

ارائه یک روش مورفولوژی مبنا جهت فیلترینگ ابرنقاط برای استخراج مدل رقومی زمین

بهناز بیگدلی^{۱*}، حامد امینی امیرکلانی^۲، پرهام پهلوانی^۳

- ۱- استادیار دانشکده مهندسی عمران-دانشگاه صنعتی شاهرود
۲- دانشجوی دکتری فتوگرامتری دانشکده مهندسی نقشه برداری و اطلاعات مکانی- پردیس دانشکده‌های فنی- دانشگاه تهران
۳- استادیار دانشکده مهندسی نقشه برداری و اطلاعات مکانی- پردیس دانشکده‌های فنی- دانشگاه تهران

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۵/۱۱/۱۳ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۶/۱۲/۱۶

چکیده

مدل رقومی زمین از جمله مهم‌ترین محصولات مکانی است که از دیرباز پایه بسیاری از پروژه‌های کاربردی مرتبط با اطلاعات مکانی می‌باشد. امروزه می‌توان با استفاده از تکنولوژی سنجنده لایدار به ابرنقطه‌ای متراکم از سطح زمین دست یافت. درواقع ابرنقطه حاصل، یک مدل رقومی سطحی است که حاوی عوارض زمینی و غیرزمینی است. هدف از این مقاله، ارائه روشی کارآمد برای استخراج مدل رقومی زمین از مدل سطحی به‌دست آمده از ابرنقاط می‌باشد. در این راستا، ابتدا با انجام پیش‌پردازش، نویز موجود در داده‌ها حذف گشته و سپس داده‌های نامنظم ابرنقاط به داده‌ای منظم و رستری تبدیل شدند. در مرحله بعد با پیشنهاد روش تورم ژئودزیک تدریجی به‌همراه روش جستجو و برچسب‌زنی، به شناسایی و حذف عوارض غیرزمینی پرداخته شد. اساس این روش افزایش المان ساختاری به‌صورت مرحله‌ای، بررسی میزان ناهمگنی ارتفاعی و حذف تدریجی عوارض غیرزمینی است. همچنین بهره‌گیری از روش ابتکاری جستجو برچسب‌زنی که براساس میزان تغییر شیب عمل می‌نماید، به حذف بهتر و دقیق‌تر عوارض غیرزمینی کمک شایان توجهی نمود. در نهایت با حذف عوارض غیرزمینی و درون‌یابی مناطق از دست‌رفته، مدل رقومی زمین به‌دست می‌آید. جهت ارزیابی الگوریتم پیشنهادی از داده‌های مرجع ارائه شده توسط سازمان بین‌المللی فتوگرامتری و سنجش از دور (ISPRS) استفاده شد. با ارزیابی در ۵ ناحیه مطالعاتی به ترتیب مقادیر ۲/۸۷٪، ۸/۶۱٪، ۳/۶۲٪ و ۸۹/۶۸٪ برای میانگین خطای نوع اول، خطای نوع دوم، خطای کلی و خطای کاپا به‌دست آمد که نشان از توانایی الگوریتم پیشنهادی در حذف عوارض غیرزمینی داشت.

کلیدواژه‌ها: مدل رقومی زمین، ابرنقاط، تورم ژئودزیک، برچسب‌گذاری، عوارض غیرزمینی

۱- مقدمه

سطح زمین یک سطح پیوسته است و داشتن یک مدل کامل از این سطح نیازمند تعداد نامحدودی نقطه است که در عمل ممکن نیست. از این رو نمونه برداری نقاط زمینی می تواند اطلاعات مورد نیاز را فراهم سازد. نمونه برداری در واقع به معنای انتخاب مجموعه ای از نقاط زمینی با دقت بالا است. مدل رقومی زمین (DTM)^۱ توسط تابعی ریاضی فاصله بین این نقاط را پر کرده و از حالت گسسته به صورت پیوسته درمی آورد [۱]. در حقیقت تابع نمایش دهنده سطح و نقاط نمونه برداری، اجزای تشکیل دهنده DTM می باشند. از آنجاکه در مدل رقومی زمین مختصات ارتفاعی تابعی از دو مؤلفه مسطحاتی است، فضای DTM را می توان یک فضای ۲.۵ بعدی نامید ($z = f(x, y)$) [۱].

DTM دارای کاربردهای متنوع و گسترده ای در علوم و حوزه های مختلف اطلاعات مکانی است که از آن جمله می توان به برنامه ریزی و طراحی عمرانی، سه بعدی سازی برای اهداف نظامی، طراحی و برنامه ریزی شهری، تجزیه و تحلیل ها و شبیه سازی های هیدرولیکی، تجزیه و تحلیل ها دید بین اشیا روی سطح زمین، تجزیه و تحلیل های ژئومورفولوژی و فرسایش خاک و تجزیه و تحلیل های زمین آمار اشاره نمود [۲]. از این رو استخراج DTM با استفاده از داده های حاصل از سنجنده های مختلف بسیار حائز اهمیت است. در این راستا، سنجنده های غیرفعال نوری به صورت گسترده جهت محاسبه مختصات سه بعدی پس از تناظر یابی زوج تصویر استفاده گشته اند [۲]. با ظهور سنجنده لایدار و اخذ مستقیم داده های سه بعدی از سطح زمین با تراکم و دقت بالا، استفاده از این داده ها در جهت به دست آوردن DTM مورد بررسی قرار گرفت. امروزه پهپادهای سنجش از دوری با توانایی اخذ تصاویر زیاد و با قدرت تفکیک بالا از یک ناحیه، امکان

تناظر یابی چگال و دستیابی به ابر نقاط با تراکم بالا، دقت مناسب و هزینه پایین را فراهم نموده اند. با دسترسی به ابر نقاط، تولید DTM با استفاده از مدل رقومی سطحی^۲ (DSM) که می تواند حاصل از تناظر یابی و یا اخذ مستقیم سنجنده لایدار باشد، از جمله چالش های مهم تحقیقات است [۳]. مدل رقومی سطحی نمایش دهنده مدل سطحی درختان، ساختمان ها، و دیگر عوارض بالای سطح زمین می باشد. عوارض طبیعی و مصنوعی زمین عامل جدا کننده DTM و DSM از یکدیگر می باشند. از این رو، با در اختیار داشتن DSM، ساخت DTM مطرح می شود که پایه بسیاری از فرآیندها نظیر شناسایی و طبقه بندی عوارض روی سطح زمین می باشد [۴]. زیرا از تفاضل این دو، موقعیت و ارتفاع عوارض طبیعی و مصنوعی زمین نظیر درختان و ساختمان ها استخراج می گردد که جهت شناسایی عوارض مختلف بسیار حائز اهمیت می باشد. انجام دستی استخراج DTM زمان بر و خسته کننده بوده و درصد اشتباه در آن زیاد می باشد. در انجام دستی باید کل منطقه به دقت مورد بررسی و تفسیر قرار گرفته و نقاط حساس به درستی انتخاب گردند.

از جمله اولین تحقیقات برای جداسازی عوارض غیرزمینی و فیلتر کردن آن ها از داده های ابر نقاط توسط کیلیان و همکاران [۴] صورت گرفت که در آن از توابع مورفولوژی برای حذف عوارض غیرزمینی بهره برده است. توابع مورفولوژی برای اعمال نیازمند تعیین المان ساختاری با شکل و اندازه مشخص می باشند. در این روش، پس از اعمال فیلتر گشایش مورفولوژی یک پنجره جستجو با ابعاد مشخص استفاده گردید تا در هر اسکن کمینه ارتفاع را شناسایی نماید. سپس با درون یابی^۳ نقاط حاصله DTM منطقه استخراج گردید. این تحقیق نشان داد که اندازه ابعاد

^۲ Digital Surface model (DSM)^۳ Interpolation^۱ Digital Terrain Model (DTM)

لایدار یک سطح شبکه‌بندی منظم^۳ اولیه و کمینه ایجاد شد. سپس با استفاده از عملگر مورفولوژی نقاط به دو گروه زمینی و غیرزمینی طبقه‌بندی شدند. در مرحله بعد با در نظرگیری نقاط غیرزمینی و افزایش ابعاد المان ساختاری و حدآستانه مربوط به ارتفاع، شناسایی و حذف عوارض غیرزمینی انجام گردید. این روند تا جایی ادامه یافت که اندازه المان ساختاری از حدآستانه تعیین شده، بزرگ‌تر شود. ووسلمن [۷] ساختار هندسی سطح زمین را با استفاده از یک المان ساختاری شبیه به مخروط وارونه با شعاع قاعده معین تقریب زد. در این روش، فرض اساسی اختلاف ارتفاع کم، بین دو نقطه زمینی نزدیک به یکدیگر است. برای هر نقطه یک مخروط وارونه در نظر گرفته شده و نقطه متناظر با هر مخروطی که هیچ نقطه‌ای در زیر آن قرار نگیرد، به‌عنوان نقطه زمینی در نظر گرفته شد. سیتول و ووسلمن [۸] با تعریف حدآستانه‌ای متغیر و متناسب با میزان شیب، به شناسایی و حذف نقاط غیرزمینی پرداختند. به‌طوریکه در مناطق شیب‌دار، اختلاف ارتفاع بیشتری قابل قبول است. اکسلسون [۹] ابتدا با چند نقطه اولیه یک شبکه را ایجاد نمود، سپس برای هر نقطه سه زاویه فضایی - که هر یک میان نقطه موردنظر و سه نقطه از شبکه ایجاد شده بود- محاسبه گردید. اگر مقادیر این زوایا از حدآستانه‌ای کمتر بود، نقطه موردنظر مربوط به DTM در نظر گرفته شده و به شبکه اضافه می‌گردد، در غیر این‌صورت، نقطه موردنظر به‌عنوان نقاط غیرزمینی حذف می‌گردد. کراس و همکاران [۱۰] تقریب اولیه‌ای از DTM را برای شروع الگوریتم استفاده نمودند و با اندازه‌گیری فاصله نقاط از صفحه اولیه به آن‌ها وزن دادند. سپس از نقاط دارای وزن برای تخمین مدل توسط یک مدل تخمین خطی^۴ بهره بردند. اگر فاصله نقطه‌ای از صفحه تخمین زده‌شده از حدآستانه

