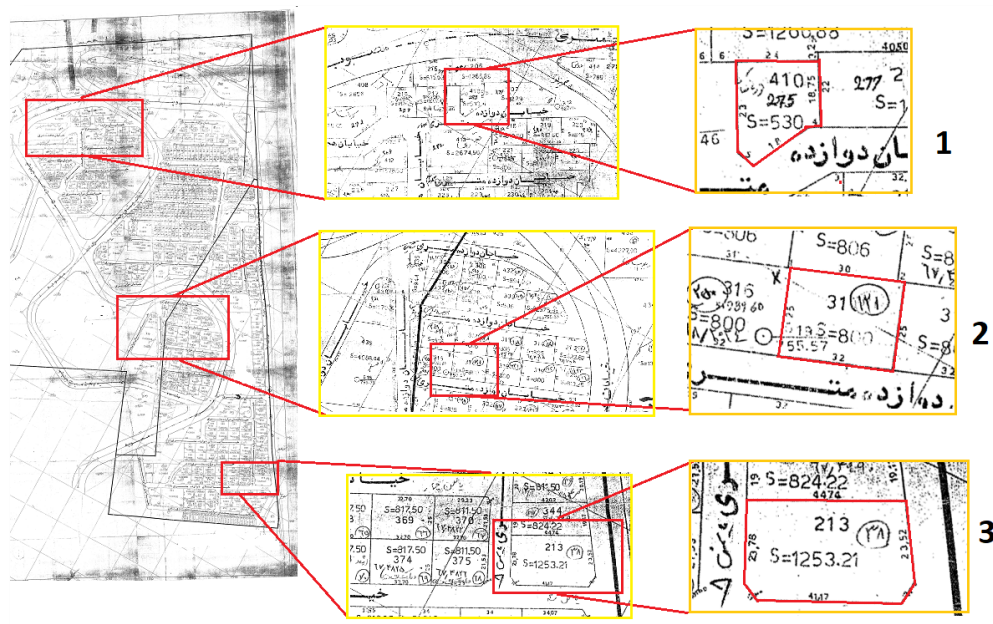
شکل ۳: تصویر نقشه ثبتی دوم اسکن شده بخشی از شهر تهران و پراکندگی نقاط انتخاب شده برای مکان مرجع سازی

جدول ۱: نقاط کنترل زمینی برای نقشه اول

نقطه کنترل	X	Y	نقطه کنترل	X	Y
p _۱	۵۳۶۱۹۵/۱۷	۳۹۶۲۱۲۲/۳۲	p _۹	۵۳۵۳۵۳/۹۳	۳۹۶۲۷۲۷/۸
p _۲	۵۳۶۱۷۵/۴۳	۳۹۶۲۲۶۴/۰۸	p _{۱۰}	۵۳۵۷۸۰/۵	۳۹۶۲۷۰۱/۹۷
p _۳	۵۳۶۰۹۹/۱۶	۳۹۶۲۴۱۳/۰۳	p _{۱۱}	۵۳۵۸۱۲/۱۴	۳۹۶۲۵۲۴/۶۳
p _۴	۵۳۵۸۸۳/۳۵	۳۹۶۲۸۱۷/۴۶	p _{۱۲}	۵۳۵۷۸۷/۸۶	۳۹۶۲۴۵۲/۳۲
p _۵	۵۳۵۸۰۳/۳۶	۳۹۶۲۹۶۳/۸۲	p _{۱۳}	۵۳۵۶۹۴/۹	۳۹۶۲۳۹۶/۸۳
p _۶	۵۳۵۳۷۵/۰۷	۳۹۶۳۱۴۳/۴۶	p _{۱۴}	۵۳۵۹۲۸/۵۲	۳۹۶۲۳۲۹/۱۷
p _۷	۵۳۵۳۲۲/۴۵	۳۹۶۲۹۵۸/۵۹	p _{۱۵}	۵۳۶۰۰۳/۷۹	۳۹۶۲۰۵۳/۵۵
p _۸	۵۳۵۲۴۰/۵۲	۳۹۶۲۷۷۶/۹۵	p _{۱۶}	۵۳۶۰۹۷/۶۷	۳۹۶۲۰۸۷/۴۸

جدول ۲: نقاط کنترل زمینی برای نقشه دوم

نقطه کنترل	X	Y	نقطه کنترل	X	Y
p _۱	۵۴۴۶۷۷۸/۵۵	۳۹۸۸۲۷۶/۲۱	p _۸	۵۸۲۰۷۳۲/۶۷	۳۰۶۰۱۸۵/۶۵
p _۲	۵۲۵۵۰۳۸/۲۵	۳۳۴۷۱۳/۴۱	p _۹	۵۰۳۸۷۲۰/۳۷	۳۲۵۴۷۳۴/۶۲
p _۳	۵۹۹۲۵۴۴/۲۴	۳۰۲۸۸۵۴/۲	p _{۱۰}	۵۸۲۶۳۱۶/۴۸	۳۹۹۰۷۵۶/۷۱
p _۴	۵۲۴۲۴۶۷/۹۶	۳۳۵۱۹۳۹/۴۷	p _{۱۱}	۵۷۳۲۷۴۱/۸۵	۳۱۱۴۵۶۳/۷۴
p _۵	۵۹۷۱۰۱۱/۰۴	۳۸۷۴۶۱۲/۸۴	p _{۱۲}	۵۷۲۵۰۷۹/۵	۳۸۹۲۰۸۱/۱۴
p _۶	۵۹۱۸۷۸۷/۱۴	۳۸۶۱۳۱۴/۷۴	p _{۱۳}	۵۴۰۸۸۳۴/۴۱	۳۵۲۵۹۸۵/۰۱
p _۷	۵۹۴۳۰۷۲/۴۴	۳۰۷۱۰۲۶/۴۵	p _{۱۴}	۵۸۶۰۴۹۰/۵۳	۳۰۲۰۵۶۳/۹



