

تلفیق تصاویر مرئی و داده‌های ارتفاعی لیدار به منظور شناسایی نیمه خودکار عوارض شهری

مسعود آزاد^{۱*}، فرشید فرنود احمدی^۲

۱- دانش‌آموخته کارشناسی ارشد، دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه تبریز

۲- دانشیار، دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه تبریز

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۷/۰۵/۰۱ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۸/۰۴/۳۰

چکیده

این مقاله روشی جدید برای شناسایی عوارض از داده لیدار و تصاویر مرئی ارائه می‌دهد. الگوریتم شناسایی عوارض پیشنهادی، کمترین وابستگی را به نوع سنجنده مورد استفاده برای تصویربرداری و منطقه مورد مطالعه دارد و در مورد هر داده لیدار و داده تصویری ورودی، شامل باندهای مرئی قرمز، سبز و آبی با قدرت تفکیک مکانی بالا، عوارض را با دقت قابل قبولی شناسایی می‌کند. در روش پیشنهادی، شناسایی عوارض با استفاده از تئوری تحلیل شی‌مبنایی، بعنوان رویکرد اصلی به انجام رسیده است. همچنین دو راهکار و نوآوری متفاوت به منظور افزایش سطح دقت و خودکارسازی فرایند شناسایی، پیشنهاد و به اجرا رسیده است. اولین راهکار، استفاده مستقل از داده‌های تصویری و لیدار به منظور رفع مشکل وابستگی زیاد بین داده‌ها در الگوریتم‌های موجود می‌باشد. راهکار دوم در این تحقیق، ارائه روشی نوین به منظور شناسایی مناطق پوشش گیاهی پیشنهاد شده می‌باشد. از ویژگی‌های این روش، عدم نیاز به باند مادون قرمز در داده‌های تصویری و همچنین عدم نیاز به اطلاعات شدت لیزر بازگشتی لیدار می‌باشد. با ارزیابی نتایج رده‌بندی روی داده‌های در دسترس، مشخص شد دقت کلی روش پیشنهادی در مورد رده پوشش گیاهی به طور متوسط ۹۸٪ است که بالاترین مقدار را نسبت به سایر عوارض نشان می‌دهد. در مورد سایر عوارض نیز این روش به دقت‌های قابل قبولی دست یافت.

کلیدواژه‌ها: شناسایی و اندازه‌گیری محدوده عوارض، لیدار، تصاویر مرئی.

* نویسنده مکاتبه کننده: دانشگاه تبریز، دانشکده مهندسی عمران، گروه مهندسی ژئوماتیک، دپارتمان سنجش از دور.

تلفن: ۰۴۱۳۳۳۹۲۵۱۵

Email: m.azad93@ms.tabrizu.ac.ir

۱- مقدمه

شناسایی عوارض یک گام اساسی و ضروری در مدل سازی برای طراحی شهری، مدیریت منابع و کاربردهای متنوع دیگر می باشد. هدف پژوهشگران در شناسایی عارضه، بدست آوردن مختصات، ارتباط بین نقاط مختصات دار (توپولوژی) و در نهایت برچسب زدن به عارضه می باشد. به دلیل روند رو به رشد نیاز کاربران به تولید سریع، بهنگام و دقیق اطلاعات مکانی در سال های اخیر، توسعه فرایندهای هوشمند استخراج اطلاعات مکانی به عنوان رویکرد پژوهشگران در دستور کار قرار گرفته است. اولین، مهم ترین و چالش برانگیزترین گام برای شناسایی عارضه، استخراج هوشمند مرزهای عوارض می باشد [۲]. به همین علت تحقیقات بسیاری برای حل این مسأله به انجام رسیده است ولی تا به حال شناسایی عوارض به صورت هوشمند، با موفقیت صددرصدی تحقق نیافته است [۷]. یکی از رویکردهای رایج به منظور استخراج عوارض، تلفیق و استفاده همزمان از منابع مختلف داده به منظور ایجاد هم افزایی در استخراج اطلاعات دقیق می باشد؛ زیرا تحقیقات صورت گرفته در سال های اخیر، نشان داده اند که تلفیق داده های اخذ شده توسط منابع مختلف، احتمال تأمین دقت های بیشتر را به همراه خواهد داشت [۸]. از جمله این منابع قابل تلفیق، می توان به استفاده هم زمان از تصاویر چندطیفی و داده های ارتفاعی لیدار اشاره کرد. لیدار و تصاویر طیفی، هر دو نقاط مثبت و منفی در ایجاد دقت افقی و قائم تعیین موقعیت دارند [۲]. در مقایسه با تصاویر، داده لیدار، عموماً اطلاعات را با دقت بالای ارتفاعی عرضه می کند، اما بسته به قدرت تفکیک مکانی داده برداشت شده، دقت خطوط مرزی عوارض تحت تأثیر خواهند بود [۶]. همچنین این داده به صورت ابرنقطه می باشد و پژوهشگر با انبوه داده فاقد ساختار روبرو است؛ به این معنی که پژوهشگر نمی داند کدام نقطه لیدار باید به کدام نقطه وصل شود؛ در واقع این داده عارضه مبنا نبوده و نقطه مبنا می باشد. صرف نظر از اختلاف ماهیتی

سامانه های اخذ داده لیدار در مقایسه با سنجنده های طیفی؛ از نقطه نظر تئوری، تفاوت های ساختاری داده های لیدار و تصاویر را می توان در ماهیت داده ثبت شده، هندسه اخذ داده، هندسه نمایش داده، و ماهیت رادیومتریکی داده دسته بندی نمود. این دو منبع داده، به صورت طبیعی ویژگی های مکمل کننده همدیگر را دارا می باشند [۲]، اما هنوز این سؤال که چگونه آنها را به منظور شناسایی و استخراج عارضه در یک روش بهینه با هم تلفیق کنیم، مطرح است [۷]؛ بنابراین تحقیقات فراوانی در دنیا در این زمینه انجام گرفته و یا در حال انجام است.

استو و همکاران یک روش رده بندی شی مینای سلسله مراتبی را برای تهیه نقشه های کاربری شهری با به کارگیری تصاویر چندطیفی کوئیک برد (QB)، در منطقه آکرا پایتخت کشور غنا و با هدف ارزیابی اثربخشی قطعه بندی و رده بندی سلسله مراتبی تصاویر با قدرت تفکیک مکانی بالا ارائه دادند [۱۰]. آنها رویکرد سلسله مراتبی را در هر دو مرحله قطعه بندی و رده بندی تصویر اعمال نمودند. همچنین دو استراتژی رده بندی یکی بر اساس مشخصه های فرکانسی عوارض و دیگری بر اساس بررسی نسبت های پوشش گیاهی به اشیای سطح پایین تر را به این منظور ارزیابی کردند و در نتایج خود برای هر دو رویکرد، به صحت قابل قبولی دست یافتند. آنها برای انجام رده بندی، دو روش نزدیکترین همسایه و همچنین روش نزدیکترین همسایه فازی را بررسی و ارزیابی کردند. نتایج آنها نشان داد اعمال پردازش های رده بندی شی مبنا به روش سلسله مراتبی به تصاویر با قدرت تفکیک مکانی بالا به منظور ایجاد نقشه های کاربری شهری، رویکردی مناسب بوده و نتایج ضعیفی را که در اثر اعمال الگوریتم های رده بندی مبتنی بر روش های پیکسل مبنا نتیجه شده بودند؛ برطرف می نماید. پولات و همکاران، یک بررسی به منظور تولید مدل رقومی ارتفاعی مناسب برای تحلیل ویژگی های زمینی بر مبنای مجموعه داده ورودی لیدار با سطح تراکم متوسط در منطقه شهری استانبول

مربوط به رده ساختمان را بر اساس ویژگی ارتفاع نقاط لیدار و شاخص گیاهی به هنجارسازی شده بدست آمده از باندهای تصاویر چندطیفی، شناسایی نمودند و سپس خطوط مستقیم از این نقاط را بدست آوردند. آنها یک عملکرد داده‌مبنا بر روی تصاویر طیفی و یک عملکرد مدل‌مبنا روی ابرنقاط لیدار، با هدف جبران نقاط ضعف هر یک از این مدل‌ها، برای استخراج خطوط ساختمان بکار گرفتند تا با ادغام پلی‌گون‌های بدست آمده از هر مدل، توصیف ساختمان‌ها بصورت کامل‌تر و دقیق‌تر صورت گیرد. آنها برای توصیف ساختمان‌ها بصورت پلی‌گون‌های مجزا، در الگوریتم پیشنهادی خود، ابتدا خطوط لبه‌ای از تصویر طیفی را شناسایی و با بررسی و پردازش اینکه نقاط ساختمانی و غیرساختمانی در کدام سمت این خطوط قرار دارند؛ خطوط مرزی ساختمان‌ها را شناسایی نمودند و همه خطوط غیرمرزی را از روند پردازش‌های بعدی خارج نمودند. در گام بعدی یک مدل مستطیلی به هر یک از خطوط مرزی برازش دادند، با شرط آنکه مستطیل برازش داده شده کوچکترین مستطیلی باشد که دارای بیشترین نقاط ساختمانی باشد. آنها سه ضلع ایجاد شده توسط مستطیل را به‌عنوان خطوط مدل‌مبنا در نظر گرفتند و در پردازش‌های بعدی، پلی‌گون‌های مرزی هر ساختمان را بصورت مجزاً به کمک خطوط مرزی و خطوط مدل‌مبنا بدست آوردند. آنها برای ارزیابی نتایج الگوریتم پیشنهادی خود در مقایسه با مجموعه مرجع تهیه شده از طریق روش نقشه‌برداری مستقیم، از معیارهای ارزیابی شی‌مبنا بهره بردند که نتایج ارزیابی، میزان کامل بودن کار آنها را برابر ۸۸/۳ درصد، میزان صحت را برابر ۹۰/۱ درصد و کیفیت سراسری نتایج بدست آمده را برابر ۸۰/۵۰ درصد نشان داد. علت کم بودن میزان دقت کلی نتایج آنها را می‌توان در تراکم کم نقاط داده لیدار مورد استفاده دانست. شناسایی ساختمان با استفاده از این روش، پیچیدگی صحنه را کاهش می‌دهد و در نتیجه، پروسه شناسایی و توصیف راحت‌تر انجام می‌گیرد؛ زیرا الگوریتم طراحی شده آنها از تغییرات

ترکیه انجام دادند و تأثیر عوامل مختلف در صحت مدل نهایی ایجاد شده نظیر: تنوع توپوگرافی، تراکم نقاط نمونه‌برداری شده، روش‌های درونیایی، و قدرت تفکیک مکانی را بررسی و مورد تحقیق قرار دادند [۶]. آنها برای این هدف، از یک مدل رقومی ارتفاعی مرجع تهیه شده با قدرت تفکیک مکانی مناسب که به روش دستی فیلتر شده بود؛ استفاده نمودند و با مقایسه مدل رقومی ارتفاع تولیدی با مدل رقومی ارتفاع مرجع، قابلیت روش‌های مختلف را مورد بررسی قرار دادند. همچنین آنها تکنیک‌های مختلف درونیایی کریجینگ (K)، فاصله معکوس وزنی (IDW)، نزدیک‌ترین همسایگی (NN) و روش استفاده از ابزار *Topo to Raster* را به‌منظور انتخاب بهترین الگوریتم درونیایی برای تولید مدل رقومی ارتفاعی، اعمال کرده و نحوه اثرگذاری آنها در صحت نهایی مدل را بررسی نمودند. همچنین آنها برای پردازش داده لیدار برای تولید مدل رقومی ارتفاعی، دو روند ذیل را اجرا و نتایج را برای انتخاب یک روند مناسب مورد بررسی قرار دادند. در روش اول، به ترتیب مراحل فیلتر کردن داده لیدار، کاهش دادن داده (برای در اختیار گرفتن مقادیر کمتر از ابرنقاط لیدار)، و درونیایی را اجرا کردند و در روش دوم، به ترتیب مراحل کاهش دادن داده، فیلتر کردن داده لیدار و درونیایی را اجرا نمودند. آنها الگوریتم‌های مختلف برای فیلتر کردن داده لیدار را نیز اجرا و نتایج را با هم مقایسه نمودند. همچنین آنها هر دو روند را با پنج مقدار مختلف حاصل از عملیات کاهش دادن داده و با روش‌های مختلف درونیایی اجرا و نتایج را مقایسه نمودند. نتایج نشان داد، با در نظر گرفتن هر دوی این روش‌ها، روش درونیایی NN نسبت به سایر روش‌های درونیایی، با در نظر گرفتن تمامی پنج مقدار مختلف کاهش داده، دارای نتایج صحیح‌تری می‌باشد. سون و دومان، روشی برای استخراج دوبعدی ساختمان به‌صورت خودکار با ادغام تصاویر چندطیفی آیکونوس و داده لیدار هوایی، در یک منطقه شهری ارائه نمودند [۹]. در ابتدا، در فضای سه‌بعدی ابرنقاط لیدار، نقاط