المان ساختاری عملگر گشایش مورفولوژی تأثیر بسیار زیادی بر روی مناطقی دارد که نقطه‌ای در آن مناطق وجود ندارد. کوچک بودن ابعاد فیلتر باعث می‌شود که عارضه مصنوعی حذف نشود و اگر ابعاد فیلتر خیلی زیاد گردد، قسمتی از سطح زمین به‌عنوان عارضه مصنوعی حذف می‌گردد. در این روش به هر نقطه وزنی داده شده و طبق آن ابعاد پنجره گشایش^۱ انتخاب شدند. سوئن و دومن [۵] تولید DTM را با یک روند شناسایی دو مرحله‌ای متراکم‌سازی روبه‌بالا و روبه‌پایین انجام دادند. در متراکم‌سازی رو به پائین چهار نقطه زمینی در چهار طرف ابرنقاط درنظر گرفته شد و مستطیلی تشکیل داده شد که تمام نقاط را دربر داشت. سپس این نقاط به روش دلونی^۲ مثلث‌بندی شدند تا تحلیل پردازش آن‌ها امکان‌پذیر باشد. در داخل هر یک از مثلث‌ها کم‌ارتفاع‌ترین نقطه به‌عنوان نقطه زمینی در نظر گرفته شد و مثلث‌بندی با نقاط جدید تکرار گشت. روند شناسایی کم‌ارتفاع‌ترین نقطه و مثلث‌بندی باقی نقاط تا جایی ادامه می‌یابد که دیگر هیچ نقطه‌ای پائین سطح مثلث‌بندی شده، قرار نگیرد [۵]. در متراکم‌سازی روبه‌بالا سطح مثلث‌بندی تولیدشده در مرحله قبل به‌عنوان تقریب اولیه‌ای از سطح زمین مورد استفاده قرار گرفته و طی روندی بهینه گردید. بدین‌صورت که یک آستانه ارتفاعی بر روی سطح در نظر گرفته و یک سطح فرضی مشابه در بالای آن ایجاد شد. سپس تمامی نقاط محصور بین این دو سطح به‌عنوان نقاط زمینی در نظر گرفته شدند. این روند تا زمانی ادامه یافت که دیگر هیچ نقطه‌ای بین سطح اولیه و سطح فرضی بالای آن قرار نگیرد. درنهایت سطح به‌دست‌آمده بهترین تقریب از DTM است. ژانگ و همکاران [۶] از یک روند پیش‌رونده برای حذف عوارض غیرزمینی و رسیدن به سطح زمین بهره گرفتند. به‌طوری‌که در ابتدا با استفاده از داده‌های

³ Grid Surface

⁴ Linear Prediction Model

¹ Opening

² Delaunay

مورد قبول بیشتر باشد، آن نقطه به عنوان نقطه غیرزمینی حذف گشته و صفحه دوباره برآزش داده می شود. باندارا و همکاران [۱۱] برای حل مشکل شناسایی نقاط غیرزمینی مربوط به DSM از شبکه عصبی مصنوعی^۱ بهره گرفت. یک شبکه عصبی مصنوعی پس انتشار^۲ چند لایه^۳ به دلیل توانایی مناسب در شناسایی الگو انتخاب شد. کوبلر [۱۲] روندی با عنوان درونیایی تکراری ارائه داد و بر روی نواحی دارای پوشش گیاهی تمرکز نمود. به طوری که در یک روند تکراری نقاط غیرزمینی شناسایی و حذف گشته و مدل رقومی در هر مرتبه به روزرسانی گردید تا نتیجه نهایی به دست آید. درواقع در هر مرحله تعدادی از نقاط حذف و با استفاده از مابقی نقاط درونیایی انجام گردید تا به صورت تدریجی دقت مدل بهبود یابد. تیان و همکاران [۱۳] ابتدا کلاسه بندی روی داده ها انجام داد و داده ها در چهار کلاس زمین، ساختمان، مناطق جنگلی با ارتفاع کم و با ارتفاع زیاد طبقه بندی شدند. سپس با استفاده از نقاط موجود در کلاس زمین یک مدل اولیه از داده ها ایجاد گردید و هر کلاس به صورت جداگانه مورد بررسی قرار گرفته و نتایج استخراج DTM بهبود داده شد. پرکو و همکاران [۱۴] با طراحی نوارهای اسکنی در جهات مختلف و بهره گیری از پارامتر شیب به شناسایی عوارض غیرزمینی پرداختند. مونگاس و زالیک [۱۵] از فیلترهای مورفولوژی برای حذف خطاهای فاحش استفاده نمود. به طوری که عملگر گشایش سبب حذف داده های بسیار بزرگ و هم ارتفاع شدن آن قسمت ها با مقادیر اطراف آن و عملگر انسداد^۴ باعث حذف مقادیر کوچک و هم تراز آن ها با مقادیر اطراف گردید. در مرحله بعد جهت کاهش تأثیر

گرایان بر سطح، درونیایی اسپیلاین صفحه باریک^۵ به کار گرفته شد. در نهایت جهت افزودن جزئیات به نتایج درونیایی از یک فیلتر بالاگذر مولفوزی مبنا استفاده گردید. به طوری که در هر مرحله مقادیر باقیمانده های سطح درونیایی شده محاسبه گشت و با در نظرگیری یک حد آستانه مناسب مقادیر غیرزمینی حذف شدند. یوانا و همکاران [۱۶] بیان نمودند که استفاده تنها از شیب برای شناسایی عوارض غیرزمینی ایراداتی دارد. به طوری که در شناسایی ساختمان های بزرگ با سقف مسطح استفاده از شیب کارآمد نبوده و مقایسه شیب نقاط همسایه تغییری را مبنی بر وجود عارضه غیرزمینی نشان نمی دهد. علاوه بر این به دلیل پیچیدگی بالای سطح زمین استفاده از یک حد آستانه برای شناسایی عوارض غیرزمینی امکان پذیر نمی باشد. به همین دلیل با در نظر گرفتن نقاط همسایه هر نقطه در یک پنجره ۳×۳، یک صفحه ایجاد گشته و اختلاف ارتفاع نقاط از صفحه مذکور محاسبه گردید. نقاط نزدیک تر از حدی به صفحه به عنوان نقاط زمینی انتخاب گشتند. برای جلوگیری از محدود کردن الگوریتم، با در نظر گرفتن یک حد آستانه برای شیب از یک روش خود تطابقی^۶ که شیب محلی را در نظر می گیرد، استفاده شد. یونفی و همکاران [۱۷] میزان خمیدگی^۷ و کشیدگی^۸ داده های شدت سیگنال لایدار را محاسبه نمودند. سپس نقاط قله^۹ مربوط به مقادیر محاسبه، انتخاب و حذف گشتند و دوباره مقادیر کشیدگی و خمیدگی محاسبه گردید تا تمام نقاط بررسی شوند. این دو پارامتر در مناطق گیاهی و زمین دارای مقادیر متفاوتی می باشند. در واقع مقادیر این دو پارامتر در مناطق مسطح کم و در مناطق دارای ناهمواری، زیاد می باشد. بلیغ جهرمی و همکاران [۱۸]

^۵ Thin plate Spline^۶ Self-Adaptive^۷ Skewness^۸ Kurtosis^۹ Peak^۱ Artificial Neural Networks (ANN)^۲ Back Propagation^۳ Multi-Layer^۴ Closing

یک المان ساختاری مشخص در فرآیند استخراج DTM موفق نبوده و تحقیقات رو به استفاده از فیلترهای پیشرونده باشند به این معنا که اندازه المان ساختاری مطابق با برخی پارامترها که متناسب با ماهیت و نوع ناهمواری منطقه می‌باشد، تعیین گردد [۶، ۱۲ و ۲۱].

- **عملگرهای اسکن جهت‌دار:** به‌استثنای تعدادی از عملگرهای استخراج DTM، بیشتر آن‌ها در دو راستا جستجو و محاسبات را انجام می‌دهند. به‌طوری‌که با بررسی و برچسب‌گذاری عوارض غیرزمینی در دو راستا به استخراج هر چه بهتر این عوارض کمک می‌نمایند [۶، ۷ و ۲۲].

- **عملگرهای منحنی مبتنا:** مدل تطابقی پویا از روش‌هایی است که برای نقشه‌برداری منحنی میزان استفاده می‌شوند. این الگوریتم‌ها از یک مدل شی‌ای پویا برای نمایش مدل سه‌بعدی منحنی‌ها استفاده می‌نمایند بدین‌صورت که شبکه نقاط غیرزمینی را با در اندازه‌گیری میزان گرایش^۳ تدریجی حذف می‌نمایند [۲۳، ۲۴، ۲۵ و ۲۶].

- **عملگرهای TIN مبتنا:** این روش‌ها به‌جای کار بر روی داده‌های منظم، بر روی ابرنقاط نامنظم کار می‌نمایند. به‌طوری‌که با مثلث‌بندی این نقاط و یافتن نقاط همسایه براساس اضلاع مشترک و بررسی شرایط نقاط موجود، در صورت فراهم بودن شرایط مربوط به نقاط غیرزمینی، نقطه مورد حذف می‌گردد. شرایط در نظر گرفته شده برای شناسایی نقاط غیرزمینی نظیر داشتن شیب بالا، تغییر ارتفاع ناگهانی زیاد، عدم وجود همسایه در فاصله‌ای مشخص می‌باشند [۹ و ۲۷].