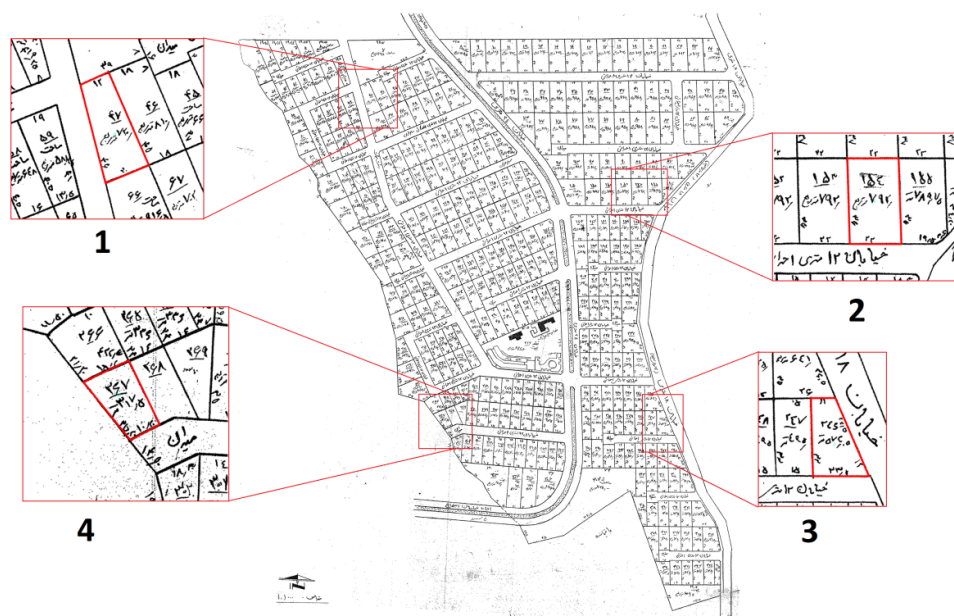
شکل ۴: پارسل‌های مشخص شده برای آزمایش اختلاف سطوح در نقشه اول

جدول ۳: نقاط انتخاب شده از روی تصویر نقشه اول برای محاسبه سطوح مورد آزمایش

نقطه کنترل	X	Y	نقطه کنترل	X	Y
p17	۵۳۵۸۲۰/۱۴	۳۹۶۲۵۰۴/۹۳	P25	۵۳۶۱۹۳/۱۹	۳۹۶۲۱۷۷/۰۸
p18	۵۳۵۷۸۸/۴۶	۳۹۶۲۴۹۵/۴۵	P26	۵۳۶۱۹۶/۷۸	۳۹۶۲۱۶۹/۲۳
p19	۵۳۵۸۲۶/۳۶	۳۹۶۲۴۸۱/۶۳	P27	۵۳۵۳۱۷/۸۱	۳۹۶۲۹۵۰/۴۶
p20	۵۳۵۷۹۶/۰۲	۳۹۶۲۴۷۲/۴۴	P28	۵۳۵۳۲۷/۹۸	۳۹۶۲۹۳۱/۶۵
P21	۵۳۶۱۹۵/۶۲	۳۹۶۲۱۶۳/۱	P29	۵۳۵۳۳۲/۳	۳۹۶۲۹۳۱/۳۲
P22	۵۳۶۱۷۷/۴۹	۳۹۶۲۱۵۵/۲۴	P30	۵۳۵۳۴۲/۱۵	۳۹۶۲۹۴۷/۷
P23	۵۳۶۱۷۴/۹۲	۳۹۶۲۱۵۷/۰۳	P31	۵۳۵۳۴۴/۸۹	۳۹۶۲۹۴۹/۱۱
P24	۵۳۶۱۶۹/۲۵	۳۹۶۲۱۶۶/۸۵	P32	۵۳۵۳۳۹۵۴	۳۹۶۲۹۶۲/۱۳

جدول ۴: مساحت موجود پارسل‌های انتخاب شده در نقشه اول

مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $p17$ تا $p20$ در این پارسل = ۸۰۰ متر مربع
مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $P21$ تا $P26$ در این پارسل = ۵۳۰ متر مربع
مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $p27$ تا $p32$ در این پارسل = ۲۱/۱۳ متر مربع