بافتی پشت‌بام ساختمان‌ها در داده تصویر تأثیری نمی‌پذیرد و به این ترتیب لبه‌های استخراجی نهایی مطلوب خواهد بود. اورانجب و همکاران، روشی برای شناسایی خودکار ساختمان‌ها با ادغام داده لیدار و تصاویر چندطیفی ارائه دادند [۲]. آنها از هر دو داده لیدار و تصویر، به‌عنوان نشانه اولیه برای ترسیم خطوط مرزی استفاده کردند. آنها دو ماسک بصورت همزمان از داده لیدار تهیه نمودند؛ در ماسک اول، پاره‌خط‌های اطراف مناطق عاری از ساختمان را استخراج و در ماسک دوم هم ساختمان‌ها را مشخص نمودند. سپس تمامی پاره‌خط‌ها را از ماسک اولیه ساختمان با استفاده از شناساگر لبه *Canny*، استخراج کرده و یکسری پردازش از جمله حذف لبه‌های کوچک و تجزیه منحنی‌های شناسایی شده به پاره‌خط‌ها روی لبه‌های شناسایی شده، انجام دادند. سپس پاره‌خط‌های اطراف درختان را نیز با استفاده از شاخص گیاهی بهنجارسازی شده حذف کردند. به این ترتیب، موقعیت ابتدایی ساختمان‌ها در قطعات خطی باقیمانده معین شدند. آنها سپس هندسه خطوط را نیز تنظیم و پلان‌های مستطیل شکل را از این خطوط بدست آوردند. لبه‌های درختی باقیمانده را نیز با تکنیک مقایسه‌ای محلی حذف کردند. نتایج الگوریتم آنها نشان داد که روش پیشنهادی برای شناسایی ساختمان‌های مسکونی و صنعتی در منطقه شهری استرالیا، به‌صورت بسیار موفق و رضایت‌بخش عمل می‌نماید، اما در مناطق مسکونی با شیب زیاد و ساختمان‌هایی مرتفع و انبوه، با تنوع ارتفاعی بالا و متغیر، ضعیف عمل می‌کند؛ علت این امر هم به حد آستانه ارتفاعی تعریف شده بر می‌گردد؛ به این معنی که حد آستانه مشخص شده ممکن است بهینه نباشد. روتن استاینر و همکاران، یک مجموعه داده شامل تصویر هوایی رقومی و داده لیدار اخذ شده از دو منطقه وایهینگن آلمان و تورونتو کانادا را در دسترس جامعه پژوهشی قرار دادند [۷]. هدف آنها امکان‌پذیر کردن ارزیابی و مقایسه دقت روش‌های پیشنهادی جدید با روش‌های سایر محققان، و به دنبال

آن مشخص شدن زمینه‌های پژوهشی جدید برای محققان، از طریق شناساندن مشکلات مشترک رویکردهای موجود و ارائه دادن معیارهایی در مورد رویکردهای امیدبخش بود. همچنین آنها به‌منظور جهت دادن به تحقیقات آینده و مشخص شدن نقاط ضعف و قوت رویکردهای موجود، اکثر روش‌های پیشنهاد شده توسط محققان در زمینه شناسایی ساختمان‌ها، درختان و مدل‌سازی سه‌بعدی ساختمان‌ها را روی مجموعه داده مذکور، اجرا و نتایج هر یک را مقایسه، ارزیابی و تحلیل نمودند. آنها الگوریتم‌های موجود را از نظر داده ورودی به پنج گروه بصورت: تصویر و مدل رقومی سطح تولید شده از همان تصویر، داده لیدار، مدل رقومی سطح تولید شده توسط ابرنقاط لیدار، هر دو مجموعه داده لیدار و تصویر، هر دو مجموعه داده تصویر قائم و مدل رقومی سطح تولید شده توسط ابرنقاط لیدار، و از نظر استراتژی اصلی پردازش نیز به سه گروه بصورت: عملکردهای مدل‌مبنا، عملکردهای طبقه‌بندی نظارت‌شده و عملکردهایی بر اساس نمونه‌گیری آماری، دسته‌بندی کرده و به بررسی عملکرد هر یک بصورت جداگانه پرداختند. نتایج آنها نشان داد تفاوت‌ها در کیفیت نتایج بین روش‌های مختلف با تکیه بر مجموعه‌های داده ورودی مختلف به میزان بسیار کمی قابل توجه می‌باشد و در مقابل، کیفیت نتایج، تغییرات بیشتری را درون هر گروه مبتنی بر داده ورودی یکسان نشان داد و اهمیت انتخاب نوع استراتژی و کیفیت پردازش‌ها را آشکار نمود. منطقه مورد مطالعه و شرایط حاکم بر آن نیز، تأثیر زیادی روی کیفیت نتایج داشت. همچنین نتایج آنها نشان داد تا به حال هیچ روشی مبتنی بر داده ورودی تصویر، بصورت کامل اطلاعات و پتانسیل تصاویر با قدرت تفکیک مکانی بالا را مورد بهره‌برداری قرار نداده‌اند؛ چرا که کیفیت نتایج این روش‌ها، با روش‌های مبتنی بر داده ورودی لیدار، به‌ویژه در جنبه صحت افقی نتایج، با وجود تراکم پایین نقاط لیدار نسبت به قدرت تفکیک مکانی تصویر، تفاوت زیادی نداشت.

گنبدی و مسطح می باشد. این مجموعه داده، شامل بخشی از یک تصویر ماهواره ای، و داده لیدار متناظر می باشد. تصویر ماهواره ای پن شارپ شده رنگی، مربوط به سنجنده QB، دارای سه باند قرمز، سبز و آبی، با قدرت تفکیک مکانی ۰/۱ متر می باشد. این داده تصویری، در ۱۲ ژانویه ۲۰۱۱ از منطقه معرفی شده اخذ شده است. همچنین خطای جابجایی ارتفاعی از تصویر حذف شده است. داده های لیدار هوایی نیز در ۱۵ ژوئن ۲۰۱۴، با حداکثر سه بازگشت و با قدرت تفکیک تقریبی معادل ۲ نقطه در متر مربع جمع آوری شده است. این داده ها که در قالب ابرنقاط نامنظم به فرمت ^۲ALS ارائه شده اند حاوی اطلاعاتی از قبیل: بازگشت اولیه، ثانویه، بازگشت چندگانه، و مختصات (X, Y, Z) برای هر نقطه است. نزدیک به چهار سال اختلاف زمانی میان اخذ تصویر ماهواره ای با داده لیدار وجود داشته و به همین دلیل، رخ نمون بخشی از مناطق، بواسطه توسعه شهری دستخوش تغییر شده است. مجموعه داده نمونه بعدی، مربوط به منطقه شهری تورونتو از کشور کانادا می باشد. این ناحیه، توسط ساختمان های مرتفع و با اختلاف ارتفاعی بالا و با ساختارهای سقفی متنوع احاطه شده است. این مجموعه داده نیز، شامل بخشی از یک تصویر مرئی هوایی، و داده لیدار متناظر می باشد که خطای جابجایی از تصویر نیز حذف شده است. داده تصویری هوایی، توسط شرکت ^۳FBS توسط سنجنده ^۴UCD، دارای سه باند قرمز، سبز و آبی، با قدرت تفکیک مکانی ۰/۱۵ متر و قدرت تفکیک رادیومتریکی ۸ بیتی تهیه شده است. مجموعه بلوک تصویری، شامل سه نوار تصویربرداری است. منطقه مورد نظر در چهار تصویر و دو نوار پروازی قابل شناسایی است. داده های لیدار هوایی نیز، در ۶ نوار اسکن هوایی، مربوط به همان

بررسی تحقیقات گذشته نشان داد استفاده از باند مادون قرمز در کنار سایر باندهای مرئی، احتمال مشابهت میان سایه های موجود در تصویر با درختان واقعی را افزایش می دهد که به عنوان یکی از مشکلات عمده در تحقیقات ذکر شده است. از طرفی وابستگی به حضور سنجنده ای در باند مادون قرمز، سبب می شود استفاده از تصاویر مرئی به تنهایی کارایی خود را از دست دهد؛ لذا توسعه روشی که بتواند تنها با استفاده از تصاویر مرئی به شناسایی و استخراج عوارض بپردازد، از ارزش بالایی برخوردار است که هدف اصلی این تحقیق است. همچنین از بررسی آثار انجام شده، وجود نقطه ضعف الگوریتم های پیشنهاد شده در مورد شناسایی عوارضی که هم از نظر الگوی سه بعدی بدست آمده از داده های لیدار و هم از نظر الگوی دوبعدی و خصوصیات رادیومتریکی بدست آمده از داده های تصویری، دارای ویژگی های یکسان می باشند، معلوم گردید. در این تحقیق سعی شده است قدرت تحلیل شی مبنا برای حل مشکل ناشی از عوارض دارای خواص رادیومتریکی و ارتفاعی یکسان در شناسایی مورد بررسی قرار گیرد.

۲- داده های مورد استفاده

در این تحقیق برای اطمینان از عملکرد صحیح سیستم طراحی شده، در برخورد با داده های مناطق با اختلاف در نوع سازه ها و پوشش گیاهی، دو نمونه از مجموعه داده های در دسترس، شامل داده شهر اصفهان و مجموعه داده تورونتو از کشور کانادا که توسط جامعه بین المللی فتوگرامتری و سنجش از دور^۱ در اختیار مؤلفین قرار گرفته است، انتخاب و نتایج اعمال الگوریتم پیشنهادی روی آنها نشان داده شده است. مجموعه داده مربوط به منطقه اصفهان، دارای ساختمان های متنوع از نظر مساحت و در دو نوع سقف

^۲ Aerial Lidar Scanning

^۳ First Base Solutions

^۴ UltraCam-D (UCD) camera

^۱ International Society for Photogrammetry and Remote Sensing (ISPRS)– Commision III –Working Group 4

محدوده مکانی، در فوریه سال ۲۰۰۹، با حداکثر پنج بازگشت و با قدرت تفکیک تقریبی معادل ۶ نقطه در متر مربع جمع‌آوری شده است. این داده‌ها که در قالب ابرنقاط نامنظم به فرمت LAS ارائه شده‌اند، حاوی اطلاعات شدت لیدار، بازگشت اولیه، ثانویه، بازگشت چندگانه، زاویه اسکن و مختصات (X, Y, Z) برای هر نقطه است.

۲-۱- پیش‌پردازش

پیش‌پردازش رادیومتریکی و هندسی بر روی داده‌های تصویری انجام شده است. همچنین مجموعه داده‌های ابرنقاط لیدار، با سرشکنی نواری، پیش‌پردازش شده‌اند تا خطاهای سیستماتیک زمین‌مرجع کردن آن تصحیح گردد. برخی از نواحی با مقادیر صفر در داده‌های تصویری و لیدار وجود دارند که به علت تصحیح خطای

جابجایی ارتفاعی به وجود آمده‌اند. این نواحی با استفاده از روش شی‌مبنا در رده مورد نظر قرار خواهند گرفت. از بررسی تحقیقات انجام شده معلوم شد پرتوهای لیزر در برخورد با عوارضی که صلب می‌باشند، در بازگشت اول و آخر فاصله نباید اختلافی در مؤلفه ارتفاعی از خود نشان دهند و تنها در مناطق پوشش گیاهی، بسته به نوع و زمان برداشت داده، دارای خاصیت نفوذ می‌باشند؛ اما به دلیل وجود خطای ارتفاعی در مقادیر ثبت شده فاصله لیدار، ممکن است مقادیر بازگشت اول فاصله، به اندازه خطای ارتفاعی تفاضل مقادیر دو بازگشت اول و آخر فاصله، کوچکتر از مقادیر بازگشت آخر فاصله باشد. در این تحقیق از رابطه پیشنهاد شده توسط [۱۱]، برای تشخیص نویز در مقادیر داده‌های لیدار استفاده شده است (رابطه (۱)).

$$\text{رابطه (۱)} \rightarrow \text{نویز} \rightarrow \text{حد آستانه تعریف شده} > (\text{مقادیر بازگشت اول فاصله}) - (\text{مقادیر بازگشت آخر فاصله}) : \text{اگر} = \text{مجموعه نقاط لیدار صحیح} \rightarrow \text{در غیر اینصورت}$$

مرئی، ابتدا داده‌های لیدار به فرمت رستری تبدیل و سپس روند هم‌مرجع کردن این دو منبع اطلاعاتی دنبال شد. به‌منظور تبدیل ابرنقاط نامنظم به شبکه رستری، محدوده تحت پوشش داده لیدار به شبکه‌ای منظم، با ابعاد برابر با قدرت تفکیک مکانی داده تصویری مربوطه تقسیم‌بندی شد. نقاط لیدار واقع در هر سلول از شبکه، شناسایی و ارتفاع مرتفع‌ترین نقطه به‌عنوان مؤلفه ارتفاعی و همچنین میانگین شدت‌های ثبت شده، به‌عنوان مؤلفه شدت آن سلول انتخاب شد. در مناطق فاقد نقطه لیدار، درونیایی مبتنی بر روش درونیایی خطی^۱ به اجرا رسید. برای شناسایی عوارض از هر دو داده، بایستی لایه‌های تولید شده با داده تصویری مربوطه هم‌مرجع شوند. از این رو هر دو مجموعه داده باید پیکسل‌سایز برابری داشته باشند. لازم به ذکر است