روشی بر مبنای کلاسه‌بندی شبکه عصبی با عنوان BVMS ارائه نمودند. در این روش ابتدا یک کلاسه‌بندی اولیه از طریق بررسی مجزای نقاط، برازش یک صفحه به نقطه موردنظر با در نظرگیری تعدادی همسایه و بررسی میزان زبری نقطه در رابطه با زمینی یا غیرزمینی بودن نقطه تصمیم‌گیری می‌شود. نقاط انتخاب شده در این مرحله به‌عنوان نقاط آموزشی شبکه عصبی برای تعیین ماهیت دیگر نقاط استفاده می‌شود. برای تحلیل بهتر روش‌های موجود استخراج DTM می‌توان آن‌ها در شش گروه مورد بررسی قرار داد که در ادامه به تشریح می‌گردد:

- **عملگرهای قطعه‌بندی مبتنا:** روش‌های قطعه‌بندی و خوشه‌بندی از روش‌های رایج در طبقه‌بندی عوارض سطح زمین می‌باشند و در این راستا، تلاش‌های بسیاری در راستای جداسازی و تفکیک ابرنقاط لایدار صورت گرفته است [۱۹ و ۲۰]. درواقع هدف این روش‌ها در ابتدا قطعه‌بندی کردن تمام عوارض سطح زمین و بررسی قطعات شناسایی‌شده به‌جای نقاط به‌صورت مجزا می‌باشد. به عبارت بهتر با این کار سعی دارند با تصمیم‌گیری در مورد ماهیت قطعه‌هایی که از نقاط با ویژگی‌های ساختاری مختلف تشکیل شده‌اند، دقت فرآیند شناسایی عوارض غیرزمینی را بهبود بخشند.

- **عملگرهای مورفولوژی مبتنا:** فیلترهای مورفولوژی این را اثبات نموده‌اند که توانایی شناسایی عوارض غیرزمینی را دارا می‌باشند، به‌طوری‌که استفاده مناسب از فیلترهای تورم^۱، فرسایش^۲، انسداد و گشایش می‌تواند به دستیابی دستیابی DTM با دقت مناسب، کمک شایان توجهی نماید [۱۲]. تنوع بالای عوارض غیرزمینی سبب شده است که استفاده از این عملگرها با

¹ Dilation

² Erosion

³ Gravitation

• عملگرهای درون‌یابی مبنا: هدف اصلی

درون‌یابی مقایسه ارتفاع نقطه با مقادیر تخمین زده شده برای نقطه با استفاده از روش‌های دیگر است. محققانی که از درون‌یابی خطی استفاده نمودند، نیاز به استفاده از یک‌روند پردازش تکراری برای کمینه نمودن تأثیر نقاط غیرزمینی دارند [۲۸ و ۲۹]. برخی افراد از یک روش درون‌یابی بر اساس کمترین مربعات و توابع تطابقی وزن‌دهی بهره بردند. به‌طوری‌که به‌کارگیری مفهوم وزن‌دهی باعث تقویت کارآمدی این عملگرها در شرایط مختلف گردید [۲۹، ۳۰ و ۳۱].

به‌طور کلی هر یک از روش‌های ارائه‌شده دارای نقاط قوت و ضعف مخصوص به خود می‌باشند و هیچ‌کدام فراهم‌کننده دقت و صحت موردنیاز برای نواحی دارای ناهمواری‌ها و پوشش‌های متفاوت و متنوع نمی‌باشند. در این تحقیق هدف ارائه روشی کارآمد در راستای شناسایی و استخراج عوارض غیرزمینی از ابرنقاط می‌باشد. به‌طوری‌که اعمال آن بتواند با دقت و صحت بالایی عوارض غیرزمینی را حذف و مسیر را برای استخراج DTM هموار سازد. از این‌رو در این مقاله دو روند متفاوت طراحی و پیشنهاد گشته است که نتیجه نهایی از تلفیق نتایج آن‌ها به‌دست می‌آید. روند اول تورم ژئودزیک تدریجی^۱ است که در آن طی افزایش تدریجی المان ارتفاعی تصویر بازسازی‌شده محاسبه می‌گردد. سپس با استفاده از برخی مشخصات هندسی و ساختاری، عوارض غیرزمینی شناسایی می‌گردند. روند دوم با عنوان جستجو و برچسب‌زنی به‌گونه‌ای طراحی شده است که با جستجو در چهار راستا و مطابق با تغییرات ارتفاعی به برچسب‌گذاری عوارض غیرزمینی می‌پردازد. به‌طور کلی می‌توان گفت که روند اول یک روند مورفولوژی مبنا بوده و روند دوم در زمره عملگرهای

اسکن جهت‌دار قرار می‌گیرد. مطابق آنچه در بخش آتی بیان می‌گردد، تلفیق این دو روش باعث به‌دست آوردن نتایج با دقت و صحت بیشتر می‌گردد. در ادامه ساختار مقاله به این صورت است که در بخش ۲ روند پیشنهادی مطرح شده است. در بخش ۳ روند پیشنهادی پیاده‌سازی شده و مورد ارزیابی قرار می‌گیرد و در نهایت در بخش ۴ نتایج حاصل شده از این مقاله ارائه شده و مورد بحث قرار می‌گیرد.

۲- روش پیشنهادی

مراحل روند پیشنهادی این مقاله جهت استخراج DTM با استفاده از ابرنقاط در شکل (۱) آورده شده است.

در راستای شرح کامل روند پیشنهادی، در بخش ۲-۱، روندی برای پیش پردازش و حذف داده‌های اشتباه و نیز منظم و رسترسازی ابرنقاط ارائه می‌شود. سپس در بخش ۲-۲، الگوریتم تورم ژئودزیک تدریجی پیشنهادشده برای جداسازی داده‌های زمینی و غیرزمینی ارائه می‌گردد. همچنین یک الگوریتم جستجو و برچسب‌گذاری نیز پیشنهاد گردید تا با ترکیب نتایج این دو الگوریتم، کلاس نهایی عوارض غیرزمینی به‌دست آید.

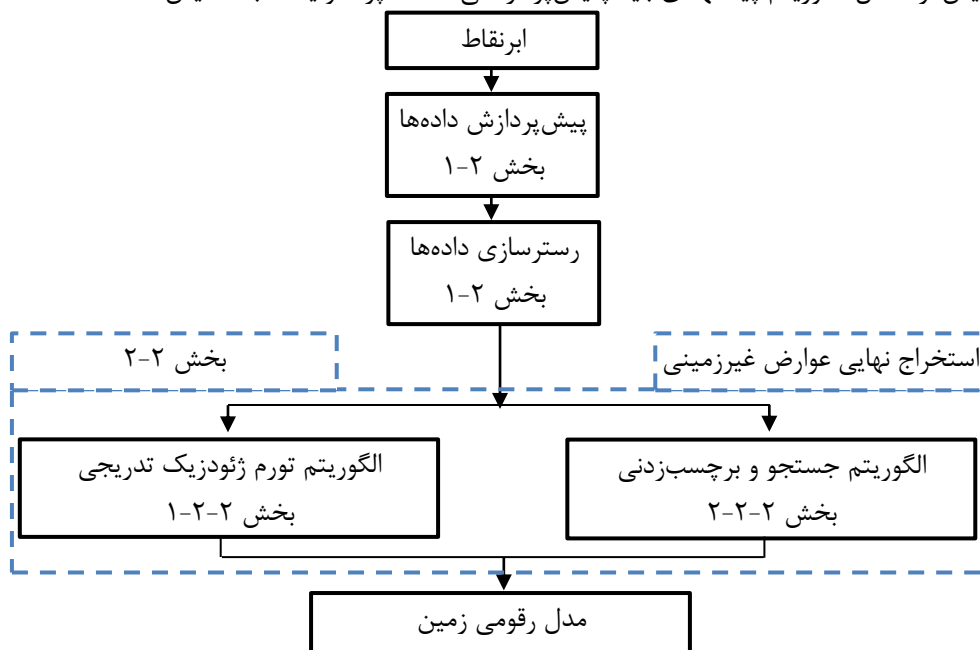
۲-۱- پیش‌پردازش و رسترسازی داده‌ها

بر اساس گزارش ISPRS دو نوع داده پرت و اشتباه در ابرنقاط وجود دارد که در نوع اول، نقاط در ارتفاع بالاتری نسبت به ارتفاع حقیقی قرار دارند و در حالت دوم نقاط در ارتفاع پایین‌تری نسبت به ارتفاع حقیقی قرار می‌گیرد [۳۳]. حالت اول مختص داده‌های لایدار می‌باشد که پرتوهای ارسالی در برخورد به موانعی نظیر هواپیما و یا پرندگان در حال پرواز پیش از برخورد به زمین بازتاب پیدا می‌نمایند که این باعث ثبت نقطه در ارتفاعی بالاتر از مختصات حقیقی می‌گردد. حالت دوم می‌تواند ناشی از برخورد پرتوهای ارسالی لایدار به عوارض براق و شیشه‌ای باشد که باعث ایجاد خطای بازگشت چندگانه شده و به دلیل صرف زمان طولانی‌تر، نقطه در ارتفاع پایین‌تری نسبت به ارتفاع حقیقی ثبت

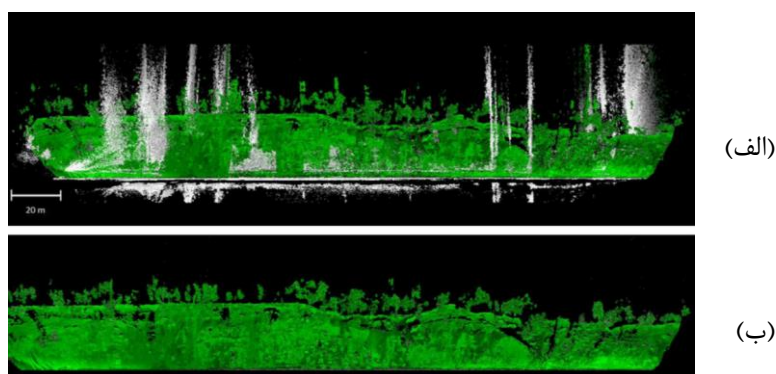
¹ Progressive geodesic dilation

بر روی داده‌ها صورت گیرد و داده‌های اشتباه و نویزی موجود حذف گردند. داده اشتباه داده‌ای است که با دیگر داده‌ها، به‌ویژه در مقایسه با همسایه‌های سازگار نمی‌باشد. در شکل (۲) نمونه‌ای از داده‌های اخذشده پرت و یا اشتباه نمایش داده شده است.