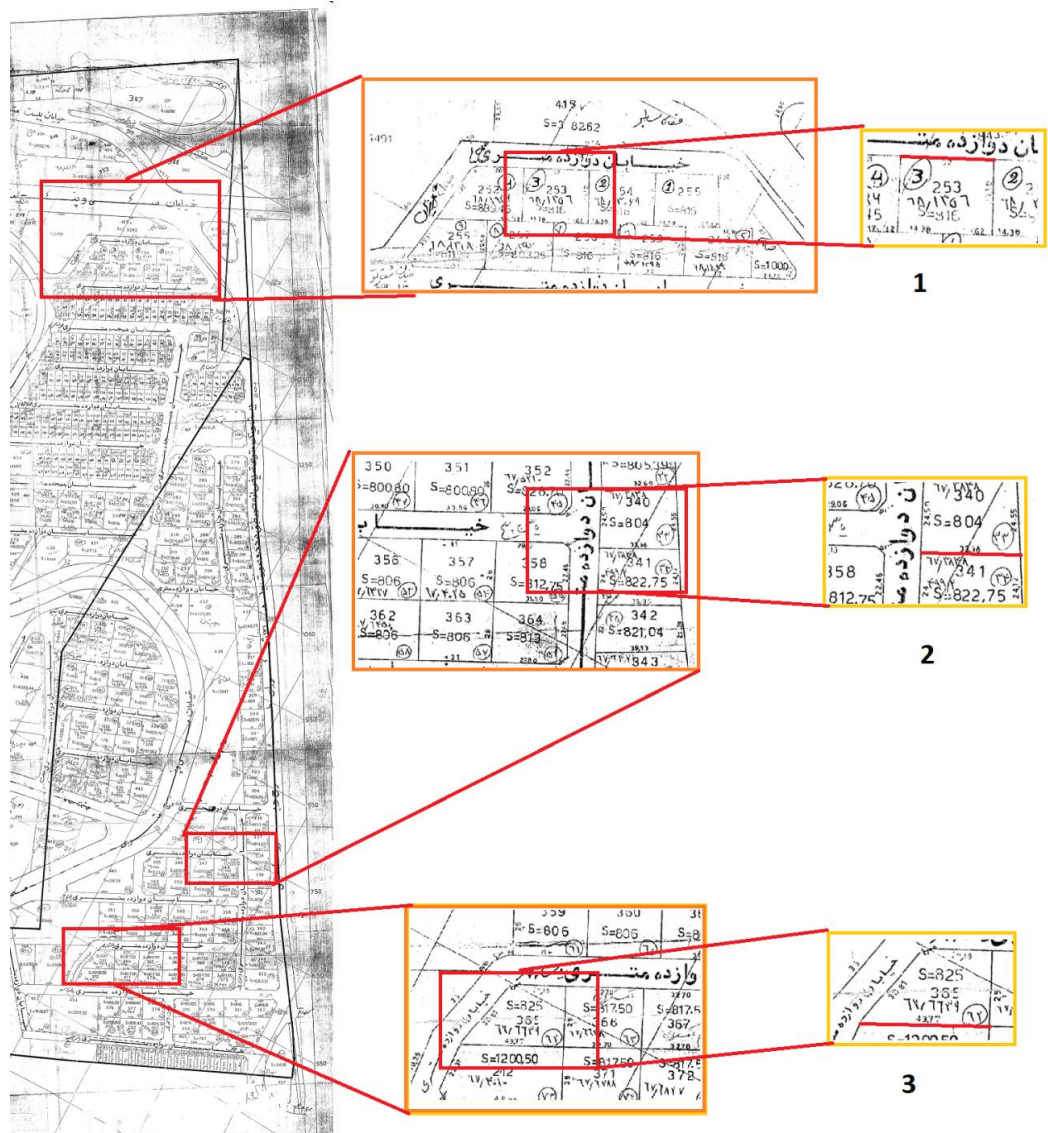
شکل ۵: پارسل‌های مشخص شده برای آزمایش اختلاف سطوح در نقشه دوم

جدول ۵: نقاط انتخاب شده از روی تصویر نقشه دوم برای محاسبه سطوح مورد آزمایش

نقطه کنترل	X	Y	نقطه کنترل	X	Y
p15	۵۳۴۳۵۰/۷۱۷۸	۳۹۶۰۵۹۰/۳۳	P23	۵۳۴۸۵۰/۱۵۷۳	۳۹۶۰۲۵۰/۹۳۶
p16	۵۳۴۳۷۷/۹۸۰۵	۳۹۶۰۵۵۶/۶۳۳	P24	۵۳۴۸۷۲/۲۵۵۴	۳۹۶۰۲۲۱/۶۴۱
p17	۵۳۴۳۶۲/۹۰۰۶	۳۹۶۰۵۴۴/۳۹۸	P25	۵۳۴۸۴۹/۶۴۹۳	۳۹۶۰۲۱۶/۱۳۸
p18	۵۳۴۳۴۰/۷۳۹	۳۹۶۰۵۸۲/۰۴۳	P26	۵۳۴۸۴۰/۴۲۰۷	۳۹۶۰۲۴۸/۱۴۲
p19	۵۳۴۷۴۴/۶۸۳۶	۳۹۶۰۵۵۵/۰۲۴	P27	۵۳۴۵۶۷/۱۴۲۶	۳۹۶۰۱۷۹/۶۲
p20	۵۳۴۷۵۵/۵۸۴۵	۳۹۶۰۵۱۹/۷۸۱	P28	۵۳۴۵۸۳/۰۱۷۶	۳۹۶۰۱۵۹/۶۸۱
P21	۵۳۴۷۳۴/۶۲۹۵	۳۹۶۰۵۱۴/۱۷۲	P29	۵۳۴۵۷۴/۲۵۴۶	۳۹۶۰۱۵۱/۹۳۴
P22	۵۳۴۷۲۴/۰۴۶۱	۳۹۶۰۵۴۹/۳۰۹	P30	۵۳۴۵۵۲/۶۸۰۵	۳۹۶۰۱۶۸/۷۶۱

جدول ۶: مساحت موجود پارسل‌های انتخاب شده در نقشه دوم

مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $p15$ تا $p18$ در این پارسل = ۷۲۰ متر مربع
مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $P19$ تا $P22$ در این پارسل = ۷۹۲ متر مربع
مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $p23$ تا $p26$ در این پارسل = ۵۷۴۰۵ متر مربع
مساحت پارسل متناظر با مساحت بدست آمده از نقاط $p27$ تا $p30$ در این پارسل = ۳۱۷۰۵ متر مربع