دقت ارتفاعی مجموعه داده‌های لیدار، به‌طور میانگین برابر ۱۵ سانتیمتر می‌باشد. بنابر قانون انتشار خطاها، مقدار خطای ارتفاعی کل برای تفاضل مقادیر این دو بازگشت، از طریق رابطه (۲)، قابل محاسبه است.

$$\text{رابطه (۲)} \quad \sigma_{total} = \sqrt{\sigma_{FR}^2 + \sigma_{LR}^2}$$

در این تحقیق مقدار نهایی برای حد آستانه بزرگتر از خطای کل و برابر ۳۰ سانتیمتر در نظر گرفته شد. با اعمال رابطه فوق بر روی داده لیدار مربوط به منطقه اصفهان، تعداد ۵۶,۸۹۸ نویز و در داده مربوط به منطقه تورونتو نیز تعداد ۱۲,۶۴۴ نویز از تعداد کل ۵,۲۹۰,۰۰۰ نقاط لیداری در هر دو مجموعه شناسایی شد. پس از شناسایی، این نویزها حذف و نقاط لیزری مصنوعی جدید با توجه به قدرت تفکیک مکانی بالایی داده، از طریق درونیایی به روش نزدیکترین همسایگی برای هر دو بازگشت اول و آخر فاصله ایجاد شدند. به‌عنوان پیش‌نیاز روش پیشنهادی، با هدف استفاده هم‌زمان از مزایای داده‌های ناهمگون لیدار و تصاویر

^۱ Linear

رابطه (۳) $nDSM = First\ DSM - DTM$

هم‌مرجع سازی داده لیدار و تصویر مرئی برای ایجاد ارتباط بین آنها، پیش‌پردازش دیگر برای ادغام داده در روش پیشنهادی است. هم‌مرجع کردن با در نظر گرفتن لایه‌های رستری لیدار بدست آمده از منطقه به‌عنوان لایه مرجع صورت گرفت. به این ترتیب داده‌های تصویری با انتخاب نقاط گرهی و اعمال یک چندجمله‌ای به سیستم مختصات داده‌های مرجع، منتقل شدند. $RMSE\ error$ هم‌مرجع کردن داده‌های منطقه اصفهان به 0.8 پیکسل و در منطقه تورونتو به 1.05 پیکسل رسید.

۳- معرفی روش پیشنهادی

شکل (۱) چرخه کار روش پیشنهادی را ارائه می‌دهد. در این تحقیق بدلائل ذکر شده در بخش مقدمه، شناسایی عوارض با استفاده از آنالیز شی‌مبنا، بعنوان رویکرد اصلی پیشنهاد و به اجرا رسیده است. در آنالیز شی‌مبنا به جای تعریف توابع و منطق، از اشیای مستقل استفاده می‌شود که هر کدام از این اشیاء، به عنوان یک مدل داده‌ای، دارای خصوصیات منحصر به فرد می‌باشد. از آنجا که نمی‌توان برای هر پیکسل از تصویر، بویژه در تصاویر با قدرت تفکیک مکانی بالا، به صورت مجزا خصوصیت منحصر به فرد تعریف کرد، برای مجموعه‌ای از پیکسل‌ها در همسایگی هم، خصوصیت منحصر به فرد تعریف می‌شود. به عمل تفکیک و دسته‌بندی مجموعه‌های پیکسلی با خصوصیت متفاوت از سایر مجموعه‌های مجاور، قطعه‌بندی گفته می‌شود [۱۰]. در مرحله بعد، هر کدام از این قطعه‌ها، در صورت دارا بودن رفتارهای مشابه با همدیگر ترکیب و قطعه بزرگتر را تشکیل می‌دهند. بر طبق مطالعات انجام شده معلوم گردید پتانسیل روش‌های تحلیل شی‌مبنا، زمانی کاملاً مورد استفاده قرار می‌گیرد که فرآیند قطعه‌بندی بعنوان اولین مرحله این روش، به درستی و با دقت بالا انجام گیرد. از این رو در این پژوهش سعی گردید یک روش قطعه‌بندی مناسب برای دست یافتن به نتایج مطلوب انتخاب شود. برای این منظور، الگوریتم‌های متداول

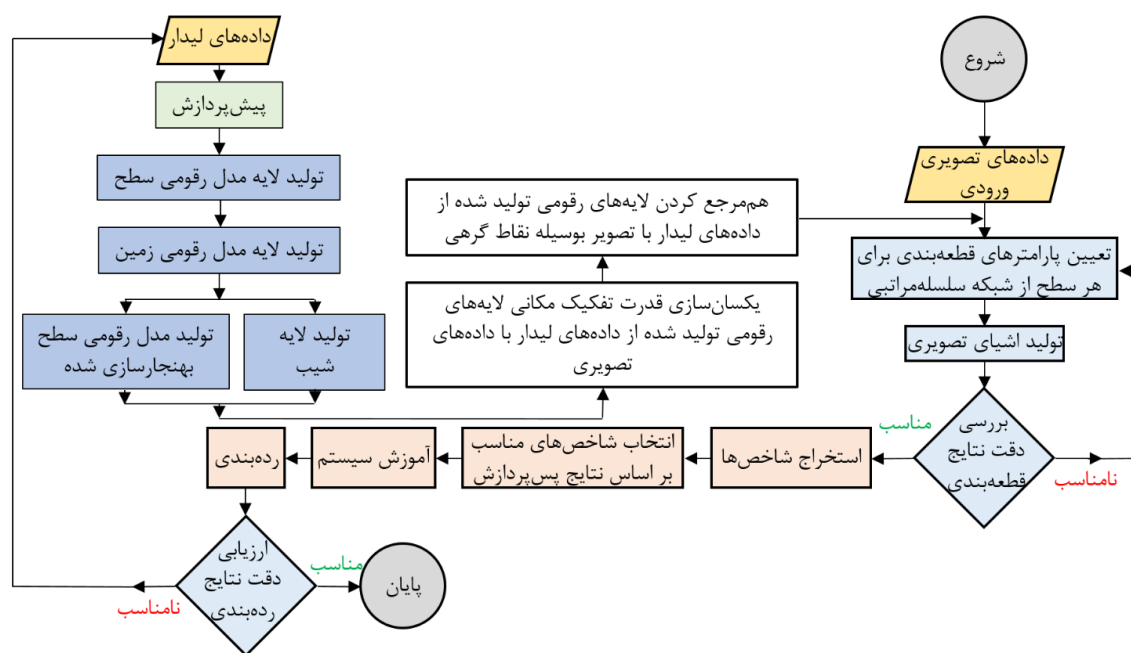
که قدرت تفکیک مکانی واقعی مربوط به لایه‌های رستری حاصل از داده‌های لیدار؛ در بهترین حالت، بسیار کوچکتر از قدرت تفکیک مکانی داده‌های تصویری بود و عملیات تفکیک پیکسل‌ها به ابعاد 10 و 15 سانتیمتر (پیکسل‌سایز داده‌های تصویری)، تنها به صورت صوری و برای همگون‌سازی با داده‌های تصویری برای پردازش‌های آتی بود. لایه‌های شیب لیدار نیز از بازگشت اول فاصله تهیه شدند. برای این کار ابتدا نقاط لیدار در فضای سه‌بعدی مثلث‌بندی شدند. این شبکه، بر طبق روش مثلث‌بندی دلونی^۱ تولید گردید. این لایه‌های تولید شده نیز، با ابعاد پیکسل‌سایز 10 و 15 سانتیمتری رستری شدند. برای تولید ماسک اولیه از عوارض به لایه مدل رقومی سطح بهنجارسازی شده نیاز بود. برای این منظور ابتدا برای جداسازی نقاط زمینی و غیرزمینی داده‌های لیدار، نقاط بازگشت آخر فاصله با روش الگوریتم ارتقاء یافته MGF ^۲ [۱۱] با مقدار حد آستانه شیب 60% فیلتر شدند. لازم به ذکر می‌باشد پولات و همکاران، یک بررسی برای انتخاب بهترین الگوریتم درونیایی و فیلترینگ داده لیدار در منطقه شهری ارائه و پس از مشخص شدن بهترین الگوریتم‌ها، داده لیدار را در چند نرخ کاهش داده و هر بار با اعمال الگوریتم‌های منتخب، نتایج را بررسی و تحلیل نمودند [۶]. بررسی آنها نشان داد دقت و صحت نتایج، مستقیماً و به میزان زیاد تحت تأثیر قدرت تفکیک مکانی داده لیدار می‌باشد و کم‌تر تحت تأثیر اعمال انواع روش‌های درونیایی و الگوریتم‌های فیلترینگ می‌باشد. در ادامه، برای تولید لایه مدل رقومی زمین، نقاط خروجی الگوریتم به روش انترپولاسیون خطی درونیایی و با ابعاد پیکسل‌سایز مورد نظر رستری شدند. لایه مدل رقومی سطح بهنجارسازی شده طبق رابطه (۳) تهیه شد.

^۱ Delaunay

^۲ Multi-directional Ground Filter

چندگانه، دارای نتایج قابل قبول تری در هر سه رده برای فرایند قطعه‌بندی می‌باشد. در این تحقیق؛ استخراج سه رده عوارض عمده شهری: پوشش گیاهی، راه و ساختمان، مدنظر قرار گرفته و روش رده‌بندی سلسله‌مراتبی با استفاده از روش حد آستانه گذاری انتخاب شده است.

قطعه‌بندی به داده‌های در دسترس، اعمال و نتایج در هر سه رده (پوشش گیاهی، راه و ساختمان) مورد بررسی قرار گرفت، بطوریکه ابتدا مقدار عددی پارامترهای مناسب این الگوریتم‌ها، بصورت سعی و خطا [۱۰، ۴]، برای بدست آوردن بهترین نتیجه در هر رده، تعیین و سپس نتایج با یکدیگر مقایسه شدند. نتایج نشان داد الگوریتم بخش‌بندی بر اساس قدرت تفکیک



شکل ۱: چرخه کار روش پیشنهادی برای شناسایی عوارض

بررسی، مورد پردازش قرار گرفته و در گام نهایی عوارض مورد نظر و مرزهای آنها بازسازی می‌شوند. از بررسی پژوهش‌های انجام شده معلوم گردید عمدتاً الگوریتم‌های مبتنی بر تلفیق داده لیدار و تصویر طیفی، از تصاویر تنها برای شناسایی مناطق پوشش گیاهی استفاده نموده و سه مرحله پردازش کلی فوق‌الذکر را تنها روی داده لیدار اعمال می‌نمایند.

در این تحقیق سعی شده است سه مرحله پردازش کلی روی هر دو داده لیدار و تصویر اعمال گردند. همچنین دو راهکار و نوآوری متفاوت بمنظور افزایش سطح دقت و خودکارسازی فرایند شناسایی عارضه، پیشنهاد شده

پس از بررسی پژوهش‌های انجام گرفته در مورد استخراج عوارض بصورت خودکار بر اساس داده‌های ورودی مختلف، می‌توان بطور کلی؛ مراحل الگوریتم‌های شناسایی عارضه بر اساس روش‌های مختلف را به سه گام پردازشی کلی خلاصه نمود. اولین گام با استخراج نشانه‌هایی (الگو^۱ و ویژگی^۲) که بصورت محلی قابل شناسایی می‌باشند شروع می‌شود، سپس از میان نشانه‌های استخراجی، نشانه‌های مربوط به عارضه مورد

^۱ pattern

^۲ feature

۲) تعیین پارامترهای قطعه‌بندی برای هر سطح از شبکه

سلسله‌مراتبی

لازم به ذکر می باشد اگر چه روش های مختلفی جهت حد آستانه گذاری به صورت هوشمند توسعه یافته است [۵،۳]، اما در اغلب این تحقیقات، تعیین حد آستانه به صورت سعی و خطا بهترین روش معرفی گردیده است. لذا در این تحقیق روش اخیر برای تعیین حد آستانه به کار گرفته شده است. به دلیل فقدان باند مادون قرمز و محدود بودن باندهای تصاویر مرئی به سه باند (قرمز، سبز و آبی)، این فرآیند با حساسیت بیشتری دنبال شد. برای بررسی میزان تغییرات طیف بازتابی، هیستوگرام طیفی یک مقطع خطی، که نشان دهنده این تغییرات، از سه رده مورد نظر می باشد، بررسی شد (شکل ۲).