می‌شوند. همچنین عمل تناظریابی در تصاویر اخذ شده از سنجنده‌های هوایی و فضایی در نواحی شیشه‌ای و براق دچار خطا شده و نقاط به اشتباه تناظریابی می‌گردند که این عامل هم سبب بروز اشتباه می‌گردد. پیش از اعمال الگوریتم پیشنهادی باید پیش‌پردازشی



شکل ۱: روند کلی الگوریتم پیشنهادی



شکل ۲: (الف) ابرنقاط حاوی داده‌های اشتباه، (ب) و پس از حذف آن‌ها [۳۱]

داده‌ها را به چهار چارک تقسیم نموده و تفاضل بین کمترین $q(0.1)$ ناحیه و بالاترین $q(0.9)$ ناحیه را محاسبه می‌نماید. برای محاسبه IQR از رابطه (۱) بهره گرفته شده است [۳۴]:

$$U_{IQR} = q(0.9) - q(0.1).$$

رابطه (۱)

برای شناسایی و حذف داده‌های اشتباه و پرت از روش آماری محدوده چهارقسمتی داخلی (IQR^1) استفاده می‌گردد. این معیار یک اندازه‌گیری آماری است که

¹ Inter Quartile Range

دو پارامتر محدود کننده برای تعیین محدوده مورد پذیرش IQR تعریف گشته است که این دو پارامتر با عناوین کمترین حد (X_{min}) و بیشترین حد (X_{max}) مطابق روابط زیر محاسبه می گردند [۳۴]:

$$X_{min} = q(0.1) - 1.5 \times U_{IQR}, \quad \text{رابطه (۲)}$$

$$X_{max} = q(0.9) + 1.5 \times U_{IQR}, \quad \text{رابطه (۳)}$$

در نتیجه مشاهداتی که مقادیر IQR آنها از X_{min} کمتر و از X_{max} بیشتر باشد، به عنوان داده های پرت و یا اشتباه شناسایی می شوند. روش های زیادی برای درونیابی مکانی وجود دارد که از آن جمله می توان به کریجینگ^۱ [۳۵]، وزندهی بر مبنای معکوس فاصله^۲ (IDW) [۳۶]، نزدیک ترین همسایه^۳ (NN) [۳۷] و اسپیلاین^۴ [۳۸] اشاره نمود. برخی از این الگوریتم ها متناسب با نوع سطح، عملکرد متفاوتی دارند و معمولاً هر کدام برای درونیابی در شرایط خاصی مناسب می باشند. اغلب الگوریتم های مطرح شده با استفاده از ارتفاع پیکسل های همسایه به بازیابی گپ ها و درونیابی می پردازند. همانطور که پیش تر نیز ذکر گردید، هدف نهایی جداسازی پیکسل های زمینی از پیکسل های غیرزمینی و تولید DTM است. برای هر عارضه سه بعدی نظیر ساختمان ها و درختان، تنها پایین ترین نقطه آن ها مورد نظر می باشد و نقاط موجود بر روی دیوارها و بدنه عوارض به هیچ عنوان مد نظر نمی باشد. از این رو درونیابی که باعث نرم شدن نواحی در مناطق لبه ها شود، مناسب نمی باشد. با توجه به موارد مطرح شده در میان روش های موجود روش NN به بهترین وجه ممکن تغییرات ارتفاعی ناگهانی را حفظ کرده و مناسب اهداف تعیین شده است [۳۷]. در شکل (۳) نمونه ای از عملکرد روش NN در مقایسه با روش IDW به عنوان

یکی از روش های قدرتمند درونیابی آورده شده است. همان طور که در شکل (۳) نیز مشخص است، در روش IDW سطح ایجاد شده در مناطق مرزی تا حدودی نرم می گردد که مدنظر نمی باشد. در نتیجه پس از شناسایی و حذف داده های اشتباه و پرت مطابق روند زیر مناطق از دست رفته بازیابی می گردند [۳۷]:

۱. پیکسل های مربوط به گپ ها استخراج می شوند.
۲. نواحی با استفاده از آنالیز مؤلفه های متصل^۵ [۳۹] برچسب گذاری می شوند.
۳. مرز خارجی هر ناحیه با محاسبه تفاضل تصویر باینری موجود با تصویر متورم شده توسط فیلترهای مورفولوژی به دست می آید.
۴. برای هر ناحیه برچسب خورده مقادیر اصلی از روی تصویر اصلی مربوط به ابرنقاط اولیه با استفاده از مختصات مناطق مورد بررسی، استخراج می شود.
۵. میزان میانه نقاط مربوط به مرز محاسبه گشته و از این مقدار برای پر کردن گپ موجود استفاده می شود.

۲-۲- شناسایی عوارض غیرزمینی

در این مرحله روند پیشنهادی برای شناسایی و استخراج عوارض غیرزمینی از ابرنقاط ارائه می گردد. روش پیشنهادی شامل دو الگوریتم متفاوت برای شناسایی عوارض و سپس تلفیق نتایج مربوط به آن ها می باشد. درواقع با این روند سعی شده است تا تمامی عوامل مؤثر در شناسایی عوارض غیرزمینی در نظر گرفته شوند. از این رو با استفاده از الگوریتم تورم ژئودزیک تدریجی (بخش ۲-۲-۱) و جستجو و برچسب گذاری (بخش ۲-۲-۲) عوارض غیرزمینی مربوط به ناحیه مطالعاتی استخراج می شوند.

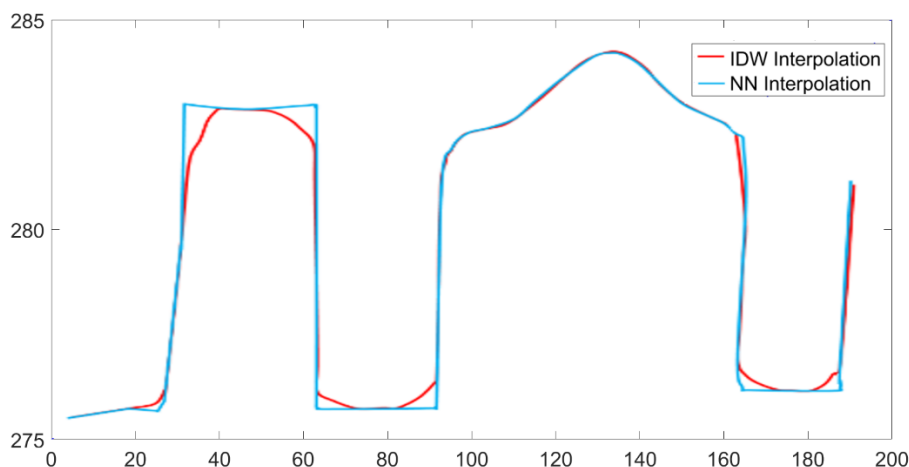
¹ Kriging

² Inverse Distance Weighting

³ Nearest Neighbor

⁴ Spline

⁵ Connected Component Analysis



شکل ۳: مقایسه روش‌های درونیابی با بررسی پروفیل طولی در یک مقطع (قرمز: IDW، آبی: NN) [۳۷]

می‌شود. از علامت‌گذار جهت محدود کردن عمل تورم در هر مرحله استفاده می‌شود. فرآیند تورم و محدود کردن تا جایی که شکل به حالت ایستا^۳ برسد، ادامه پیدا می‌کند [۳۹]:

رابطه (۶)

$$\left. \begin{aligned} F_{M_S}^{(2)}(M_R) &= (F_{M_S}^{(1)}(M_R) \oplus B) \wedge M_S \\ F_{M_S}^{(3)}(M_R) &= (F_{M_S}^{(2)}(M_R) \oplus B) \wedge M_S \\ &\vdots \\ F_{M_S}^{(n)}(M_R) &= (F_{M_S}^{(n-1)}(M_R) \oplus B) \wedge M_S \end{aligned} \right\} \forall n \in [1, \infty),$$

که B المان ساختاری و $F_{M_S}^{(n)}(M_R)$ تصویر بازسازی شده در هر مرحله می‌باشد. $\wedge$ نشانگر عملیات محاسبه نقطه‌ای^۴ کمینه بین تصویر تورم یافته علامت‌گذار و $\oplus$ تصویر ماسک است و نشان‌گر عملیات تورم می‌باشد. شکل (۴) مراحل انجام این عملگر را نمایش می‌دهد.