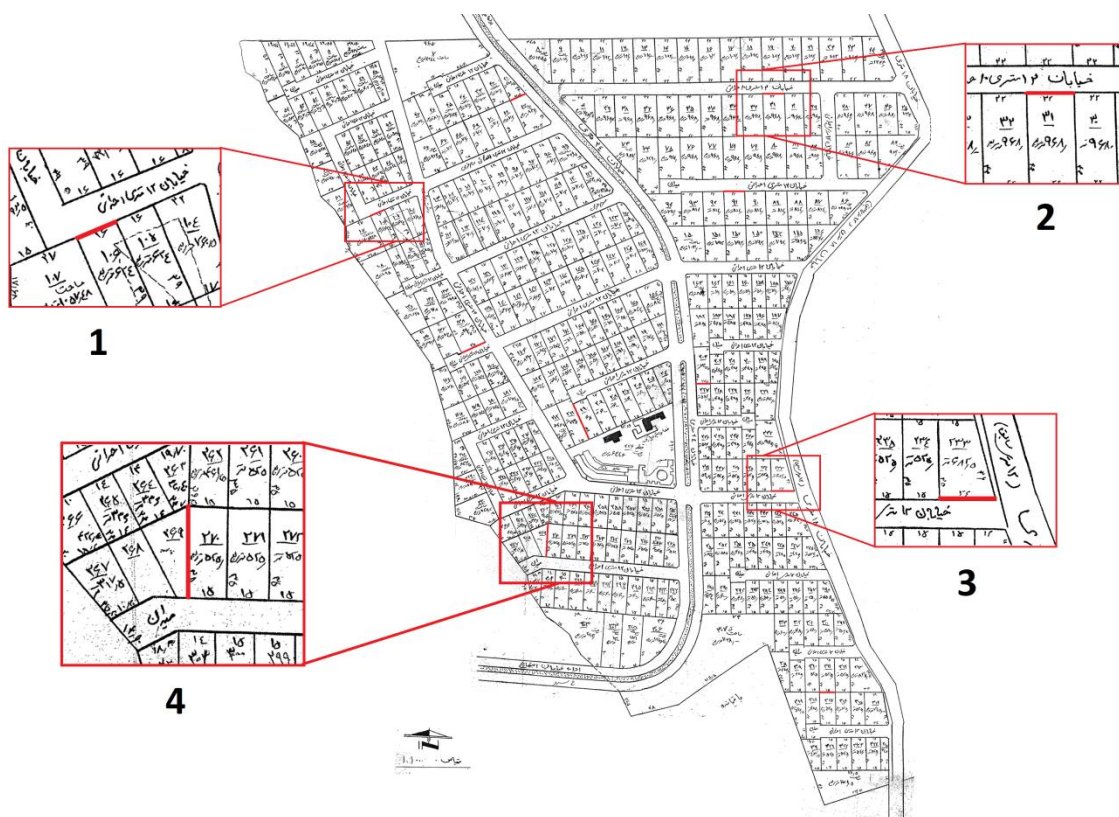
شکل ۶: پارسل‌های مشخص شده برای آزمایش اختلاف طول اضلاع برای نقشه اول

جدول ۷: نقاط انتخاب شده از روی تصویر نقشه اول برای محاسبه طول اضلاع مورد آزمایش

نقطه کنترل	X	Y	نقطه کنترل	X	Y
p۳۳	۵۳۵۹۴۲/۲۰	۳۹۶۲۱۴۱/۴۲	p۳۶	۵۳۵۵۶۶/۴۶	۳۹۶۳۰۴۵/۹۴
p۳۴	۵۳۵۹۸۲/۹۷	۳۹۶۲۱۵۶/۹۸	p۳۷	۵۳۶۱۴۰/۶۶	۳۹۶۲۳۲۲/۸۲
p۳۵	۵۳۵۵۹۸/۱۷	۳۹۶۳۰۵۸/۱۰	p۳۸	۵۳۷۱۱۱/۶۰	۳۹۶۲۳۱۰/۹۳

جدول ۸: طول اضلاع موجود پارسل های انتخاب شده در نقشه اول

طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $p33$ تا $p34$ در این پارسل = $43/77$ متر
طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $P35$ تا $P36$ در این پارسل = $33/36$ متر
طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $p37$ تا $p38$ در این پارسل = 32 متر



شکل ۷: پارسل های مشخص شده برای آزمایش اختلاف طول اضلاع برای نقشه دوم

جدول ۹: نقاط انتخاب شده از روی تصویر نقشه دوم برای محاسبه طول اضلاع مورد آزمایش

نقطه کنترل	X	Y	نقطه کنترل	X	Y
P۳۱	۵۳۴۳۴۰/۳۲۸۶	۳۹۶۰۴۶۰/۹۵۱	P۳۵	۵۳۴۸۲۰/۸۸۴۵	۳۹۶۰۲۹۱/۸۲۵
P۳۲	۵۳۴۳۵۲/۴۵۷۱	۳۹۶۰۴۷۰/۴۷۶	P۳۶	۵۳۴۷۹۹/۰۹۲۹	۳۹۶۰۲۸۵/۹۹۳
P۳۳	۵۳۴۶۸۵/۵۳۹۶	۳۹۶۰۶۷۸/۶۵۶	P۳۷	۵۳۴۵۹۳/۰۷۵۹	۳۹۶۰۱۹۸/۹۴۹
P۳۴	۵۳۴۷۰۶/۳۸۸۸	۳۹۶۰۶۸۴/۳۷۱	P۳۸	۵۳۴۵۹۹/۴۶۳۲	۳۹۶۰۱۶۵/۴۹۲

جدول ۱۰: طول اضلاع موجود پارسل‌های انتخاب شده برای نقشه دوم

طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $p31$ تا $p32$. در این پارسل = ۱۶ متر
طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $P33$ تا $P34$. در این پارسل = ۲۲ متر
طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $p35$ تا $p36$. در این پارسل = ۲۴ متر
طول ضلع پارسل متناظر با طول ضلع بدست آمده از نقاط $p37$ تا $p38$. در این پارسل = ۳۵ متر