به دلیل عدم تبعیت درختان از هندسه و شکل خاص، سهم کمتری برای وزن شاخص شکل در نظر گرفته شد. به دلیل تفاوت زیاد پاسخ های طیفی دو رده پوشش گیاهی و راه در داده اصفهان (شکل ۲-ب)، سهم بیشتری برای پارامتر وزن شاخص طیفی برای قطعه بندی رده پوشش گیاهی در نظر گرفته شد. در داده تورونتو نیز علی رغم اخذ داده تصویری در فصل زمستان، وجود تفاوت زیاد شدت پاسخ های طیفی دو رده پوشش گیاهی و راه (شکل ۲-د)، باعث در نظر گرفتن سهم بالا برای پارامتر وزن شاخص طیفی برای قطعه بندی رده پوشش گیاهی شد. برای بررسی مقادیر انحراف معیار پاسخ های طیفی رده های مختلف در باندهای در دسترس (قرمز، سبز و آبی)، نمودار انحراف معیار بهنجارسازی شده برای عوارض مورد نظر، در داده های مورد استفاده تهیه و بررسی شد (شکل ۳).

با بررسی انحراف معیار بهنجارسازی شده در داده اصفهان (شکل ۳-الف) و همچنین با بررسی مقادیر انحراف معیار سه باند در مرزهای دو رده پوشش گیاهی و راه، سهم بیشتری برای مقادیر پارامتر وزن باند اول و دوم (قرمز و سبز) نسبت به باند سوم برای قطعه بندی رده پوشش گیاهی در نظر گرفته شد.

است که عبارتند از:

۱) استفاده مستقل از داده های تصویری و داده های لیدار در روند شناسایی از بررسی آثار انجام شده، وجود وابستگی زیاد بین داده ها معلوم گردید؛ به این معنی که در صورت وجود خطا در داده تصویری، پس از ورود داده لیدار در روند شناسایی، خطای داده تصویری حذف نشده و دقت نتایج شناسایی را تحت تأثیر قرار می دهد. در این تحقیق الگوریتمی جدید با محوریت حفظ استقلال بین داده های لیدار و داده های تصویری پیشنهاد و قدرت آن برای حل مشکل ناشی از وابستگی زیاد بین داده ها مورد بررسی قرار گرفته است. در الگوریتم پیشنهادی روند شناسایی با مبنا قرار دادن اطلاعات اخذ شده از تصویر مرئی، آغاز و در گام دوم نیز، برای مناطقی که شناسایی به درستی تحقق نیافته، پتانسیل داده های لیدار استفاده شده است.

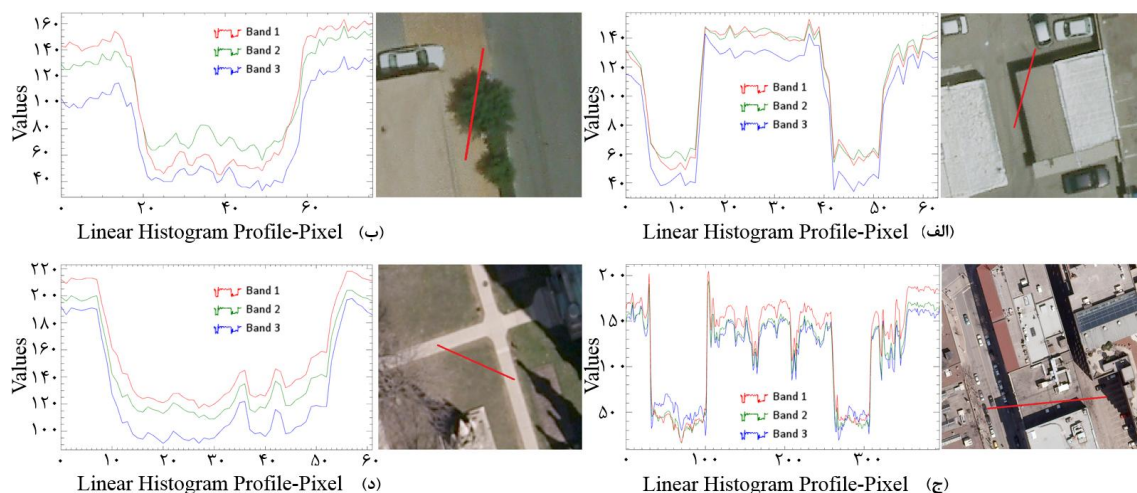
۲) شناسایی مناطق پوشش گیاهی از تصاویر مرئی، بدون نیاز به وجود باند مادون قرمز از بررسی آثار انجام شده معلوم گردید سایر محققان برای شناسایی عوارض مربوط به رده پوشش گیاهی، از اطلاعات باند مادون قرمز تصاویر چندطیفی بهره گرفته اند. در این تحقیق سعی شده است از داده های سه باند قرمز، سبز و آبی تصاویر مرئی، شاخص هایی استخراج و معرفی شوند تا توسط آنها مناطق پوشش گیاهی، بدون نیاز به باند مادون قرمز تصاویر طیفی و اطلاعات شدت لیزر بازگشتی لیدار شناسایی شوند.

۴- پیاده سازی روش پیشنهادی

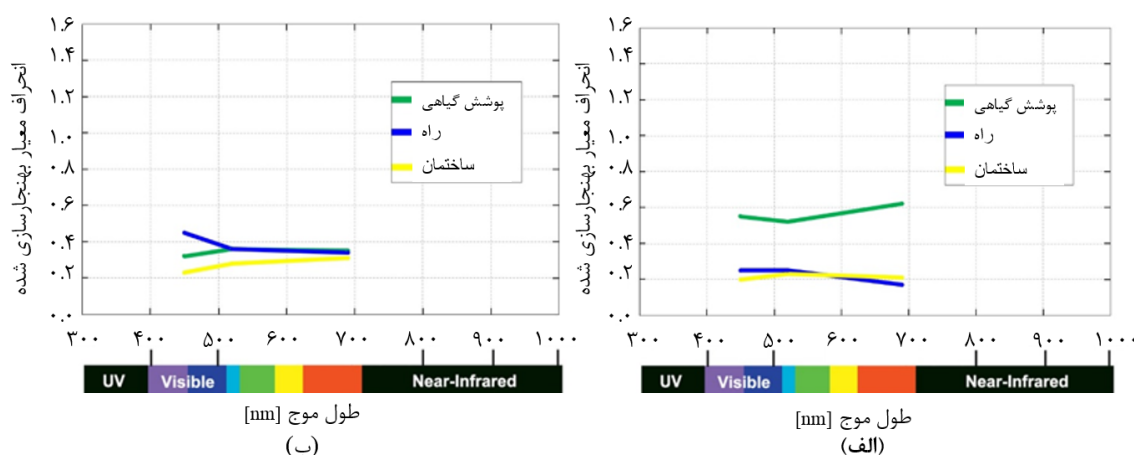
در ادامه مقاله با توجه به شکل (۱)، گام های چرخه کار پیشنهادی روی داده های نمونه اجرا و نتایج مورد ارزیابی قرار گرفته شده است.

۱) داده های تصویری ورودی

داده های تصویری نمونه پس از پیش پردازش های لازم (بخش (۲-۱))، وارد فرآیند شناسایی شدند.



شکل ۲: تصویر هیستوگرام خطی برای مرز رده‌های پوشش گیاهی، راه و ساختمان، در مقطع خطی نشان داده شده با خط قرمز در داده‌های تصویری (الف و ب): اصفهان و (ج و د): تورونتو.



شکل ۳: انحراف معیار بهنجارسازی شده برای داده تصویری (الف): اصفهان و (ب): تورونتو

همدیگر مشابه می‌باشند (شکل (۲- الف و ج))؛ از این رو به پارامتر وزن شاخص طیفی برای قطعه‌بندی رده راه سهم کمتری اختصاص یافت. همچنین این امر دلیلی بر انتخاب سهم بالاتر برای وزن شاخص شکل به‌منظور قطعه‌بندی این رده شد. تفاوت اندک مقادیر انحراف معیار هر سه باند در مرزهای دو رده ساختمان و راه در داده اصفهان (شکل (۳- الف))، باعث در نظر گرفتن سهم یکسانی برای پارامتر وزن هر سه باند برای قطعه‌بندی رده راه شد. همچنین با بررسی مقادیر انحراف معیار سه باند در مرزهای دو رده ساختمان و راه در داده تورونتو (شکل (۳- ب))، سهم بیشتری برای

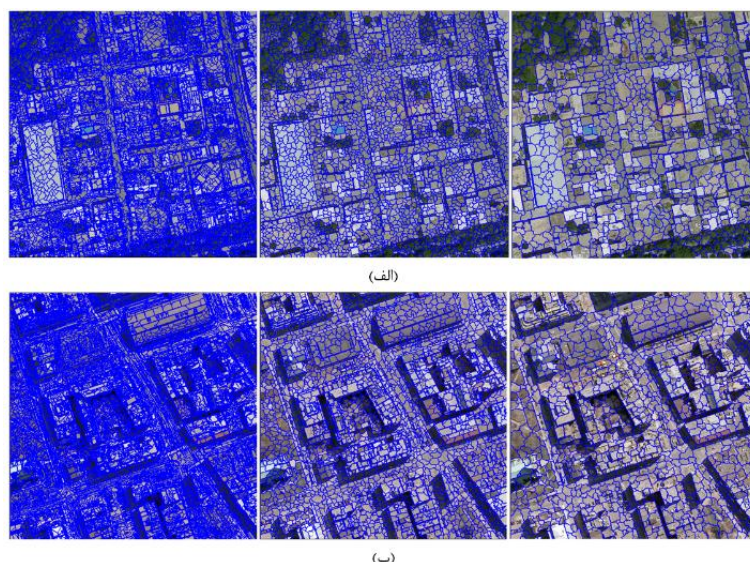
در داده تورونتو نیز مقادیر انحراف معیار هر سه باند، تفاوت زیادی در مرزهای دو رده پوشش گیاهی و راه نشان ندادند (شکل (۳- ب))؛ بنابراین سهم یکسانی برای پارامتر وزن هر سه باند داده تصویری برای قطعه‌بندی رده پوشش گیاهی اختصاص یافت. همچنین اختلاف بالای پاسخ طیفی در مرز بین این دو رده در داده‌ها، باعث انتخاب حد آستانه پایین‌تر برای پارامتر ناهمگنی الگوریتم بخش‌بندی بر اساس قدرت تفکیک چندگانه، به‌منظور قطعه‌بندی و استخراج پوشش گیاهی شد. پاسخ‌های طیفی دو رده ساختمان و راه، (به غیر از محدوده موجود در سایه) تقریباً با

مرزهای دو رده ساختمان و راه، در داده اصفهان (شکل ۳-الف))، سهم یکسانی برای پارامتر وزن هر سه باند داده تصویری برای قطعه‌بندی رده ساختمان در نظر گرفته شد. در داده تورونتو نیز، با بررسی مقادیر انحراف معیار سه باند در مرزهای دو رده (شکل ۳-ب))، سهم بیشتری برای پارامتر وزن باند دوم و سوم (سبز و آبی) نسبت به باند اول برای قطعه‌بندی رده ساختمان در نظر گرفته شد.

۳) تولید اشیای تصویری

شکل (۴)، نتایج قطعه‌بندی در سه سطح سلسله‌مراتبی برای مجموعه داده اصفهان و تورونتو را نشان می‌دهد.