۲-۱-۲- الگوریتم تورم ژئودزیک تدریجی

ابتدا به‌طور کلی روند اجرای فیلتر ژئودزیک مورفولوژی توضیح داده می‌شود. در قدم اول باید تصاویر ماسک^۱ و مارکر^۲ ایجاد شوند. تصویر ماسک، تصویر مرجع و اصلی است که گسترش تصویر مارکر را محدود می‌سازد. تصویر ماسک برابر با تصویر به‌دست آمده از عملیات حذف داده‌های اشتباه و رسترسازی آن‌ها در نظر گرفته می‌شود. بر اساس تعریف، تصویر مارکر باید هم‌اندازه تصویر ماسک بوده و مقادیر پیکسل‌های آن نیز برابر و یا کمتر از مقادیر پیکسل‌های تصویر ماسک باشد. به‌طور کلی، تصویر مارکر ی مناسب است که متناسب با دانش در رابطه با خصوصیات فیزیکی محیط و عوارض موجود در آن تعیین گردد [۴۰]. رایج‌ترین راه ایجاد تصویر مارکر کم کردن یک مقدار ثابت از تصویر ماسک می‌باشد [۴۱].

$$M_S = P_t, \quad \text{رابطه (۴)}$$

$$M_R = M_S - h, \quad \text{رابطه (۵)}$$

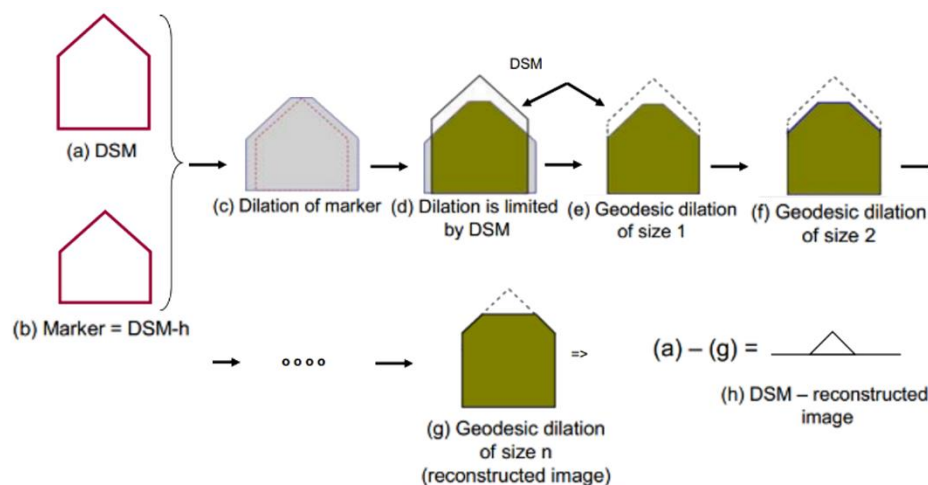
که P_t نشان‌دهنده ابرنقاط موجود و h همان مقدار ثابتی است که برای ایجاد تصویر مارکر در نظر گرفته

^۳ Stable

^۴ Point-Wise

^۱ Mask

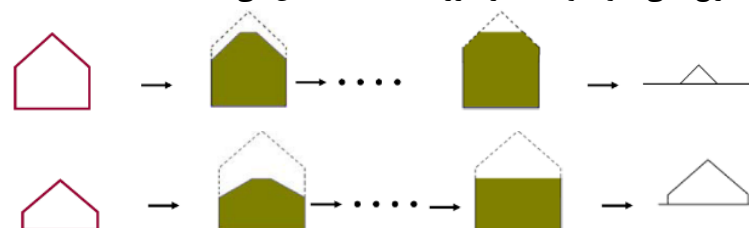
^۲ Marker



شکل ۴: نحوه کار عملگر تورم ژئودزیک [۴۲]

باعث می شود مقداری از زمین نیز به عنوان عارضه انتخاب شود. شکل (۵) تأثیر تغییر نشان گر که وابسته به تغییر h است را در شناسایی عوارض غیرزمینی نشان می دهد.

همان طور که گفته شد برای بازسازی مناسب و کارآمد تصویر، انتخاب دقیق h بسیار مهم و حیاتی است. باید در انتخاب h دقت نمود، زیرا با مقادیر کوچک h تنها خط الرأس ها استخراج می شوند و مقادیر بزرگ h



شکل ۵: تأثیر اندازه نشان گر در شناسایی عوارض غیرزمینی [۴۲]

استفاده می شود. مطابق همین روند برای محاسبه کمینه استفاده می گردد. میزان درصدی از داده ها که برای این کار مورد استفاده قرار می گیرد، متناسب با تعداد نقاط موجود در ابر نقاط و یا تعداد پیکسل های ناحیه مورد مطالعه تعیین می گردد:

$$C_{CountDigit} = 1 + \text{floor}\left(\frac{\log^K}{\log^{10}}\right), \quad \text{رابطه (۸)}$$

$$N_{PercentData} = 10^{-(C_{CountDigit} - 2)}, \quad \text{رابطه (۹)}$$

که K تعداد پیکسل های منطقه مطالعاتی، $C_{CountDigit}$ تعیین کننده چندرقمی بودن تعداد پیکسل های موجود در ناحیه مطالعاتی بوده و $N_{PercentData}$ میزان درصد مورد قبول برای انتخاب نقاط ابتدایی و انتهایی داده ها است. حال، نوبت به تعیین محدوده h می باشد که

مطابق روند پیشنهادی در این تحقیق، برای غلبه بر این معضل از یک روند تکراری برای انتخاب مقدار h بهره گرفته شده است. به طوریکه مقدار h در این روند در یک محدوده مشخص تغییر می نماید. برای تعیین محدوده h ابتدا یک میانگین ارتفاعی از عوارض موجود در منطقه مطابق رابطه (۷) محاسبه می شود:

$$\bar{h} = \frac{\max(P_i) - \min(P_i)}{2}, \quad \text{رابطه (۷)}$$

لازم به ذکر است که در روند پیشنهادی برای از بین بردن وجود احتمالی خطا در داده به جای استفاده از بیشینه داده ها، ابتدا داده ها را به صورت صعودی مرتب کرده و سپس از داده ای که در چند درصد انتهایی داده ها حضور دارد به عنوان بیشینه

تشکیل تصویر مارکر، روند تشکیل تصویر بازسازی شده اصلاح گشته و از استخراج قسمتی از زمین به عنوان عارضه غیرزمینی جلوگیری می گردد (شکل (۶)).

تنها افزایش مرحله ای و پلکانی h نمی تواند منجر به استخراج عوارض غیرزمینی گردد. در [۳۷ و ۴۲] در هر مرحله از اعمال عملگر تورم ژئودزیک تنها با آستانه گذاری مستقیم بر روی میزان ارتفاع و تغییرات محلی ارتفاع عوارض غیرزمینی شناسایی شدند. پارامتر تغییرات محلی ارتفاع مشابه میزان گرادیان است، منتها با دقت کمتری مرزها و یا مناطق دارای تغییرات ارتفاعی در آن شناسایی می شوند که همین موضوع عامل کاهش دقت در این روش ها می باشد. در روش ارائه شده در این مقاله از تعدادی پارامتر هندسی و ساختاری در کنار این افزایش مرحله ای h بهره گرفته می شود. همچنین قطعاتی که در هر مرحله استخراج می شوند، برچسب گذاری شده و به صورت مجزا مورد بررسی قرار می گیرند که این کار در کنار استفاده از المان های هندسی و ساختاری به طور چشمگیری در دقت شناسایی عوارض تأثیرگذار است. در این راستا، با در نظر گرفتن یک حد آستانه، قطعاتی که در استخراج مرحله ای دارای ارتفاعی بیشتر از حد تعیین شده می باشند و در مراحل قبلی استخراج نشده اند، به عنوان عارضه غیرزمینی در نظر گرفته می شوند. لازم به ذکر است برای بررسی مجزای قطعاتی که در هر مرحله شناسایی می شوند، از الگوریتم مؤلفه های متصل برای چسب گذاری استفاده گردید:

$$O_{Obj} = \{Z_i > T1\}, \quad \text{رابطه (۱۲)}$$

که Z_i مقدار میانگین ارتفاعی قطعه شناسایی شده، $T1$ حد آستانه ارتفاعی انتخابی و O_{Obj} مجموعه مناطقی است که دارای ارتفاعی کمتر از مقدار تعیین شده اند. در روند پیشنهادی برای آن که انتخاب عارضه مورد نظر با درصد اطمینان بالاتری صورت گیرد، از دو پارامتر مساحت قطعه شناسایی شده و مرز نسبی برای ارزیابی

در روند پیشنهادی مطابق مقدار $\bar{h}$ و به صورت قراردادی مطابق رابطه (۱۰) محاسبه می گردد:

$$h = \bar{h} / 3 : I_C : 3\bar{h} / 2 \quad \text{رابطه (۱۰)}$$

در واقع مطابق رابطه (۱۰) مقدار h به صورت تدریجی و به اندازه مقدار I_C (معمولاً یک در نظر گرفته می شود) افزایش می یابد. در هر مرحله مطابق با مقدار h جدید تصویر بازسازی می گردد.