۴- بررسی نتایج و یافته‌های تحقیق

مکان مرجع‌سازی تصاویر مورد مطالعه به روش مرسوم در محیط نسخه ۱۰.۵ نرم‌افزار آرک مپ^۱ با استفاده از نقاط کنترل زمینی ارائه شده در جدول (۱ و ۲) و مدل افاین اجرا شد که میزان $RMSE_p$ برای تصاویر اول و دوم به ترتیب برابر ۲/۰۲۰۴ متر و ۲/۲۲۳ متر حاصل شد. به صورت مشابه، مرجع‌سازی صرفاً با نقاط کنترل زمینی با استفاده از روش پیشنهادی و با ۱۰۰۰ تکرار انجام شد که نتایج آن شامل میانگین، کمترین و بیشترین $RMSE_p$ در جدول (۱۱) نشان داده شده است.

نزدیک بودن مقادیر خطای حاصل از میانگین خطای حاصل از روش پیشنهادی (۲/۰۲۵۳ متر و ۲/۲۶۲ متر) و خطای حاصل از روش مرسوم مرجع‌سازی (۲/۰۲۰۴ متر و ۲/۲۲۳ متر) با ورودی‌ها مؤید صحت عملکرد روش پیشنهادی می‌باشد. بالاتر بودن مقدار خطای روش پیشنهادی نسبت به روش مرسوم نیز ناشی از ماهیت الگوریتم‌ها است، بصورتی که در شرایطی که در روش مرسوم از الگوریتم معین کمترین مربعات استفاده می‌شود که یک جواب واحد را ارائه می‌نماید، الگوریتم ژنتیک روشی کاوشی است که در هر بار تکرار می‌تواند جوابی متفاوت و نزدیک به جواب معین را ارائه دهد. انتظار می‌رود که با تکرار بیشتر اعداد حاصل از این دو روش به هم نزدیکتر شوند.

برای محاسبه حساسیت الگوریتم پیشنهادی به ترتیب المان‌های سطح و طول وارد الگوریتم شده و میزان خطای حاصل به صورت میانگین در ۱۰۰۰ بار تکرار

مدل محاسبه شدند. جدول (۱۲)، نشان‌دهنده تأثیر افزودن المان طول، جدول (۱۳) نشان‌دهنده افزودن المان سطح و جدول (۱۴) نشان‌دهنده تأثیر افزودن هر دو المان طول و سطح بر میزان $RMSE$ و $RMSE_p$ حاصل از رابطه (۲) است.

چنانکه مشاهده می‌شود، افزودن المان‌های طول و سطح سبب ایجاد افزایش خطای مکان مرجع‌سازی در هر دو نمونه نقشه ارائه شده در این مقاله می‌گردد. در حالتی که هر دو المان سطح و طول لحاظ شده‌اند (جدول (۱۴))، مقدار $RMSE_p$ حاصل از الگوریتم ژنتیک پیشنهادی معادل ۲/۳۹۲۱ متر و ۲/۶۱۲ متر روی نقاط کنترل شده است که تقریباً ۳۶ سانتیمتر بیشتر از $RMSE_p$ حاصل از روش مرسوم مکان مرجع‌سازی (۲/۰۲۵۳ متر و ۲/۲۶۲ متر) شده است. به علاوه در این حالت مقدار خطای کل مکان مرجع‌سازی با روش پیشنهاد معادل ۲/۴۳۰۶ متر و ۲/۷۱۴ شده است که با روش مرسوم حدود ۴۵ سانتیمتر اختلاف دارد. جدول (۱۵) ارائه دهنده خطای هر یک از المان‌های هندسی کنترلی مورد استفاده برای المان‌های کنترلی سطح و المان‌های کنترلی طول در مقایسه بین روش پیشنهادی و روش مرسوم مکان مرجع‌سازی در هر دو نقشه است.

^۱ ArcGIS ArcMap 10.5

جدول ۱۱: میانگین، کمترین و بیشترین مقدار $RMSE_p$ حاصل از ۱۰۰۰ بار اجرای روش پیشنهادی

شماره نقشه	میانگین	بیشترین	کمترین
۱	۲٫۰۲۵۳ متر	۲٫۰۴۳۵ متر	۲٫۰۲۱۴ متر
۲	۲٫۲۶۲ متر	۲٫۵۱۵ متر	۲٫۲۳۵ متر

جدول ۱۲: نتایج تاثیر محاسبه اختلاف طول بر میزان اختلاف

شماره نقشه	$RMSE_p (m)$	$RMSE_L (m)$	$RMSE (m)$
۱	۲٫۱۰۹۳	۰٫۱۲۹۴	۲٫۲۳۸۷
۲	۲٫۳۲۳	۰٫۱۵۱	۲٫۳۹۸

جدول ۱۳: نتایج تاثیر محاسبه اختلاف سطح بر میزان اختلاف

شماره نقشه	$RMSE_p (m)$	$RMSE_a (m)$	$RMSE (m)$
۱	۲٫۱۱۵۹	۰٫۲۷۵۶	۲٫۳۹۱۵
۲	۲٫۳۴۲	۰٫۲۹۳	۲٫۴۶۵

جدول ۱۴: میانگین $RMSE_p$ ، $RMSE_a$ و اختلاف المان ها

شماره نقشه	$RMSE_p (m)$	$RMSE_a (m)$	$RMSE_L (m)$	$RMSE (m)$
۱	۲٫۳۹۲۱	۰٫۲۹۶۳	۰٫۱۲۳۵	۲٫۴۳۰۶
۲	۲٫۶۱۲	۰٫۳۱۲	۰٫۱۶۲	۲٫۷۱۴

معادل ۵۳۰ مترمربع است در روش پیشنهادی معادل ۵۳۲/۳۹ مترمربع و در روش مرسوم مکان مرجع سازی معادل ۵۳۴/۸۸ مترمربع حاصل شده است که نشان دهنده بهبود ۴۵ درصدی در اختلاف مساحت حاصل از روش پیشنهادی است (جدول ۱۵)).