پارامتر وزن باند دوم و سوم (سبز و آبی) نسبت به باند اول (قرمز) در نظر گرفته شد. به دلیل تبعیت ساختمان‌ها از هندسه و شکل قانونمند، سهم بیشتری برای وزن شاخص شکل در نظر گرفته شد. پاسخ‌های طیفی دو رده ساختمان و راه، (به غیر از محدوده موجود در سایه) با همدیگر مشابه می‌باشند (شکل ۲-الف و ج))؛ از این رو برای قطعه‌بندی رده ساختمان به پارامتر وزن شاخص طیفی، سهم کمتری اختصاص یافت. همچنین این مشابهت طیفی، دلیلی مضاعف بر انتخاب سهم بالاتر برای وزن شاخص شکل، به‌منظور قطعه‌بندی و استخراج این رده شد. همچنین به دلیل تفاوت کم در مقادیر انحراف معیار هر سه باند در



شکل ۴: نتایج قطعه‌بندی؛ تصویر چپ: نتیجه قطعه‌بندی برای رده پوشش گیاهی، تصویر وسط: نتیجه قطعه‌بندی برای رده راه، تصویر راست: نتیجه قطعه‌بندی برای رده ساختمان بر روی مجموعه نمونه داده تصویری (الف): اصفهان و (ب): تورونتو

۴) بررسی دقت نتایج قطعه‌بندی

داده‌های تصویری نمونه برای ارزیابی الگوریتم پیشنهادی، وجود یک عارضه فرعی در وسط یک عارضه اصلی مورد دلخواه (مانند کولر در وسط پشت‌بام ساختمان‌ها)، باعث شده است که قطعه ساختمان چند تکه شده و قطعه‌بندی بصورت مناسب صورت نگیرد که اصولاً نباید چند تکه می‌شدند. در داده‌های تصویری، بخصوص در منطقه اصفهان، که ساختمان‌ها با بافت

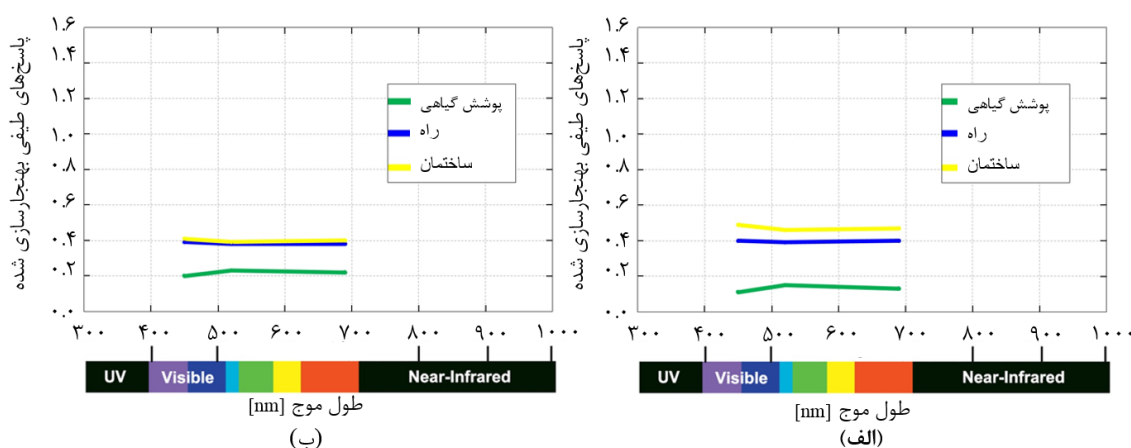
در داده‌های تصویری، قدرت تفکیک طیفی پایین در مقابل قدرت تفکیک مکانی بالای داده‌ها، فرآیند قطعه‌بندی را در سطح بالایی از خطاهای اجتناب‌ناپذیر همراه نمود. از مشکلات قطعه‌بندی داده‌ها، مبتنی بر داده‌های تصویری بصورت دقیق‌تر، این مورد به‌خصوص می‌باشد که به دلیل قدرت تفکیک مکانی بالای

کمتر در قطعه‌بندی رده پوشش گیاهی دیده شد و علت آن، متمایز بودن شدید اطلاعات طیفی این رده، در مقایسه با سایر عوارض موجود در منطقه می‌باشد.

۵) استخراج شاخص‌ها

در تصاویر منطقه اصفهان و تورونتو تمایز قابل توجهی در پاسخ‌های طیفی باندهای مرئی از رده‌های پوشش گیاهی، راه و ساختمان مشاهده شد (شکل ۵)؛ از این رو در این تحقیق سعی شده است با هدف بهره‌گیری کامل از پتانسیل داده‌های تصویری، یک روش دقیق، برای شناسایی رده پوشش گیاهی بصورت ویژه و همچنین سایر رده‌ها ارائه شود.

پیچیده و شکل‌های مختلف، تعداد زیادی از سطوح مسطح و گنبدی را شامل می‌شود، مقدار زیادی از نشانه‌های خطی غیرمنطقی که به مرزهای ساختمان‌ها مربوط نیستند، تولید می‌شوند. همچنین در داده‌های مرئی، مصالح مختلف موجود در سطح پشت‌بام ساختمان‌ها، باعث شده است پارامترهای استاندارد واحدی برای قطعه‌بندی رده ساختمان و راه وجود نداشته باشد که در کل تصویر دارای نتایج یکسان و دقیقی باشد. با بررسی و مقایسه اشیا تولید شده در دو سطح راه و ساختمان، ناکافی بودن این داده‌ها برای قطعه‌بندی برای دستیابی به نتایج منطقی‌تر و با انطباق بیشتر با عوارض دنیای واقعی معلوم گردید. این مشکل،



شکل ۵: پاسخ‌های طیفی بهنجارسازی شده، برای داده (الف) اصفهان و (ب) تورونتو.

نانومتر، نسبت به رده‌های راه و ساختمان جذب بالایی دیده شد که بیشترین مقدار این تفاوت در باند آبی بود (شکل ۵-الف)). این الگو در بین دو رده راه و ساختمان در تمام طول باندهای طیفی اخذ شده معکوس بود و تفاوت و نقطه اوج قابل توجهی دیده نشد که علت این امر، خصوصیات رادیومتریکی مشابه مصالح مورد استفاده در سطح پشت‌بام و سطح راه‌های شهر اصفهان می‌باشد و همین دلیل باعث عدم تفاوت پاسخ‌های طیفی دو رده راه و ساختمان در منطقه تورونتو نیز می‌باشد. مشاهده شد که رده پوشش گیاهی باند سبز را نسبت به دو باند دیگر بویژه نسبت به باند

در داده‌های تصویری تورونتو، اختلاف کمی بین پاسخ‌های طیفی مربوط به رده پوشش گیاهی و غیرپوشش گیاهی مشاهده شد که علت این موضوع اخذ داده در فصل زمستان می‌باشد. بین دو رده راه و ساختمان نیز، جدایی ملموسی مشاهده نشد (شکل ۵-ب)). با این حال، این سه رده، در باند آبی بیشترین تفاوت در شدت پاسخ طیفی را نشان دادند؛ از این‌رو پتانسیل داده تصویری باند آبی بهنجارسازی شده برای متمایز ساختن این رده از سایر عوارض موجود در تصویر بررسی شد. در رده پوشش گیاهی در هر سه طیف قرمز، آبی و سبز، در محدوده ۴۵۰ تا ۶۹۰

طیفی در هر سه باند در این رده، پایین تر از دو رده دیگر خواهد بود؛ از این رو پتانسیل این شاخص نیز بررسی شد. همانطور که انتظار می رود مقادیر در باندهای خام تصویری، نمی توانند بصورت مناسب بین عوارض تمایز برقرار نمایند؛ از این رو در این تحقیق، در ابتدا از مقادیر بهنجارسازی شده باندهای مرئی برای شناسایی پوشش گیاهی مطابق با روابط (۴) الی (۶) بهره گرفته شد.

$$Rn = R / (R + G + B) \quad \text{رابطه (۴)}$$

$$Gn = G / (R + G + B) \quad \text{رابطه (۵)}$$

$$Bn = B / (R + G + B) \quad \text{رابطه (۶)}$$

دو رده راه و ساختمان تقریباً بصورت یکسان دو باند قرمز و سبز را جذب می کنند، در صورتی که این روند در رده پوشش گیاهی دیده نمی شود. بنابراین می توان مطابق با این ویژگی، شاخص ذیل (رابطه (۹)) را تعریف نمود. همچنین، می توان مطابق با ویژگی جذب کمتر طیف سبز توسط رده پوشش گیاهی شاخص های ذیل (روابط (۱۰ و ۱۱)) را تعریف نمود.

$$\text{رابطه (۷)} \quad G - B = \text{شاخص پیشنهادی اول}$$

$$\text{رابطه (۸)} \quad (G - B) / (G + B) = \text{شاخص پیشنهادی دوم}$$

$$\text{رابطه (۹)} \quad G - 1/4 \times R = \text{شاخص پیشنهادی سوم}$$

$$\text{رابطه (۱۰)} \quad 0.441 \times R - 0.811 \times G + 0.385 \times B + 18/78 = \text{شاخص پیشنهادی چهارم}$$

$$\text{رابطه (۱۱)} \quad (G - R) \times (G - B) = \text{شاخص پیشنهادی پنجم}$$

متعلق به این رده هاست به صورت تصادفی توسط اپراتور انتخاب می گردد. در این تحقیق به منظور افزایش قابلیت اطمینان نتایج مقایسه در کل تصویر، پیکسل های مرتبط با هر رده به صورت دستی و با دقت بالا در کل تصویر انتخاب شدند. تعداد پیکسل های رده بندی شده به صورت دستی هر رده، در هر دو داده در جدول (۱) ارائه شده است.

آبی، کمتر جذب نموده (شکل (۵-ب)) که این الگو در دو رده دیگر مشاهده نشد؛ بنابراین مقادیر تفاضل پاسخ های طیفی در دو باند آبی و قرمز، از پاسخ طیفی باند سبز در رده پوشش گیاهی دارای مقادیر بالاتر بوده و این شاخص، می تواند عوارض فوق را تفکیک نماید. همچنین رده پوشش گیاهی هر سه طیف قرمز، آبی و سبز را بیشتر از رده راه و ساختمان ها جذب می کند (شکل (۵-ب))، بنابراین مجموع مقادیر پاسخ های

یک جدایی در محدوده ۴۵۰ تا ۵۲۰ نانومتر در پاسخ های طیفی رده های مورد نظر مشاهده می شود (شکل (۵)) که نشان می دهد رده پوشش گیاهی، نور آبی را نسبت به سایر باندها بیشتر جذب می نماید و چنین روندی در دو رده دیگر مشاهده نمی شود که می توان مطابق با این ویژگی، شاخص های ذیل (روابط (۷ و ۸)) را تعریف نمود.

۶) انتخاب شاخص های مناسب بر اساس نتایج پس پردازش

با اعمال شاخص های توسعه داده شده در این تحقیق به داده های تصویری در دسترس، کارایی آنها مورد بررسی قرار گرفت. به منظور ارزیابی نتایج الگوریتم توسعه یافته در این پژوهش، در سه رده شامل: پوشش گیاهی، راه و ساختمان نیاز به داده واقعیت زمینی بود. در پژوهش های مشابه، معمولاً بخش هایی از تصویر که

جدول ۱: پیکسل‌های رده‌بندی شده به صورت دستی مرتبط با رده‌های پوشش گیاهی، راه و ساختمان در کل داده تصویری اصفهان و تورونتو

رده		رده پوشش گیاهی		رده راه		رده ساختمان		ابهام و عدم قطعیت در تعیین رده	
تعداد پیکسل‌های هر رده در کل داده تصویری		اصفهان	تورونتو	اصفهان	تورونتو	اصفهان	تورونتو	اصفهان	تورونتو
۸۱۴۳۸۵		۳۹۴۴۹۳	۲۰۰۵۲۸۸	۲۲۸۲۸۲۲	۲۲۳۲۵۲۳	۲۲۴۲۳۸۵	۲۳۷۸۰۴	۳۷۰۳۰۰	

از نظر کیفی سعی گردید پیکسل‌هایی که در تشخیص آنها، اپراتور نیز ممکن است دچار ابهام گردد، مورد استفاده قرار نگیرد. برای ارزیابی صحت فرآیند مرحله رده‌بندی، نتایج رده‌بندی دستی داده‌های تصویری با نتایج رده‌بندی حاصل از روش پیشنهادی برای شناسایی عارضه مقایسه شده و پارامترهای ارزیابی صحت، محاسبه شدند. در داده اصفهان، دقت کلی از شاخص Gn به بالای ۸۵ درصد رسید، در مقابل اعمال سایر شاخص‌ها نتایج ضعیف‌تری نشان دادند. در داده تورونتو نیز، نتایج فرآیند رده‌بندی پوشش گیاهی، در صورت استفاده از شاخص Bn ، در مقایسه با نتایج اعمال دو شاخص Gn و Rn ، بهتر بود. در مورد داده اصفهان، دقت کلی رده‌بندی رده‌های پوشش گیاهی و غیرپوشش گیاهی با شاخص‌های پیشنهادی اول، سوم، چهارم و پنجم بالای ۹۴ درصد بود. بهترین نتایج با شاخص پنجم حاصل شد. شاخص دوم نیز عملکرد خوبی نشان داد. در داده تورونتو نیز، دقت کلی از شاخص‌های پنجم، چهارم، اول و سوم به بالای ۹۳ درصد رسید. بهترین نتیجه با شاخص چهارم حاصل شد. شاخص چهارم و پنجم برای جداسازی رده پوشش گیاهی از سایر عوارض، برای تولید یک تصویر باینری؛ به ترتیب در داده اصفهان و تورونتو، استفاده شدند (شکل (۶)). لازم به ذکر می‌باشد همراه با دقت کلی، در ارزیابی نتایج سیستم، خطای حذف^۱ نیز یک فاکتور مهم می‌باشد؛ چرا که هر الگوریتم با یک میزان دقت

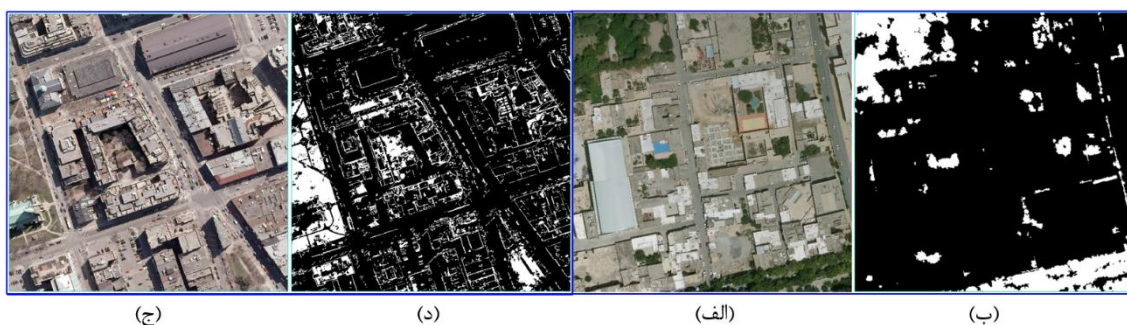
^۱ omission error

کلی بالا، اما با یک میزان قابل توجه خطای حذف، می‌تواند دلیلی بر اشتباه بالای الگوریتم در رده‌بندی باشد؛ از این رو شاخص‌ها بمنظور بهبود دقت کلی و کاهش خطای حذف، با هم ترکیب شدند. در داده اصفهان، از آن جایی که شاخص‌های اول و سوم، دارای نتایج تقریباً یکسانی بودند، تنها شاخص اول در نظر گرفته شد. در هر یک از داده‌های نمونه برای ارزیابی الگوریتم پیشنهادی، شاخص دوم، به دلیل نتایج با دقت پایین رده‌بندی نسبت به سایر شاخص‌ها، از ادامه روند پردازش خارج شد. در نهایت داده‌ها، با ترکیب شاخص‌های باقیمانده، رده‌بندی شدند. نتایج این ترکیب برای تأیید این حقیقت که: کارایی استفاده از این شاخص‌ها در کنار هم بهتر از کارایی منفرد آنها می‌باشد، دلگرم کننده بود. جدول (۲)، پارامترهای ارزیابی دقت [۱] را برای نتایج رده‌بندی بر اساس ترکیب شاخص‌های معرفی شده، در کنار پارامترهای ارزیابی دقت نتایج رده‌بندی براساس مقادیر بهنجارسازی شده باندهای تصویری، برای داده اصفهان و تورونتو را نشان می‌دهد.