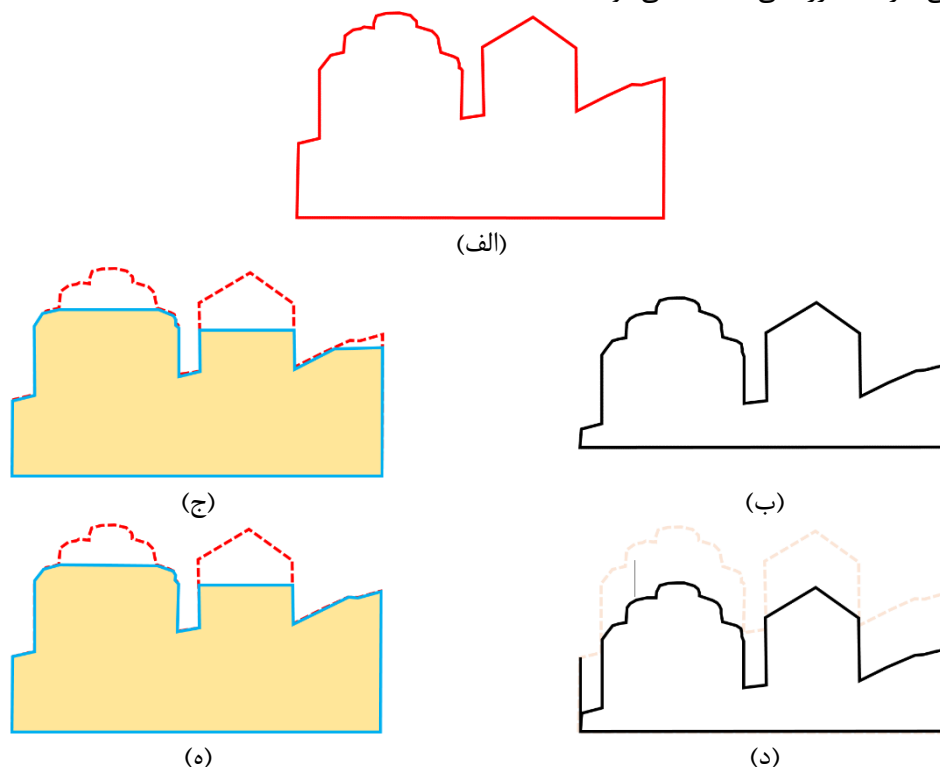
یکی از مشکلاتی که در استخراج با استفاده از روش ژئودزیک مورفولوژی وجود دارد، در نواحی مرزی منطقه مورد مطالعه رخ می دهد. به طوری که اگر تغییرات زمین در نواحی مرزی ناحیه زیاد باشد، آن قسمت به عنوان عارضه غیرزمینی انتخاب می گردد. برای حل این معضل باید در طراحی و ایجاد تصویر مارکر بازنگری صورت گرفته و اصلاحات انجام شود. در روند پیشنهادی برای انجام اصلاحات در نقاط مرزی تصویر مارکر با تصویر ماسک برابر در نظر گرفته می شود. به عبارت دیگر فاصله h به تمامی نقاط مربوط به تصویر مارکر به جز مناطق مرزی اعمال می شود. با این کار از استخراج نواحی مرزی دارای شیب زیاد به عنوان عارضه غیرزمینی جلوگیری به عمل می آید [۴۲]:

رابطه (۱۱)

$$M_R(i, j) = \begin{cases} M_S - h, & h = h_1 : I_C : h_2 \text{ for } (i \neq 1, m) \& (j \neq 1, n) \\ M_S(i, j) & \text{for } (i = 1, m) \& (j = 1, n) \end{cases}$$

که I_C مقدار عددی ثابتی است که در هر مرحله به h اضافه می شود. در شکل (۶) نحوه تأثیر مناطق مرزی بر روی استخراج عوارض غیرزمینی آورده شده است. در شکل (۶) به وضوح می توان علت عدم عملکرد فیلتر ژئودزیک مورفولوژی را در مناطق مرزی که در شیب قرار گرفته اند را دریافت (سمت راست شکل (۶-الف)). در واقع با قطع شدن ناگهانی تصویر در نقاط مرزی، تغییر ناگهانی ایجاد شده در ارتفاع به اشتباه، ناشی از وجود عارضه غیرزمینی در نظر گرفته شده و روند شناسایی دچار خطا می شود. در واقع این خطا باعث استخراج قسمتی از زمین به عنوان عارضه غیرزمینی می شود. با اعمال تصحیحات مربوطه در

و تائید نهایی عارضه غیرزمینی استفاده می‌شود.



شکل ۶: نحوه عملکرد تورم ژئودزیک اصلاح شده در مناطق مرزی، (الف) تصویر ماسک، (ب) تعریف تصویر مارکر اولیه، (ج) تصویر بازسازی شده اولیه، (د) تعریف تصویر مارکر اصلاح شده در مرزها، (ه) تصویر بازسازی شده متناسب با مارکر اصلاح شده.

رابطه (۱۳)

$$S1 = \left\{ \frac{\text{area}(O_{Obj}(i))}{\text{area}(R_{region})} < T2, i = \{1, 2, \dots, n\} \right\},$$

که $T2$ حدآستانه در نظر گرفته شده برای مساحت نسبی، R_{region} منطقه مطالعاتی، n تعداد قطعاتی که برای بررسی استخراج گشته‌اند و $S1$ نشان‌دهنده مجموعه مناطق انتخاب شده است.

پارامتر مرز نسبی: معیار دیگری که می‌تواند در تعیین هر چه بهتر ماهیت قطعه شناسایی شده مؤثر باشد، بررسی میزان تغییرات هندسی مرز قطعه مورد نظر است. برای این کار از گرادیان استفاده شده است. توصیف گرادیان، توصیف‌گری بسیار مفید و کارآمد است که با تعیین یک پنجره جستجو و اسکن تصویر حاصل می‌شود. به‌طوری‌که در هر بار قرارگیری پنجره تعیین‌شده بر روی پیکسل موردبررسی، مقادیر پیکسل‌های تصویر که در زیر پنجره

پارامتر مساحت نسبی قطعه شناسایی شده:

منظور از بررسی پارامتر مساحت این است که مساحت قطعه‌ای که در مرحله‌ای به‌عنوان عارضه غیرزمینی انتخاب شده است، نباید از حدی بیشتر باشد. انتخاب محدوده این حدآستانه می‌باید متناسب با نوع ناحیه انتخاب شود. به‌طوری‌که در نواحی دارای ساختمان و درخت با فواصل متناسب نسبت به هم این پارامتر کوچک در نظر گرفته می‌شود؛ ولی در مناطق شهری با تراکم بالا که ساختمان‌ها به هم متصل بوده و پیوسته‌اند، این پارامتر بزرگ در نظر گرفته می‌شود، زیرا ممکن است جزئی از راه‌های ارتباطی و یا دیگر مناطق حاوی عوارض غیرزمینی باشند. اما از مساحت نسبی برای بررسی این پارامتر استفاده شده است و حدآستانه‌ای برای نسبت مساحت قطعه موردنظر به مساحت کل ناحیه مطالعاتی در نظر گرفته شده است به‌گونه‌ای که:

و نسبت مقادیر مرزی دارای ناهمواری ارتفاعی به کل نقاط مرزی است. لازم به ذکر است که این دو حد آستانه متناسب با نوع منطقه مورد مطالعاتی تعیین می‌شود، اما به‌طور کلی تغییرات محسوسی در آن رخ نمی‌دهد و برای اکثر نواحی دارای مقادیر تقریباً یکسانی است. معرفی برخی پارامترهای هندسی که در بالا ذکر شد (رابطه‌های (۱۲، ۱۳ و ۱۵)) و بررسی این پارامترها به‌صورت تک‌به‌تک بر روی قطعات شناسایی‌شده، سبب تمایز روش پیشنهادی و بهبود نتایج آن نسبت به دیگر روش‌های موجود شده است. به‌طور کلی روش تورم ژئودزیک در مقابل عوارضی که در آن‌ها تغییرات ارتفاعی به‌صورت ناگهانی نبوده و تدریجی صورت می‌گیرد، عملکرد مناسبی ندارد. به‌ویژه زمانی که این عوارض در مناطق کوهستانی و دارای شیب تند قرار می‌گیرند. از این‌رو نیاز به ارائه روشی است که بتواند این ضعف را پوشش داده و بهبود بخشد. روش‌هایی که بر مبنای عملگر گشایش مورفولوژی تدریجی می‌باشند [۶، ۱۲ و ۲۱]، از آنجا که از المانی ساختاری برای تفکیک عوارض زمینی و غیرزمینی بهره نمی‌برند، در مواردی که سطح زمین دارای ناهمواری‌های ناگهانی است، عملکرد مناسبی نداشته و قسمتی از سطح زمین را به‌عنوان عارضه غیرزمینی استخراج می‌نمایند (شکل (۷-ب)). با آن‌که در روش‌های مبنی بر استفاده از عملگر تورم ژئودزیک [۳۷ و ۴۲] با اعمال تصحیحات مربوط به تولید تصویر مارکر نقاط زمینی موجود در ناهمواری‌های شدید به‌اشتباه به‌عنوان نقطه غیرزمینی انتخاب نمی‌شوند، برخی نقاط غیرزمینی موجود در دامنه‌های شیب‌دار که تغییرات تدریجی ارتفاعی ایجاد می‌نمایند (مانند درختچه‌ها) شناسایی نمی‌شوند (شکل (۷-ج)). همچنین صرفاً استفاده از پارامتر تغییرات محلی بازه^۱ نیز نمی‌تواند منجر به حاصل شدن نتیجه‌ای دقیق گردد [۳۷ و ۴۲]. بهره‌گیری از میزان

¹ Local Range Variation (LRV)

تعیین‌شده قرار گرفته شده‌اند، در نظر گرفته می‌شوند. با فرض آن که مقدار پیکسل مرکزی $f(x,y)$ باشد، مقدار گرادیان مطابق رابطه (۱۴) محاسبه می‌شود [۳۹].