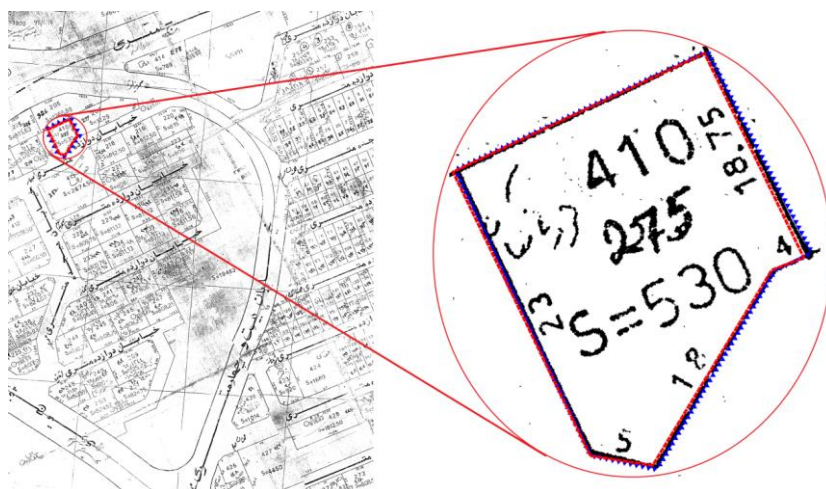
در بررسی حساسیت نتایج حاصله به پارامترهای الگوریتم ژنتیک، تغییرات $RMSE$ نسبت به تغییر احتمال لقاح و جهش به ترتیب در محدوده ۰/۵ تا ۰/۹ و در محدوده ۰/۰۱ تا ۰/۰۸ بررسی گردید. براین اساس بهترین نتیجه در دو نقشه مورد مطالعه با احتمال لقاح معادل ۰/۸ و احتمال جهش ۰/۰۲ حاصل گردید.

کاهش درصد اختلاف المان های مساحتی و طول حاصل از روش پیشنهادی در این مقاله نسبت به روش مرسوم که در جدول (۱۵) ارائه شده است، نشان دهنده افزایش دقت مکان مرجع سازی در المان های هندسی نقشه های کاداستری است. متوسط درصد بهبود دقت المان مساحت و طول در دو نقشه مورد مطالعه حدود ۴۰ درصد است.

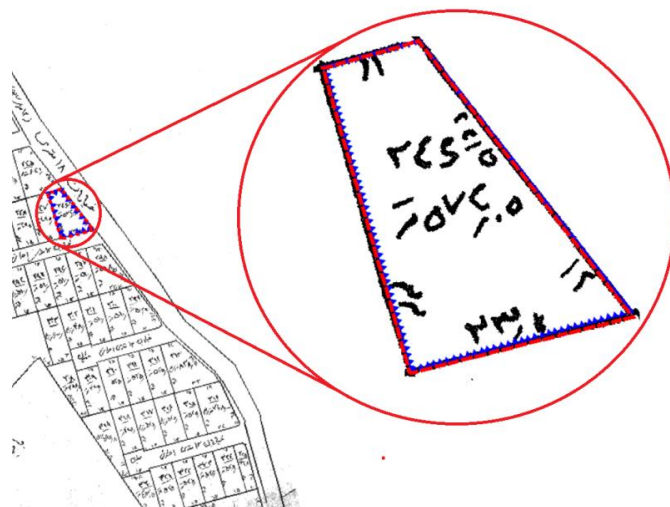
شکل (۸) نمونه ای از همپوشانی تصاویر مرجع شده با روش مرسوم و روش پیشنهادی را ارائه می دهد. در شکل مزبور یک پارسل بزرگنمایی شده است که در آن محدوده پارسل مکان مرجع شده با روش پیشنهادی بر روی تصویر مکان مرجع شده با روش مرسوم نمایش داده شده است. مساحت این پارسل که

جدول ۱۵: اختلاف بین المان‌های هندسی موجود و حاصل شده بعد از مکان مرجع توسط الگوریتم ژنتیک