دو رده راه و ساختمان در داده‌های اصفهان و تورونتو، هیچ اختلاف ملموس و منطقی در مقادیر پاسخ‌های طیفی ثبت شده از خود نشان ندادند؛ از این رو تنها با تکیه بر داده‌های تصویری، استخراج این دو رده صورت نپذیرفت. با استفاده از ویژگی‌های ساختاری (نظیر محیط، مساحت اشیا یا نسبت طول به عرض و غیره)، تمایز رده ساختمان و راه، به نتایج غیرمنطقی و اشتباه رسید و نتایج رده‌بندی بر اساس این ویژگی‌ها غیر قابل قبول بود. علت این امر، غیر منطقی بودن انجام فرآیند

باندهای تصویری این جدایی دیده شد. برای تمایز رده راه و ساختمان از یکدیگر و از پوشش گیاهی، شاخص های توسعه داده شده توسط تیم تحقیقاتی استفاده گردید. جدول (۳)، پارامترهای ارزیابی دقت برای نتایج تفکیک کلاس راه و ساختمان از سایر عوارض در داده اصفهان و تورونتو را نشان می دهد.

قطعه بندی مبتنی بر تنها داده های تصویری برای استخراج این دو رده و بدست آمدن اشیا غیر منطقی از عوارض این دو رده می باشد (بخش (۴-۴)). البته یک جدایی با مقدار بسیار کم بین دو رده راه و ساختمان در داده منطقه اصفهان دیده شد که این مقدار جدایی، فاقد نقطه اوج خاصی بود و به صورت یکنواخت بین



شکل ۶: (الف) داده طیفی مربوط به منطقه اصفهان، (ب) ماسک باینری داده طیفی رده بندی شده پوشش گیاهی توسط شاخص پیشنهادی پنجم (پیکسل های سفید بیانگر رده پوشش گیاهی در برابر پیکسل های سیاه به عنوان اطلاعات پس زمینه (غیرپوشش گیاهی))؛ (ج) داده طیفی مربوط به منطقه تورونتو، (د) ماسک باینری داده طیفی رده بندی شده پوشش گیاهی توسط شاخص پیشنهادی چهارم.

جدول ۲: دقت نتایج رده بندی بمنظور تفکیک رده پوشش گیاهی، در داده تصویری اصفهان و تورونتو، در دو حالت استفاده از شاخص های توسعه داده شده در این تحقیق و در حالت استفاده از مقادیر بهنجار سازی شده باندهای تصویری

پارامترهای ارزیابی دقت رده بندی بر اساس:		دقت تولید کننده	دقت کاربر	دقت کلی	ضریب گاما	خطای حذف [۱]
رده پوشش گیاهی	مقادیر بهنجار سازی شده باندهای تصویری	اصفهان = ۸۸٫۵٪ تورونتو = ۹۰٫۶٪	اصفهان = ۹۵٫۰٪ تورونتو = ۹۳٫۰٪	اصفهان = ۸۵٫۹٪ تورونتو = ۸۶٫۵٪	اصفهان = ۷۶٫۱٪ تورونتو = ۷۹٫۹٪	اصفهان = ۲۵٫۰٪ تورونتو = ۳۹٫۰٪
	شاخص های توسعه داده شده در این تحقیق	اصفهان = ۹۵٫۴٪ تورونتو = ۹۴٫۱٪	اصفهان = ۹۶٫۰٪ تورونتو = ۹۴٫۰٪	اصفهان = ۹۵٫۷٪ تورونتو = ۹۴٫۱٪	اصفهان = ۹۰٫۳٪ تورونتو = ۸۰٫۷٪	اصفهان = ۰٫۹٪ تورونتو = ۱۱٫۰٪

جدول ۳: دقت نتایج کلاس‌بندی تفکیک کلاس راه از سایر عوارض در داده تصویری اصفهان و تورونتو، در حالت استفاده از شاخص‌های توسعه داده شده توسط تیم تحقیقاتی

پارامترهای ارزیابی دقت کلاس‌بندی بر اساس:		دقت تولید کننده	دقت کاربر	دقت کلی	ضریب کاپا	خطای آمیختن
رده راه	شاخص‌های توسعه داده شده در این تحقیق	اصفهان = ۴۰٫۰۰٪ تورونتو = ۵۲٫۰۰٪	اصفهان = ۸۰٫۰۰٪ تورونتو = ۸۳٫۰۰٪	اصفهان = ۷۵٫۰۰٪ تورونتو = ۵۶٫۰۵٪	اصفهان = ۱۹٫۰۰٪ تورونتو = ۱۱٫۲۸٪	اصفهان = ۸۴٫۰۰٪ تورونتو = ۴۷٫۰۰٪
	شاخص‌های توسعه داده شده در این تحقیق	اصفهان = ۹۹٫۶۰٪ تورونتو = ۸۸٫۷۶٪	اصفهان = ۴۱٫۶۰٪ تورونتو = ۵۲٫۲۳٪	اصفهان = ۵۲٫۸۰٪ تورونتو = ۵۹٫۸۰٪	اصفهان = ۲۱٫۶۰٪ تورونتو = ۲۴٫۳۲٪	اصفهان = ۰٫۱۰٪ تورونتو = ۱۱٫۰۰٪
رده ساختمان						

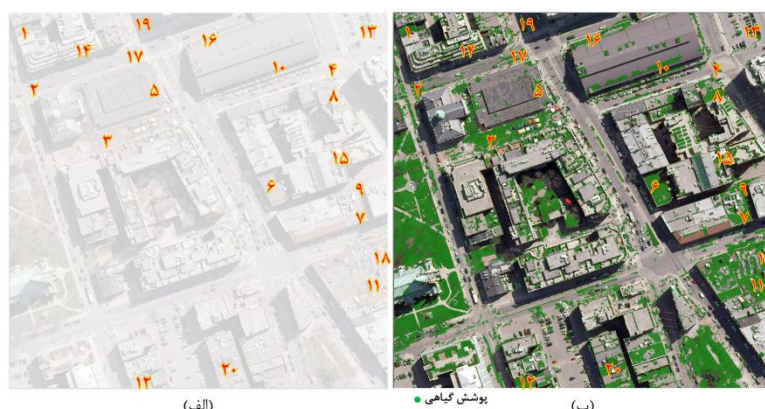
۷) رده‌بندی

روندی قانونمند (آموزش سیستم برای استفاده از شاخص‌ها) از سایر عوارض متمایز و کلاس‌بندی می‌شوند. در این فرآیند، بهترین حد آستانه برای شاخص‌ها، با استفاده از روش سعی و خطا انتخاب شدند تا دقت رده‌بندی، حداکثر شود. تصاویر رده‌بندی شده پوشش گیاهی در اصفهان و تورونتو، به ترتیب در شکل‌های (۷) و (۸) نشان داده شده است.

تفاوت اساسی بین قطعه‌بندی و رده‌بندی، در نظر گرفتن همسایگی پیکسل‌ها در فضای هندسی، علاوه بر ویژگی‌های داده‌های تصویری توسط الگوریتم قطعه‌بندی می‌باشد که باعث قدرتمند شدن قطعه‌بندی می‌باشد؛ اما در رده‌بندی، تنها یک فضای تصویری وجود دارد و هیچگونه دیدی نسبت به پیکسل‌های همسایه وجود ندارد. برای حل این مشکل در رده‌بندی به روش سلسله‌مراتبی، اشیای مورد نظر در هر سطح با



شکل ۷: (الف) داده تصویری اصفهان، (ب) تصویر رده‌بندی شده پوشش گیاهی بر اساس ترکیب شاخص‌های توسعه داده شده در این تحقیق



شکل ۸: (الف) داده تصویری توروئنتو، (ب) تصویر رده بندی شده پوشش گیاهی بر اساس ترکیب شاخص های توسعه داده شده در این تحقیق

۹) تعیین پارامترهای قطعه بندی بر اساس تلفیق

داده های تصویری و داده های ارتفاعی لیدار در این تحقیق برای حصول نتایج مناسب در قطعه بندی بمنظور رده بندی راه و ساختمان، پتانسیل اطلاعات ارتفاعی در کنار داده های تصویری در فرآیند قطعه بندی مورد بررسی قرار گرفت. به این منظور، پیکسل های با ویژگی های تصویری و ارتفاعی مشابه، ادغام شدند. در این مرحله نیز، بر طبق ساختار سلسله مراتبی، قطعه بندی در هر سطح، برای شناسایی رده مورد نظر، انجام شد. بدلیل مشاهده مقادیر بسیار متفاوت انحراف معیار در مرزهای رده راه و ساختمان، در لایه رستری شده بازگشت اول فاصله، سهم زیادی برای پارامتر وزن این لایه در نظر گرفته شد. رفتار مشابه، در لایه $nDSM$ و نیز لایه شیب، مشاهده شد. همچنین به علت تفاوت بالای مقادیر این لایه ها در دو رده راه و ساختمان، برای پارامتر وزن لایه های مذکور سهم بیشتری در نظر گرفته شد.

۱۰) تولید اشیای تصویری

شکل (۹)، نتایج قطعه بندی در دو سطح برای مجموعه داده اصفهان و توروئنتو را نشان می دهد.

۱۱) بررسی دقت نتایج قطعه بندی

برای تحلیل داده گسسته لیدار در فضای تصویر، لازم است این داده به فضای پیوسته تبدیل شود. بررسی ها نشان داد لایه شیب برای پیوسته کردن این داده

۸) ارزیابی دقت رده بندی

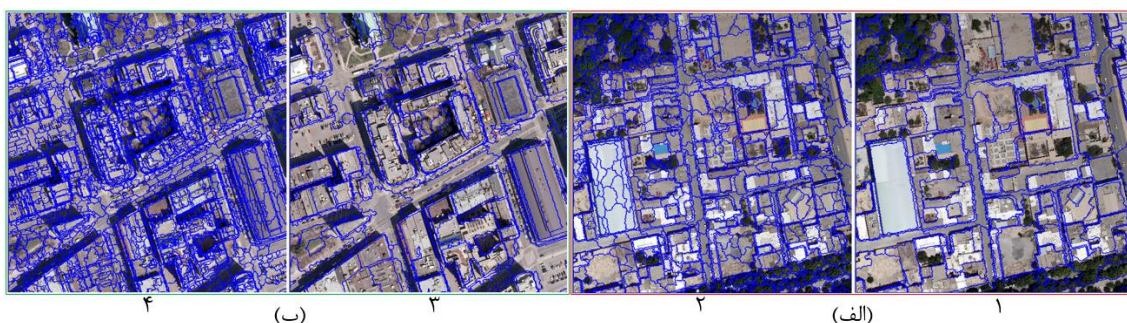
درختان از نظر شکل و بافت ساختار بسیار پیچیده و نامنظمی دارند و علاوه بر سبز بودن، سایه روشن (تیرگی) هایی هم ایجاد می کنند. این موضوع باعث شد تا روش پیشنهادی بخش هایی از ساختمان ها یا عوارض دارای این گونه سایه روشن ها را به عنوان مناطق پوشش گیاهی شناسایی نماید. روش پیشنهادی در مواردی که سایه روشنی با الگوی سایه روشن های درختی وجود دارد، آنها را به عنوان درخت شناسایی کرده است (موارد ۵، ۷، ۸، ۹، ۱۰، ۱۱، ۱۲، ۱۳، ۱۴، ۱۵، ۱۶، ۱۸، ۲۰ و ۲۱ در شکل (۷) و موارد ۱-۲۰ در شکل (۸)). همچنین در مواردی که سایه روشن هایی همانند سایه روشن های ناشی از درختان وجود ندارد؛ ولی این مناطق جزء مناطق پوشش گیاهی می باشد، قادر به شناسایی نبوده است (موارد ۱، ۲، ۳، ۴، ۶، ۱۷ و ۱۹ در شکل (۷)). نتایج نشان داد دقت روش تحلیل شی مبنا به روش حد آستانه گذاری برای رده پوشش گیاهی بر اساس اطلاعات تصویری؛ در داده های نمونه مربوط به اصفهان و توروئنتو بسیار بالا است. این نتیجه رده بندی در مورد دو رده راه و ساختمان مشاهده نشد و رده بندی بر اساس تنها اطلاعات تصویری، به صورت مناسب صورت نگرفت.