رابطه (۱۴)

$$F_{\text{gradient}} = \sqrt{\left(\frac{f(x,y+1) - f(x,y-1)}{2d}\right)^2 + \left(\frac{f(x+1,y) - f(x-1,y)}{2d}\right)^2}$$

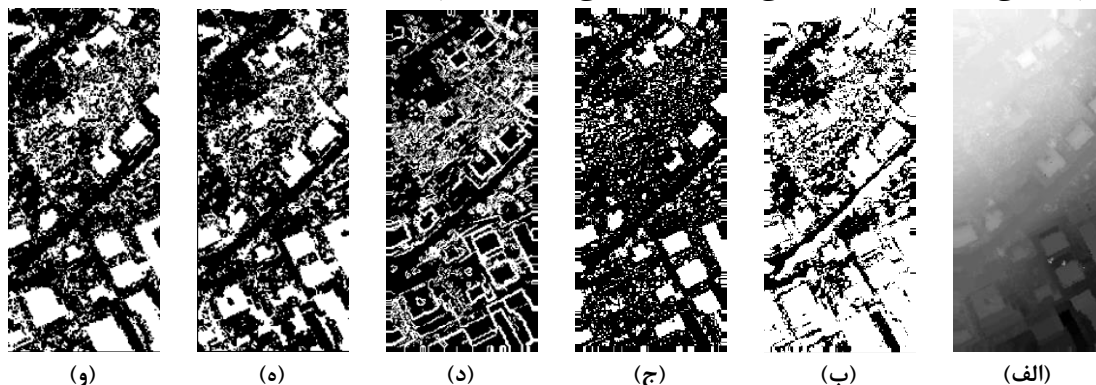
که d براساس فاصله نمونه‌برداری ابرنقاط تعیین می‌گردد. همان‌طور که مشخص است، پارامتر گرادیان، مشخص‌کننده تغییرات ارتفاعی در یک همسایگی مشخص است. به‌طوری‌که هر چه مقدار گرادیان برای پیکسلی بیشتر باشد، آن پیکسل در محلی با تغییرات ارتفاعی زیاد واقع شده است. حال برای بهره‌گیری از توصیف‌گر گرادیان برای تعیین میزان تغییرات هندسی و ارتفاعی در مرزها، قطعه برچسب‌گذاری شده مورد نظر فراخوانده می‌شود. سپس با ضرب نقطه‌ای میزان توصیف‌گر گرادیان در محدوده قطعه شناسایی شده و در نظر گرفتن یک حدآستانه برای گرادیان، می‌توان پیکسل‌هایی که دارای تغییرات ارتفاعی زیادی می‌باشند را استخراج نمود. حال با در نظر گرفتن نسبت پیکسل‌هایی که معیار موردنظر را برآورده نموده‌اند به کل پیکسل‌های مرزی عارضه مورد بررسی، پارامتری برای تصمیم‌گیری برای زمینی و یا غیرزمینی بودن عارضه به‌دست می‌آید. در واقع از این واقعیت استفاده شده است که در صورت غیرزمینی بودن، عارضه دارای تغییرات ارتفاعی ناگهانی نسبت به اطراف خود است. درنهایت با در نظر گرفتن حد آستانه‌ای برای این تناسب مربوط به پیکسل‌های مرزی، در مورد ماهیت پیکسل مورد نظر تصمیم‌گیری می‌شود:

رابطه (۱۵)

$$S2 = \left\{ \left(\frac{\sum (S1_i \cdot (F_{\text{gradient}}(i) > T3))}{\sum (S1(i))} > T4 \right), i = \{1, 2, \dots, m\} \right\}$$

که $S2$ مجموعه نهایی عوارض غیرزمینی، m تعداد عوارض شناسایی‌شده در $S1$ ، $T3$ و $T4$ به ترتیب حدآستانه‌های در نظر گرفته شده برای پذیرش F_{gradient}

داخل مرزهای تعیین شده (شکل ۷-د) قرار گرفته و به عنوان عارضه غیرزمینی انتخاب شوند (شکل ۷-ه)). با مقایسه نتایج حاصل شده طبق روش پیشنهادی با داده های مرجع (شکل ۷-و)) به خوبی عملکرد بهتر روش پیشنهادی مشهود است.



شکل ۷: عملکرد روش پیشنهادی در مقایسه با روش های مورفولوژی مبنای تدریجی، (الف) داده های لایدار منطقه، (ب) نحوه عملکرد روش گشایش مورفولوژی تدریجی، (ج) نحوه عملکرد روش تورم ژئودزیک تدریجی، (د) میزان گرادیان، (ه) نتیجه روش پیشنهادی، (و) داده های مرجع.

ابرنقاط در چهار جهت: راست به چپ، چپ به راست، پایین به بالا و بالا به پایین اسکن و بررسی می شوند که این کار باعث افزایش دقت عملکرد و افزایش اطمینان آن می گردد. در مرحله اول، الگوریتم در طول یک اسکن از چپ به راست کار می کند، به طوری که:

۱. در اولین نقطه در اسکن فرض می شود که زمین عاری از عارضه باشد و مقدار عددی یک می گیرد.
 ۲. نقطه اول و دوم با یکدیگر مقایسه می شوند و اگر میزان تغییر شیب مثبت بوده و از حد آستانه تعیین شده بیشتر باشد، آنگاه نقطه دوم مقدار عددی صفر می گیرد.
 ۳. اگر میزان تغییر شیب منفی بوده و اندازه آن از حد آستانه تعیین شده کمتر باشد، آنگاه نقطه دوم مقدار عددی یک می گیرد.
 ۴. در حالتی غیر از دو مورد ذکر شده نیز مقدار پیکسلی نقطه دوم صفر می شود.
- همان طور که پیش تر گفته شد، روند پیشنهاد شده در راستای راست به چپ (L_2)، بالا به پایین (L_3) و

۲-۲-۲- الگوریتم جستجو و برچسب گذاری

پیشنهاد این روش در راستای تکمیل روش تورم ژئودزیک تدریجی و بهبود عملکرد و کارایی الگوریتم در نواحی دارای ناهمواری های متفاوت و پوشش های گوناگون نظیر شهری و جنگلی می باشد. برای این منظور، روندی طراحی گشته است که طی آن با برچسب گذاری ارتفاعی، عوارض غیرزمینی شناسایی می گردند. الگوریتم جستجو و برچسب گذاری جهت تولید DTM از روی ابرنقاط می باشد و سرعت عمل بسیار بالایی دارد [۴۳]. در این روش داده های ارتفاعی به صورت نواری (سطر به سطر و ستون به ستون) مورد بررسی قرار می گیرند. فرض بر این است که با حرکت در طول نوار اسکن، مجموعه نقاط قرار گرفته بین ناپیوستگی ها، مربوط به یک عارضه هستند؛ البته به شرط آنکه این مجموعه از نقاط، ارتفاع بیشتری را نسبت به نقاط همسایه داشته باشند. در روش های موجود معمولاً از اسکن در دو راستا استفاده شده است [۴۳] در حالی که در روش ارائه شده در این تحقیق،

حال نقاط استخراج شده از مجموعه نقاط حذف گشته و مقادیر ارتفاعی مناطق از دست رفته با استفاده از درون‌یابی بازیابی می‌گردند. سپس میزان گرادیان سطح ساخته شده مطابق رابطه (۱۴) محاسبه می‌گردد. با محاسبه تفاضل DSM اولیه از سطح ایجاد شده، نقاطی که ارتفاع آن‌ها از مجموع $T1$ و میزان گرادیان نقطه مذکور بیشتر باشد در کلاس نهایی عوارض غیرزمینی در نظر گرفته می‌شوند. با این کار، سعی شده است تا شیب منطقه در انتخاب عوارض غیرزمینی تأثیر داده شود تا از انتخاب مناطق مربوط به سطح زمین در مناطق شیب‌دار جلوگیری شده و دقت نتایج نهایی افزایش یابد. در نهایت با حذف این نقاط از مجموعه نقاط و درون‌یابی سطح با استفاده از نقاط غیرزمینی موجود، DTM منطقه استخراج می‌گردد.

۳- پیاده‌سازی و ارزیابی نتایج

در این بخش روند استخراج DTM با استفاده از روند پیشنهادی به صورت مرحله به مرحله آورده شده است. نتایج پیاده‌سازی هر یک از مراحل روند پیشنهادی در ادامه ارائه می‌گردد.

۳-۱- منطقه و داده‌های مطالعاتی

برای پیاده‌سازی الگوریتم پیشنهادی از ابرنقاط به دست آمده از داده‌های لایدار ارائه شده توسط ISPRS استفاده شده است. این داده‌ها توسط کمپانی فتونور و با استفاده از اسکنر Optech ALTM تهیه شده است. از آن‌جا که داده‌های تهیه شده دارای تراکم نقاط متفاوت بوده و شامل مناطق مختلف با ویژگی‌های متفاوت می‌باشند، برای ارزیابی الگوریتم‌های پیشنهاد شده توسط محققان بسیار مناسب‌اند. از این رو ۵ ناحیه مطالعاتی برای ارزیابی الگوریتم پیشنهادی مورد استفاده قرار گرفته است که دارای ویژگی‌های زیر می‌باشند:

- ناحیه ۱: حاوی گیاهان و ساختمان‌ها متراکم در یک منطقه شیب‌دار بوده و فاصله نقاط

پایین به بالا (L_4) نیز تکرار می‌شود. بعد از اسکن ابرنقاط در هر چهار جهت، نقاط زمینی از اشتراک نقاط زمینی برچسب‌گذاری شده در تمام جهت‌ها به دست می‌آید؛ نقاط غیرزمینی از اجتماع نقاط غیرزمینی برچسب‌گذاری شده در جهت‌ها به دست می‌آید. در روند پیشنهادی تابع برچسب‌گذاری نقاط به صورت رابطه (۱۶) مطرح گردید:

$$S3(i) = \begin{cases} 1 & \text{if } L_1 + L_2 + L_3 + L_4 = 4 \\ 0 & \text{else} \end{cases} \quad \text{رابطه (۱۶)}$$