شماره نقشه	نوع المان هندسی	اندازه المان مرجع	اندازه المان با روش مرسوم	میزان اختلاف با روش مرسوم	درصد اختلاف	اندازه المان با روش پیشنهادی	میزان اختلاف با روش پیشنهادی	درصد اختلاف
۱	سطح (متر مربع)	۸۰۰	۸۰۷٫۳۷	۷٫۳۷	۰٫۹۲	۸۰۳٫۶۵	۳٫۶۵	۰٫۴۵
		۵۳۰	۵۳۴٫۸۸	۴٫۸۸	۰٫۷۳	۵۳۲٫۳۹	۲٫۳۹	۰٫۴۴
		۱۲۵۳٫۲۱	۱۲۶۴٫۷۵	۱۱٫۵۴	۰٫۹۲	۱۲۵۸٫۶۹	۵٫۴۸	۰٫۴۳
	طول (متر)	۴۳٫۷۷	۴۴٫۲۰	۰٫۴۳	۰٫۹۸	۴۴٫۰۶	۰٫۲۹	۰٫۶۶
		۳۲	۳۲٫۳۱	۰٫۳۱	۰٫۹۶	۳۲٫۱۸	۰٫۱۸	۰٫۵۶
		۳۳٫۳۶	۳۳٫۷۴	۰٫۳۸	۱٫۱۱	۳۳٫۵۹	۰٫۲۳	۰٫۶۸
۲	سطح (متر مربع)	۷۲۰	۷۲۶٫۱۲	۶٫۱۲	۰٫۸۵	۷۲۲٫۸۸	۲٫۸۸	۰٫۴۰
		۷۹۲	۷۹۷٫۵۴	۵٫۵۴	۰٫۷۰	۷۹۵٫۲۴	۳٫۲۴	۰٫۴۱
		۵۷۴٫۰۵	۵۷۹٫۲۱	۵٫۱۶	۰٫۹۰	۵۷۶٫۴۶	۲٫۴۱	۰٫۴۲
		۳۱۷٫۵	۳۲۰٫۲۶	۲٫۷۶	۰٫۸۷	۳۱۸٫۷۷	۱٫۲۷	۰٫۴۰
	طول (متر)	۱۶	۱۶٫۴	۰٫۴	۲٫۵	۱۶٫۰۸	۰٫۰۸	۰٫۵۶
		۲۲	۲۲٫۴۲	۰٫۴۲	۱٫۹	۲۲٫۱۲	۰٫۱۲	۰٫۵۸
		۲۴	۲۴٫۵۵	۰٫۵۵	۲٫۲	۲۴٫۱۵	۰٫۱۵	۰٫۶۳
		۳۵	۳۵٫۶۲	۰٫۶۲	۱٫۷	۳۵٫۲۳	۰٫۲۳	۰٫۶۷



(الف)



(ب)

شکل ۸: همپوشانی محدوده پارسل نمونه مکان مرجع شده با تصویر مکان مرجع شده (خط چین سبز رنگ) و با روش مرسوم (خط مثلثی آبی رنگ) برای الف) نقشه اول (شکل (۲)) و ب) نقشه دوم (شکل (۳))

۵- نتیجه گیری

نتیجه مقایسه الگوریتم پیشنهادی مکان مرجع سازی در این مقاله با الگوریتم مرسوم بر روی داده های مشابه کنترل زمینی که شامل ۱۶ نقطه کنترل زمینی است حدود ۵ سانتیمتر می باشد که مؤید صحت عملکرد پیشنهادی است. افزودن المان های هندسی به فرآیند مکان مرجع سازی به بهبود خطای مساحت و طول انجامیده است. این در حالی است که دقت کلی مکان مرجع سازی کاهش یافته است. براین اساس مقادیر $RMSE$ در روش پیشنهادی معادل ۲/۳۹۲۱ متر و ۲/۶۱۲ متر برای دو نقشه مورد بررسی شده است که با مقدار حاصل از روش مرسوم (۲/۰۲۰۴ متر و ۲/۲۲۳ متر) حدود ۳۷ سانتیمتر اختلاف دارد. این در حالی است که صحت المان های هندسی تا ۴۰ درصد بهبود را نشان می دهد که در فرآیندهای کاداستری و ثبتی بسیار مهم محسوب می گردد.

درصد اختلاف المان سطح برای روش مرسوم و روش پیشنهادی به ترتیب ۰/۸۵ و ۰/۴۲ درصد محاسبه شده است. همچنین درصد اختلاف المان طول در روش مرسوم دقتی برابر ۰/۷۳ درصد و در روش پیشنهادی

دقتی برابر ۰/۶۲ درصد دارد. با توجه به دقت های کسب شده، روش پیشنهادی در محاسبه المان های هندسی نسبت به روش مرسوم از دقت بالاتری برخوردار است. در روش پیشنهادی یکی از مطالعات انجام شده [۱۲]، میانگین اختلاف بین نقاط ۲/۳۱۷۲ متر برآورد شده است، در حالیکه در روش پیشنهادی در این مقاله، میانگین اختلاف بین نقاط معادل ۲/۵۰۲۵ متر حاصل شده است. همچنین در روش پیشنهادی در مطالعه ای دیگر [۱۶]، متوسط اختلاف بین سطوح ۰/۴۵۷۹ درصد محاسبه شده که در این تحقیق متوسط اختلاف بین سطوح ۰/۴۲ درصد برآورد شده است.

براساس روش پیشنهادی بررسی بهبود احتمالی حاصل از افزودن سایر المان های هندسی کنترلی از قبیل زاویه و امتداد برای تحقیقات آتی پیشنهاد می شود. همچنین بررسی نتیجه اعمال وزن بر روی المان های دخیل در مکان مرجع سازی پیشنهاد می گردد است که ممکن است انعطاف پذیری بیشتری برای فرآیند مکان مرجع سازی به همراه داشته باشد.