ارتفاع مربوط به عوارض دو رده می‌باشد. در این تحقیق، از ویژگی اطلاعات لایه مذکور، برای تمایز این دو رده در روند رده‌بندی استفاده شد. در فرآیند رده‌بندی به وسیله تحلیل شی‌مبنا، بهترین حد آستانه (بر اساس نتایج تحلیل‌ها) برای لایه ارتفاعی ورودی انتخاب شد تا دقت رده‌بندی به میزان حداکثر برسد.

گسسته مناسب است. فرآیند قطعه‌بندی برای رده راه و ساختمان، بصورت مناسب، منطقی و منطبق بر خصوصیات دنیای واقعی صورت گرفته است (شکل (۹)).

۱۲) استخراج شاخص‌ها

ویژگی میانگین لایه مدل رقومی سطح بهنجارسازی شده، برای تمایز دو رده راه و ساختمان به شدت مفید به نظر آمد؛ چرا که یکی از وجوه تمایز این دو رده،



شکل ۹: نتایج قطعه‌بندی؛ (۱) و (۲): نتیجه قطعه‌بندی برای رده ساختمان، (۳) و (۴): نتیجه قطعه‌بندی برای رده راه بر روی مجموعه نمونه داده تصویری (الف): اصفهان و (ب): تهرنتو

برای داده اصفهان و تهرنتو را نشان می‌دهد.

۱۴) رده‌بندی

تصاویر رده‌بندی شده نهایی برای داده اصفهان و تهرنتو در شکل (۱۰) نشان داده شده است.

۱۳) انتخاب شاخص‌های مناسب بر اساس نتایج

پس‌پردازش

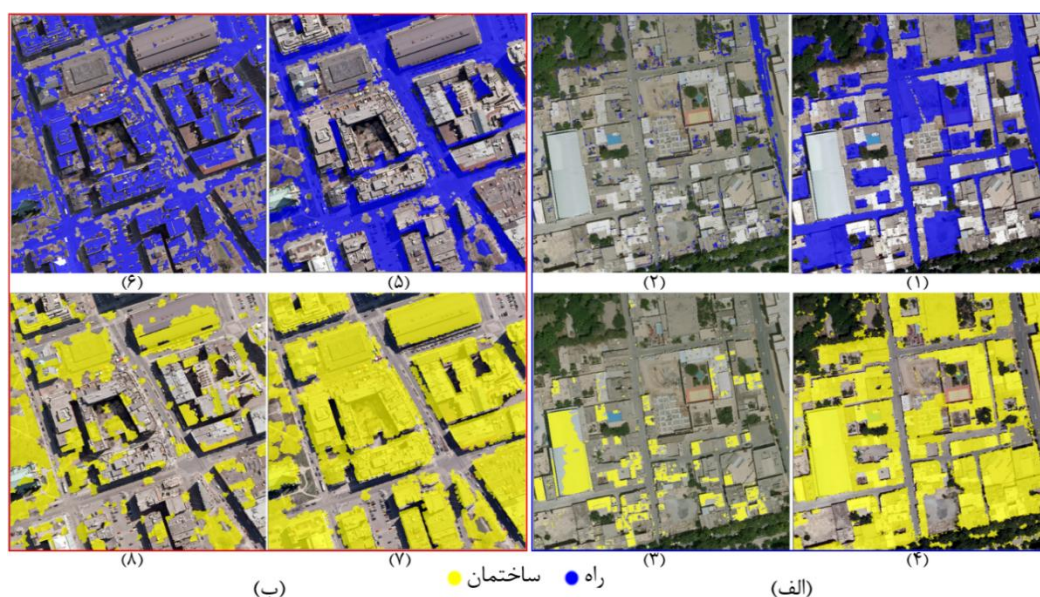
جدول (۴) و (۵)، پارامترهای ارزیابی دقت، برای نتایج رده‌بندی بر اساس اعمال شاخص‌های طیفی و شاخص ارتفاعی، به ترتیب برای رده راه و ساختمان

جدول ۴: دقت نتایج رده‌بندی تفکیک رده راه از سایر عوارض در داده تصویری اصفهان و تهرنتو، در دو حالت استفاده از شاخص‌های رادیومتریکی توسعه داده شده در این تحقیق و همچنین در حالت استفاده از داده لیدار

پارامترهای ارزیابی دقت رده‌بندی بر اساس:		دقت تولید کننده	دقت کاربر	دقت کلی	ضریب گاپا	خطای حذف
رده راه	شاخص‌های طیفی	اصفهان = ۴۰٫۰۰٪ تورنتو = ۵۲٫۰۰٪	اصفهان = ۸۰٫۰۰٪ تورنتو = ۸۳٫۰۰٪	اصفهان = ۷۵٫۰۰٪ تورنتو = ۵۶٫۰۵٪	اصفهان = ۱۹٫۰۰٪ تورنتو = ۱۱٫۲۸٪	اصفهان = ۸۴٫۰۰٪ تورنتو = ۴۷٫۰۰٪
	شاخص ارتفاعی	اصفهان = ۹۸٫۰۰٪ تورنتو = ۹۲٫۰۰٪	اصفهان = ۹۳٫۰۰٪ تورنتو = ۸۸٫۰۰٪	اصفهان = ۹۷٫۲۰٪ تورنتو = ۸۵٫۱۰٪	اصفهان = ۹۳٫۲۲٪ تورنتو = ۸۹٫۷۰٪	اصفهان = ۰٫۲۰٪ تورنتو = ۰٫۹۰٪

جدول ۵: دقت نتایج رده بندی تفکیک رده ساختمان از سایر عوارض در داده تصویری اصفهان و تورونتو، در دو حالت استفاده از شاخص های رادیومتریکی توسعه داده شده در این تحقیق و در حالت استفاده از لایه ارتفاعی

پارامترهای ارزیابی دقت رده بندی بر اساس:	دقت تولید کننده	دقت کاربر	دقت کلی	ضریب گایا	خطای حذف
رده ساختمان	اصفهان - ۹۹,۰۰٪	اصفهان - ۴۱,۶۰٪	اصفهان - ۵۲,۸۰٪	اصفهان - ۲۱,۴۰٪	اصفهان - ۰,۱۰۰٪
	تورونتو - ۸۸,۷۶٪	تورونتو - ۵۲,۲۳٪	تورونتو - ۵۹,۸۰٪	تورونتو - ۳۴,۳۲٪	تورونتو - ۱,۱۰۰٪
	اصفهان - ۹۷,۰۰٪	اصفهان - ۹۹,۳۰٪	اصفهان - ۹۷,۶۰٪	اصفهان - ۹۴,۶۲٪	اصفهان - ۰,۳۰۰٪
	تورونتو - ۸۹,۹۰٪	تورونتو - ۹۱,۲۰٪	تورونتو - ۸۹,۲۰٪	تورونتو - ۸۵,۰۱٪	تورونتو - ۰,۸۰۰٪
شاخص های					
طبقی					
شاخص					
ارتفاعی					



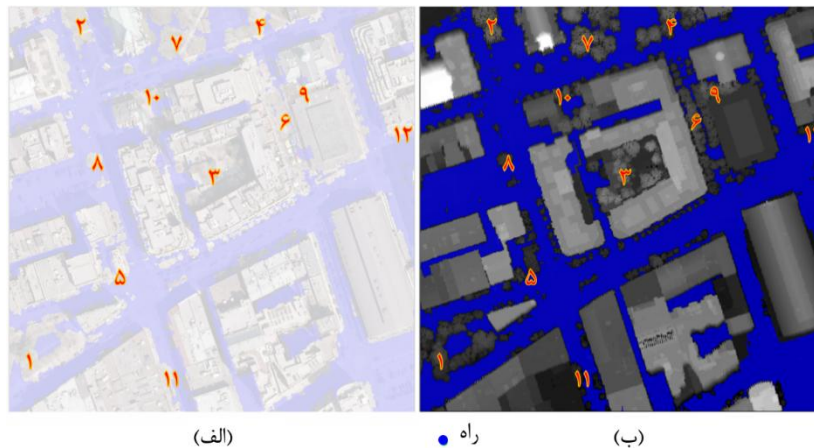
شکل ۱۰: نتایج رده بندی؛ (۱) و (۵): نتایج رده بندی رده راه بر اساس داده لیدار، (۲) و (۶): نتایج رده بندی رده راه بر اساس شاخص های توسعه داده شده، (۳) و (۷): نتایج رده بندی رده ساختمان بر اساس داده لیدار، (۴) و (۸): نتایج رده بندی رده ساختمان بر اساس شاخص های توسعه داده شده بر روی مجموعه نمونه داده تصویری (الف): اصفهان و (ب): تورونتو

که مبنای ارزیابی در این تحقیق، داده تصویری برداشت شده از منطقه بود. برای ارزیابی دقت نتایج رده بندی برای روش پیشنهادی، ماتریس خطا در هر سه سطح پوشش گیاهی، راه و ساختمان، بطور جداگانه برای داده تورونتو و اصفهان محاسبه شدند. جدول (۶)، پارامترهای ارزیابی دقت روش حد آستانه گذاری، برای داده اصفهان و تورونتو، بر اساس داده های تصویری و ارتفاعی را نشان می دهد. تصاویر رده بندی شده هر سه سطح نیز، در شکل (۱۲) و (۱۳)، به ترتیب برای داده اصفهان و تورونتو نشان داده شده است.

۱۵) ارزیابی دقت رده بندی

علت پایین بودن سطح دقت فرآیند شناسایی در مورد رده راه در داده تورونتو، اختلاف زمانی بین اخذ داده تصویری و داده لیدار از منطقه می باشد؛ چرا که داده تصویری در فصل زمستان اخذ گردیده و داده لیدار در فصل تابستان از محل برداشت گردیده است (شکل (۱۱)).

وجود اختلاف در داده ارتفاعی لیدار و داده تصویری (موارد ۱ الی ۱۲ از شکل (۱۱))؛ باعث وارد شدن خطا در نتایج فرآیند رده بندی در داده تورونتو گردید، چرا



شکل ۱۱: داده تورونتو؛ تصویر رده‌بندی شده راه با استفاده از اطلاعات دو منبع داده، نمایش داده شده روی: (الف) داده طیفی و (ب) بازگشت اول لیدار

جدول ۶: دقت نتایج رده‌بندی نهایی

خطای حذف	ضریب کاپا	دقت کلی	دقت کاربر	دقت تولید کننده	پارامترهای ارزیابی دقت رده‌بندی بر اساس:	
اصفهان = ۰.۷۰۰٪ تورونتو = ۱.۱۰۰٪	اصفهان = ۹۶.۳۰٪ تورونتو = ۷۶.۹۰٪	اصفهان = ۹۹.۴۸٪ تورونتو = ۹۷.۶۰٪	اصفهان = ۹۹.۰۰٪ تورونتو = ۹۴.۰۰٪	اصفهان = ۹۹.۹۰٪ تورونتو = ۹۸.۷۴٪	رده پوشش گیاهی	رده‌بندی نهایی
اصفهان = ۰.۲۰۰٪ تورونتو = ۰.۹۰۰٪	اصفهان = ۹۳.۲۲٪ تورونتو = ۸۹.۷۰٪	اصفهان = ۹۷.۲۰٪ تورونتو = ۸۵.۱۰٪	اصفهان = ۹۳.۰۰٪ تورونتو = ۸۸.۰۰٪	اصفهان = ۹۸.۰۰٪ تورونتو = ۹۲.۰۰٪	رده راه	
اصفهان = ۰.۳۰۰٪ تورونتو = ۰.۸۰۰٪	اصفهان = ۹۴.۶۲٪ تورونتو = ۸۵.۰۱٪	اصفهان = ۹۷.۶۰٪ تورونتو = ۸۹.۲۰٪	اصفهان = ۹۹.۳۰٪ تورونتو = ۹۱.۲۰٪	اصفهان = ۹۷.۰۰٪ تورونتو = ۸۹.۹۰٪	رده ساختمان	



شکل ۱۲: (الف) داده طیفی اصفهان، (ب) تصویر رده‌بندی شده نهایی داده اصفهان



شکل ۱۳: (الف) داده طیفی توروئو، (ب) تصویر رده‌بندی شده نهایی داده توروئو

بدست آمده بر اساس سه پارامتر ارزیابی دقت جامع بودن، صحیح بودن و کیفیت [۷] (با استفاده از دو روش سنجش بر اساس پیکسل و سنجش بر اساس عارضه [۷]) پرداخته شد (جدول (۷)).