مراجع

- [1] H. Bagheri, S. Sadeghian, A. MilanLak, "Comprehensive Evaluation of WorldView-2 Images GeoReferencing using Classic and Intelligent Algorithms", the Journal of Surveying Science and Techniques, Vol. 4(3), pp. 87-101, 2014.
- [2] C. Ballett, "Georeference in the analysis of the geometric content of early maps", e-Perimtron, Vol. 1(1), pp. 32-42, 2006.
- [3] Y. Doytsher, "A rubber sheeting algorithm for non-rectangular maps". Computers & Geosciences, Vol. 26(9-10), pp. 1001-1010, 2000.
- [4] Y. Doytsher, E. Gelbman, "Rubber-Sheeting Algorithm for Cadastral Maps" Journal of Surveying Engineering, Vol. 121(4), pp. 155-162, 1995.
- [5] M. Etemadi, M. Abdollahi Tirabadi "Investigation of Completion and Revision Methods of the Cadastre Maps Produced by Photogrametry", presented at the 79 Gemoatics Conferenc, Iranian National Cartography Center (NCC), Tehran, Iran, 2000. (Persian)
- [6] K. Fradkin, and Y. Doytsher, "Establishing an urban digital cadastre: analytical reconstruction of parcel boundaries" Computers, Environment and Urban Systems, Vol. 26(5), pp. 447-463, 2002.
- [7] Y. Gavish, and Y. Doystsher. "Analytical Cadastre in Irland: restoring land boundaries based on photogrammetric tools", FIG XXII International Congress, 2002.
- [8] N.M. Hashim, A.H. Omar, K.M. Omar, N.M. Abdullah, and M.H. Yatim "Cadastral Positioning Accuracy Improvement: A Case Study In Malaysia" ISPRS - International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, XLII-4/W1, pp. 265-270, 2016.
- [9] B. Jenny, and L. Hurni "Studying cartographic heritage: Analysis and visualization of geometric distortions" Computers & Graphics, Vol. 35(2), pp. 402-411, 2011.
- [10] M. Klebanov and Y. Doytsher "Cadastral Triangulation: A Block Adjustment Approach for Joining Numerous Cadastral Blocks" Nordic Journal of Surveying and Real Estate Research Special Series 4, pp. 53-68, 2009.
- [11] M. Maleki and M. Mesgari "Cadastre Map Production and Legal Databases Role in Land Registry", the 82 Geomatics Conference, Iranian National Cartography Center (NCC), 2003. (Persian)
- [12] F. Manzano-Agugliaro, C. San-Antonio-Gómez, S. López, F. Montoya, F., and C. Gil "Pareto-based evolutionary algorithms for the calculation of transformation parameters and accuracy assessment of historical maps" Computers & Geosciences, Vol. 57, pp. 124-132, 2013.
- [13] D.N. Siriba and S.M. Sester "Mutual Linear Feature Matching and Alignment Designed for Geometric Accuracy Enhancement of Graphical Cadastral Datasets" Survey Review, Vol. 44(325), pp. 91-101, 2010.
- [14] D.N. Siriba, S. Dalyot, S., and M. Sester "Geometric quality enhancement of legacy graphical cadastral datasets through thin plate splines transformation" Survey Review, Vol. 44(325), pp. 91-101, 2012.
- [15] Sisman, Y. (2014). Coordinate transformation of cadastral maps using different adjustment methods. Journal of the Chinese Institute of Engineers, 37(7), 869-882.
doi:10.1080/02533839.2014.888800
- [16] X. Tong, T. Sun, J. Fan, M.F. Goodchild, and W. Shi "A statistical simulation model for positional error of line features in Geographic Information Systems (GIS)" International Journal of Applied Earth Observation and Geoinformation, Vol. 21, pp. 136-148, 2013.

- [17] T. Podobnikar "Georeferencing and quality assessment of Josephine survey maps for the mountainous region in the Triglav National Park" *Acta Geodaetica et Geophysica Hungarica*, Vol. 44(1), pp. 49-66, 2009.
- [18] A., Shnaidman, U. Shoshani, and Y. Doytscher "Genetic Algorithms: a stochastic approach for improving the current cadastre accuracies" *Survey Review*, Vol. 44(325), pp. 102-110, 2013.
- [19] R. Tajabadi, H. Hajian, S. Sahabani "The Role of Cadastre Surveying in Sustainable Development" the 1st International Conference of Sustainable Ecosystems and Development, Tehran, Iran, 2014.
- [20] M. Čeh, F. Gieltsdorf, B. Trobec, M. Krivic, A. Lisec, "Improving the Positional Accuracy of Traditional Cadastral Index Maps with Membrane Adjustment in Slovenia" *International Journal of Geo-Information* Vol. 8(8):338, 2019.



Investigation of Improvement in Georeferencing of Urban Analog Maps using the Geometric Elements and Genetic Algorithm

Hani Rezayan^{1*}, Naser Pour Ahmad², Javad Sadidi³

1- Assistant Professor of RS & GIS Group, Geographical Sciences Department, Kharazmi University, Tehran, Iran

2- MSc. of RS & GIS Group, Geographical Sciences Department, Kharazmi University, Tehran, Iran

3- Assistant Professor of RS & GIS Group, Geographical Sciences Department, Kharazmi University, Tehran, Iran

Abstract

A large number of civil registries are available as analog maps that require georeferencing. Besides the quality of the analog maps and control points, the algorithm used for georeferencing also affects the accuracy of the map and the carried out geometrical calculations which indicates the need to study modern Georeferencing Methods. This requires the adoption of georeferencing optimization models and functions so that the required attention should be paid to the determination of the properties limit. Because of the impossibility of geometrical interpretation, we cannot give fixed values to the parameters of affine function for all images. Therefore, this study attempts to set optimized parameters for Affine function using genetic algorithm and considering the geometrical elements of cadastre maps including the area of the pieces of land, length, angle, and the stretch of their constituent lines. To study the proposed method, two scanned, registered cadastre maps related to a part of Tehran as input data and the control points acquired by GPS have been used. To calculate the accuracy and sensitivity of the method, comparisons like RMSE without applying geometrical elements, RMSE with the application of one of the geometrical elements (level, length, angle, stretch), and RMSE with the application of all geometrical elements have been made. The results of the study suggest that the proposed method with the average RMSE of 2.50205 m has a lower accuracy than the common method with the RMSE of 2.4175. However, in the proposed method, the error rate of geometrical elements of level, length, angle, and stretch has decreased by 40 percent compared to the common method which is a remarkable improvement.

Key words: Georeference, Analog maps, Cadastre, Genetic Algorithm, Geometric Elements.