همچنین به منظور مقایسه دقت نتایج شناسایی عوارض توسط روش پیشنهادی با دقت‌های مربوط به نتایج شناسایی عارضه بر اساس روش‌های موجود (روی داده یکسان، که مربوط به ناحیه چهارم از مجموعه نواحی تست منطقه توروئو می‌باشد)، به بررسی دقت‌های

جدول ۷: مقایسه دقت شناسایی عوارض بر اساس روش پیشنهادی و روش‌های قبلی در منطقه توروئو

روش‌ها	سنجش بر اساس پیکسل			سنجش بر اساس عارضه		
	جامع بودن	صحیح بودن	کیفیت	جامع بودن	صحیح بودن	کیفیت
(ISPRS, [۷]2013)	٪ ۹۴٫۳۰	٪ ۹۱٫۳۰	٪ ۸۶٫۵۰	٪ ۹۰٫۴۰	٪ ۹۵٫۸۰	٪ ۸۶٫۸۰
Mongus et al, 2013 [۷]	٪ ۹۶٫۱۰	٪ ۹۳٫۱۰	٪ ۸۸٫۷۰	٪ ۹۸٫۷۰	٪ ۸۶٫۸۰	٪ ۸۶٫۰۰
Mongus et al, 2014 [۷]	٪ ۹۴٫۰۰	٪ ۹۴٫۳۰	٪ ۸۸٫۹۰	٪ ۹۱٫۳۰	٪ ۹۱٫۹۰	٪ ۸۴٫۸۰
(Bulatov et al, [۷]2014)	٪ ۹۶٫۶۰	٪ ۹۰٫۶۰	٪ ۸۷٫۸۰	٪ ۹۸٫۳۰	٪ ۹۸٫۳۰	٪ ۹۶٫۶۰
(Wei et al, [۷]2012)	٪ ۸۵٫۱۰	٪ ۸۰٫۶۰	٪ ۷۰٫۶۰	٪ ۸۳٫۹۰	٪ ۹۰٫۳۰	٪ ۷۷٫۰۰
Gerke and [۷](Xiao, 2014)	٪ ۷۵٫۰۰	٪ ۹۴٫۵۰	٪ ۷۱٫۷۰	٪ ۷۹٫۶۰	٪ ۴۳٫۵۰	٪ ۳۸٫۵۰
(Gerke and [۷]Xiao, 2014)	٪ ۷۶٫۹۰	٪ ۸۷٫۵۰	٪ ۶۸٫۹۰	٪ ۸۶٫۵۰	٪ ۳۱٫۷۰	٪ ۳۱٫۰۰
روش پیشنهاد شده	٪ ۸۹٫۹۰	٪ ۹۱٫۳۰	٪ ۸۶٫۵۰	٪ ۹۱٫۶۰	٪ ۹۰٫۱۰	٪ ۹۵٫۷۰

عوارضی باشد که ذاتاً متصل به همدیگر، هم ارتفاع و مشابه با همدیگر باشند که در این رده‌های کلان قرار گرفته‌اند. اما نکته مهم این است که با قرار دادن بخشی

با توجه به اینکه در این تحقیق هر سه رده پوشش گیاهی، راه و ساختمان به صورت رده‌های کلان از همدیگر تفکیک گردیده است، هر رده می‌تواند شامل

از قیدهای هندسی و منطقی به عنوان مثال: مساحت قطعات، کشیدگی قطعات، محصور شدن آن بین رده های دیگر و مجاورت با رده های خاص؛ می توان این زیر رده ها را از رده کلان جدا کرد.

۵- نتیجه گیری و پیشنهادها

در این تحقیق، یک روش جدید شناسایی عارضه بر اساس تلفیق تصاویر مرئی و داده های ارتفاعی لیدار به صورت نیمه خودکار پیشنهاد گردید. در این روش، شناسایی عارضه با استفاده از تحلیل شی مینا انجام می گیرد. در این تحقیق، دو روش جدید بمنظور افزایش سطح دقت و سطح خودکارسازی فرآیند شناسایی، پیشنهاد و به اجرا رسیده است. نوآوری اول، ارائه روشی جدید برای تلفیق دو منبع داده، بمنظور انجام فرآیند شناسایی با محوریت حفظ استقلال بین داده های تصویری و ارتفاعی لیدار، طی دو گام متوالی می باشد. در روش پیشنهادی، با مینا قرار دادن داده های تصویری، روند شناسایی عوارض آغاز می شود. در گام دوم نیز، برای شناسایی مناطقی که شناسایی به درستی تحقق نیافته است، داده های ارتفاعی لیدار، مورد استفاده قرار گرفت. نوآوری دیگر از این تحقیق؛ ارائه روشی جدید، بمنظور شناسایی مناطق پوشش گیاهی می باشد. از ویژگی های این روش، عدم نیاز به باند مادون قرمز در داده های تصویری و همچنین عدم نیاز به اطلاعات شدت لیزر بازگشتی لیدار می باشد. روش جدید پیشنهاد شده، توسعه شاخص هایی جدید برای شناسایی پوشش گیاهی با محوریت استفاده از داده های سه باند مرئی قرمز، سبز و آبی می باشد. روش پیشنهادی به داده های متعدد در دسترس، اعمال و نتایج، بررسی و تأیید شدند که در این مقاله نتایج شناسایی در دو نمونه از داده های در دسترس تشریح شده است. روش پیشنهاد شده و شاخص های توسعه داده شده در این تحقیق، کمترین وابستگی را به نوع و منطقه تصویربرداری دارد و در مورد هر داده تصویری ورودی، شامل باندهای مرئی قرمز، سبز و آبی به همراه داده لیدار، که هر دو داده دارای قدرت تفکیک مکانی

بالا باشند، عوارض را با دقت قابل قبولی شناسایی می کند. تنها مقدار حد آستانه ها وابسته به داده تصویری بوده و ممکن است از یک تصویر به تصویر دیگر، تغییر پیدا کند که البته این میزان تغییر حد آستانه، بسیار ناچیز می باشد؛ بنابراین استفاده از میانگین این حد آستانه ها، علی رغم اینکه ممکن است در مورد همه داده های تصویری ورودی بهینه نباشد، ولی به صورت کلی مفید بوده و برای قسمت عمده ای از داده های تصویری مختلف کارآمد می باشد. در مورد داده های نمونه تصویری متعدد در دسترس از ایران، با وجود اینکه حد آستانه ها با سعی و خطا به صورت بهینه تعیین شدند، ولی میزان تغییرات این حد آستانه ها بسیار ناچیز بود، حتی در مورد دو داده تصویری تورونتو با داده تصویری ایران، که اصولاً باید تفاوت بسیاری در مقادیر حدود آستانه مشاهده می شد، ولی با انجام سعی و خطا به منظور تعیین مقادیر بهینه حدود آستانه، تغییرات بسیار ناچیزی در این مقادیر مشاهده شد. نتایج تحقیق نشان داد که روش پیشنهادی می تواند عوارض شهری (شامل پوشش گیاهی، راه و ساختمان)، با اشکال مختلف را به صورت موفقیت آمیز شناسایی نماید. ارزیابی نتایج نشان داد دقت کلی روش پیشنهادی به طور متوسط، در مورد رده پوشش گیاهی ۹۸٪ است؛ ضریب کاپا، دقت تولیدکننده و دقت کاربر نیز به طور متوسط برای این رده، به ترتیب برابر ۸۶٪، ۹۹٪ و ۹۶٪ می باشد؛ همچنین دقت تولیدکننده، دقت کاربر و ضریب کاپای روش پیشنهادی به طور متوسط برای شناسایی رده ساختمان، به ترتیب برابر ۹۳٪، ۹۵٪ و ۹۰٪ و برای شناسایی رده راه نیز به ترتیب برابر ۹۵٪، ۹۱٪ و ۹۱٪ می باشد. لازم به ذکر است روش پیشنهادی در برخورد با موارد وجود اختلاف زمانی در اخذ داده های تصویری و لیدار، ضعیف عمل می نماید و در مورد داده هایی با قدرت تفکیک مکانی بالاتر به نتایج دقیق تری می رسد؛ اگرچه که بر روی داده هایی با قدرت تفکیک پایین تر نیز قابل اجرا می باشد. با توجه به اینکه

روشی برای تعیین حد آستانه به صورت اتوماتیک بر اساس روش های بهینه سازی، برای پژوهش های آینده پیشنهاد می شود.

در تصویربرداری از مناطق مختلف و در شرایط تصویربرداری متفاوت، حد آستانه های تصمیم گیری براساس پارامترهای تصویر تغییر پیدا می کند؛ توسعه

مراجع

- [1] Anand, Anupam, (2017), "UNIT 14 ACCURACY ASSESSMENT".
- [2] Awrangjeb, M., Ravanbakhsh, M., Fraser, C.S., "Automatic detection of residential buildings using LiDAR data and multispectral imagery", *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing* 65 (2010) 457 - 467.
- [3] Dragut, L., Csillik, O., Eisank, C., & Tiede, D., "Automated parameterisation for multi-scale image segmentation on multiple layers", *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, (2014) 88, 119-127.
- [4] Dragut, L., Tiede, D., & Levick, S. R., "ESP: a tool to estimate scale parameter for multiresolution image segmentation of remotely sensed data", *International Journal of Geographical Information Science*, Vol. 24, No. 6, June 2010, 859-871.
- [5] Martha, T. R., Kerle, N., van Westen, C. J., Jetten, V., & Kumar, K. V., "Segment optimization and data-driven thresholding for knowledge-based landslide detection by object-based image analysis", *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, 49(12) (2011), 4928-4943.
- [6] Polat, N., Uysal, M., Toprak, A.S., "An investigation of DEM generation process based on LiDAR data filtering, decimation, and interpolation methods for an urban area", *Measurement* 75 (2015) 50 - 56.
- [7] Rottensteiner, F., Sohn, G., Gerke, M., Wegner, J., Breitkopf, U. and Jung, J., "Results of the ISPRS benchmark on urban object detection and 3D building reconstruction", *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing* 93 (2014) 256 - 271.
- [8] Rottensteiner, F., Trinder, J., Clode, S. and Kubik, K., "Using the Dempster-Shafer method for the fusion of LiDAR data and multi-spectral images for building detection", *Information fusion* 6.4 (2005): 283-300.
- [9] Sohn, G. and Dowman, I., "Data fusion of high-resolution satellite imagery and LiDAR data for automatic building extraction", *ISPRS Journal of Photogrammetry & Remote Sensing* 62 (2007) 43 - 63.
- [10] Stow, D., Lopez, A., Lippitt, C., Hinton, S., and Weeks, J., "Object-based classification of residential land use within Accra, Ghana based on QuickBird satellite data", *International journal of remote sensing*, Vol. 28, No. 22, 20 November 2007, 5167-5173.
- [11] Zarea, A., and Mohammadzadeh, A., "A novel building and tree detection method from LiDAR data and aerial images", *IEEE Journal of Selected Topics in Applied Earth Observations and Remote Sensing*, (2016), 9(5), 1864-1875.



Integration of Visible Image and LIDAR Altimetric Data for Semi-Automatic Detection and Measuring the Boundari of Features

Masoud Azad ^{1*}, Farshid Farnood Ahmadi ²

1- Master of science of geodesy in Department of Geomatics, College of Geodesy and Geomatics Engineering, University of Tabriz

2- Associate professor in Department of Geomatics, College of Geodesy and Geomatics Engineering, University of Tabriz

Abstract

This paper presents a new method for detecting the features using LiDAR data and visible images. The proposed features detection algorithm has the lowest dependency on region and the type of sensor used for imaging, and about any input LiDAR and image data, including visible bands (red, green and blue) with high spatial resolution, identify features with acceptable accuracy. In the proposed approach, detecting the features by using the object-based analysis theory as the main approach has been performed. Also two different approaches and innovations in order to increase "Level of Automation" (LoA) and level of accuracy and precision in detecting process have been proposed and performed. The first approach uses visible and LiDAR data independently in order to resolve the problem of high-dependencies between data in the existing algorithms. The second proposed method has been suggested in order to the detection of vegetation regions. Among the characteristics of this method it can be mentioned that there is no need to use the infrared band in the image data and also there is no need to intensify information of the laser returns. By assessing the results of available data classification, the determined overall accuracy of the proposed method on average, about vegetation regions is 98 % which shows the highest value compared with other features. The proposed method about other features also achieves acceptable accuracy.

Key words: Measuring the boundary of features, LiDAR, Visible images.