که L_1, L_2, L_3 و L_4 به ترتیب برچسب نقطه i در اسکن چپ به راست، راست به چپ، بالا به پایین و پایین به بالا می‌باشند. $S3$ یک تصویر باینری است که نشان‌دهنده مجموعه نهایی برچسب‌گذاری شده نقاط با استفاده از رابطه مذکور می‌باشد. با آن‌که روش برچسب‌گذاری برخلاف روش تورم ژئودزیک در مقابل عوارضی با تغییرات تدریجی ارتفاعی که در مناطق شیب‌دار قرار دارند، عملکرد مناسبی دارد؛ در مناطق شهری که حاوی ساختمان‌هایی با سقف مسطح بوده و صورت پلکانی می‌باشند، دچار خطا می‌شود. چراکه برچسب‌گذاری هنگام رسیدن به یک ساختمان آغاز می‌گردد و پس از گذر از سقف ساختمان و هنگامی که شیبی با جهت مخالف نسبت به شیب اولیه رؤیت شد، نشان از کاهش ارتفاع و قرارگیری نقطه بر سطح زمین در نظر گرفته می‌شود، درحالی‌که که نقطه می‌تواند مربوط به سقف ساختمانی با ارتفاعی کمتر و در مجاورت ساختمان قبلی باشد. از این‌رو تلفیق نتایج مربوط به این دو روش می‌تواند سبب افزایش دقت شناسایی عوارض غیرزمینی گردد. در نتیجه برای برچسب‌گذاری نهایی مناطق غیرزمینی از اعمال اجتماع بین نتایج باینری به دست آمده از دو روش تورم ژئودزیک تدریجی و جستجو و برچسب‌گذاری استفاده می‌شود. با این کار تمامی مناطقی که شرایط علائم وجود عارضه غیرزمینی را دارند، شناسایی می‌شوند.

$$S_T = S2 \cup S3. \quad \text{رابطه (۱۷)}$$

خطا متناسب با ۴ حالت (a, b, c و d) متفاوتی که برای هر نقطه شناسایی شده رخ می‌دهد، محاسبه می‌گردند. در ادامه حالت‌های متفاوتی که برای هر نقطه پس از شناسایی عوارض غیرزمینی رخ می‌دهد، آورده شده است:

$$TI = \frac{b}{a+b}, \quad \text{رابطه (۱۸)}$$

$$TH = \frac{c}{c+d}, \quad \text{رابطه (۱۹)}$$

$$TE = \frac{b+c}{a+b+c+d}, \quad \text{رابطه (۲۰)}$$

که در آن a نماینده نقاط غیرزمینی اند که به درستی شناسایی شده‌اند. b نماینده نقاط غیرزمینی است، که به اشتباه به عنوان نقاط زمینی شناسایی شده‌اند. c نماینده نقاط زمینی است که به اشتباه به عنوان نقاط غیرزمینی شناسایی شده‌اند. در نهایت d مربوط به نقاط زمینی است که به درستی شناسایی شده‌اند. علاوه بر معیارهای تعریف شده از معیار دقت کاپا^۲ برای ارزیابی کامل تر بهره گرفته شده است [۴۵].

نمونه برداری حدود ۲ متر می‌باشد.

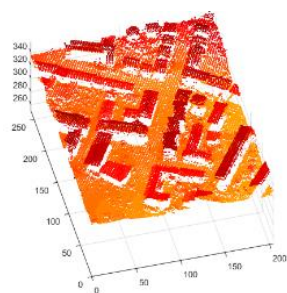
- ناحیه ۲: مربوط به یک منطقه مسکونی با تراکم بالای ساختمان و فاصله نمونه برداری ۲ متر است.
- ناحیه ۳: مربوط به یک منطقه شهری می‌باشد که دارای روگذر است. در این ناحیه، فاصله نقاط نمونه برداری حدود ۱ متر است.
- ناحیه ۴: مربوط به یک منطقه شهری دارای بلوک‌های بزرگ ساختمانی است و فاصله نقاط نمونه برداری حدود ۱ متر است.
- ناحیه ۵: مربوط به یک منطقه با عوارض پیوسته و کم ارتفاع است. همچنین حاوی خطای چندگذری^۱ و همچنین گپ میان ابرنقاط است که روند شناسایی را دشوار می‌نماید. در این ناحیه، فاصله نقاط نمونه برداری حدود ۱ متر است.
- ناحیه ۶: مربوط به یک منطقه شیب دار قرار گرفته در دامنه کوه با پوشش گیاهی می‌باشد و فاصله نقاط نمونه برداری در این ناحیه حدود ۲ متر است.
- ناحیه ۷: مربوط به یک منطقه کشاورزی دارای گپ میان داده‌ها با فاصله نمونه برداری حدود ۳ متر است.

ناحیه ۸: مربوط به یک منطقه کشاورزی دارای ساختمان، راه و روگذر با فاصله نمونه برداری ۳ متر است. شکل (۸) ابر نقاط نواحی مطالعاتی به همراه تصویر هوایی مناطق مطالعاتی (برای دید بصری) آورده شده است.

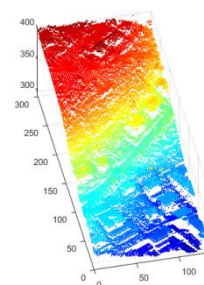
همان‌طور که در شکل (۸) مشخص است، نواحی ۵، ۶ و ۷ دارای گپ هستند. در واقع وجود گپ در داده‌ها خود به عنوان یک چالش مطرح بوده و هدف ارائه روشی است که در حضور گپ میان داده‌ها باز هم توانایی استخراج DTM داشته باشد. برخی ISPRS برای ارزیابی نتایج فیلترینگ نقاط و شناسایی نقاط غیرزمینی سه خطای نوع اول (TI)، خطای نوع دوم (TH) و خطای کلی (TE) را معرفی نمود [۴۴]. این سه

² Kappa

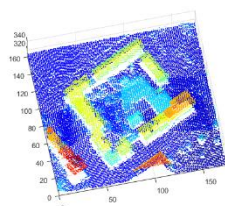
¹ Multi-path



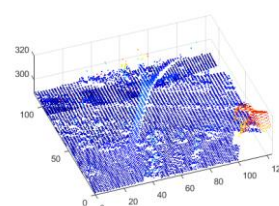
(ب)



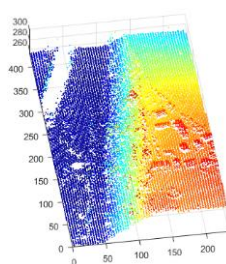
(الف)



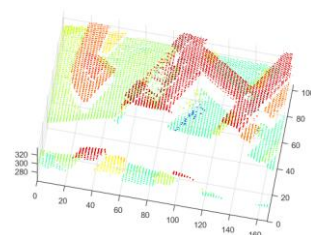
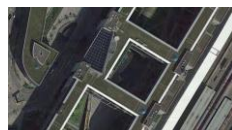
(د)



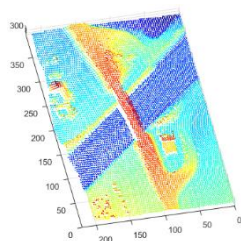
(ج)



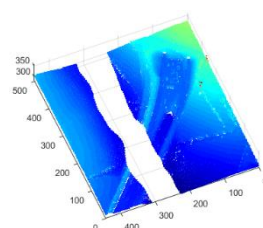
(و)



(ه)



(ح)



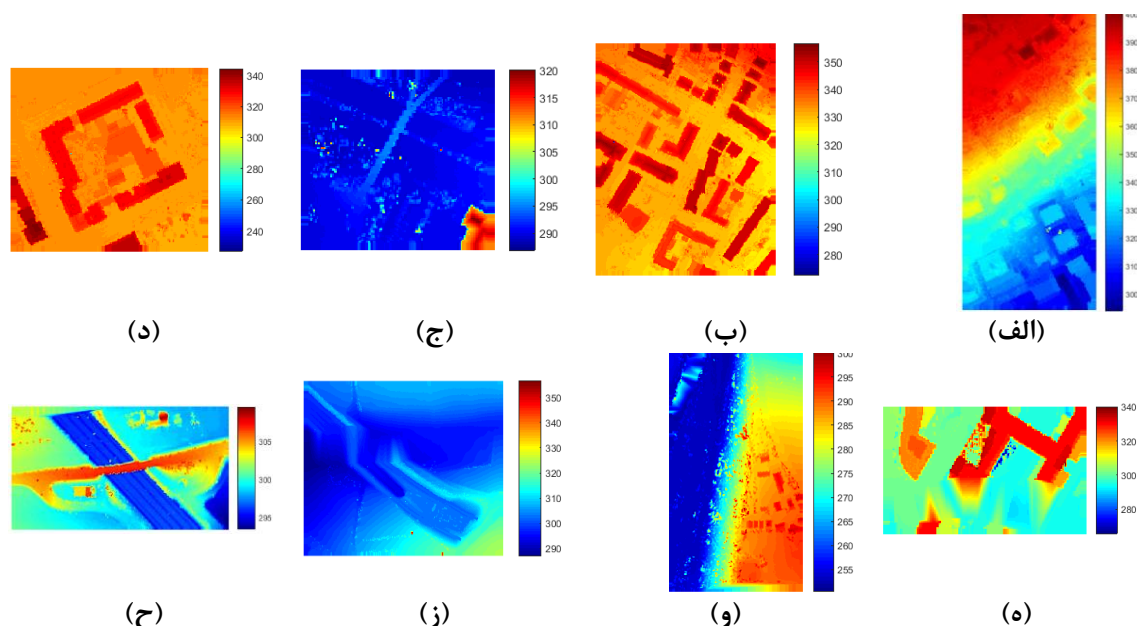
(ز)

شکل ۸: ابرنقاط نواحی مطالعاتی، (الف) ناحیه ۱، (ب) ناحیه ۲، (ج) ناحیه ۳، (د) ناحیه ۴، (ه) ناحیه ۵، (و) ناحیه ۶، (ز) ناحیه ۷، (ح) ناحیه ۸.

سپس با استفاده از روش NN درون‌یابی نقاط صورت پذیرفته و ابر نقاط نامنظم به تصویر رستری تبدیل شدند. در شکل (۹) نتایج رسترسازی ابر نقاط موجود آورده شده است.

۳-۲- شناسایی عوارض غیرزمینی

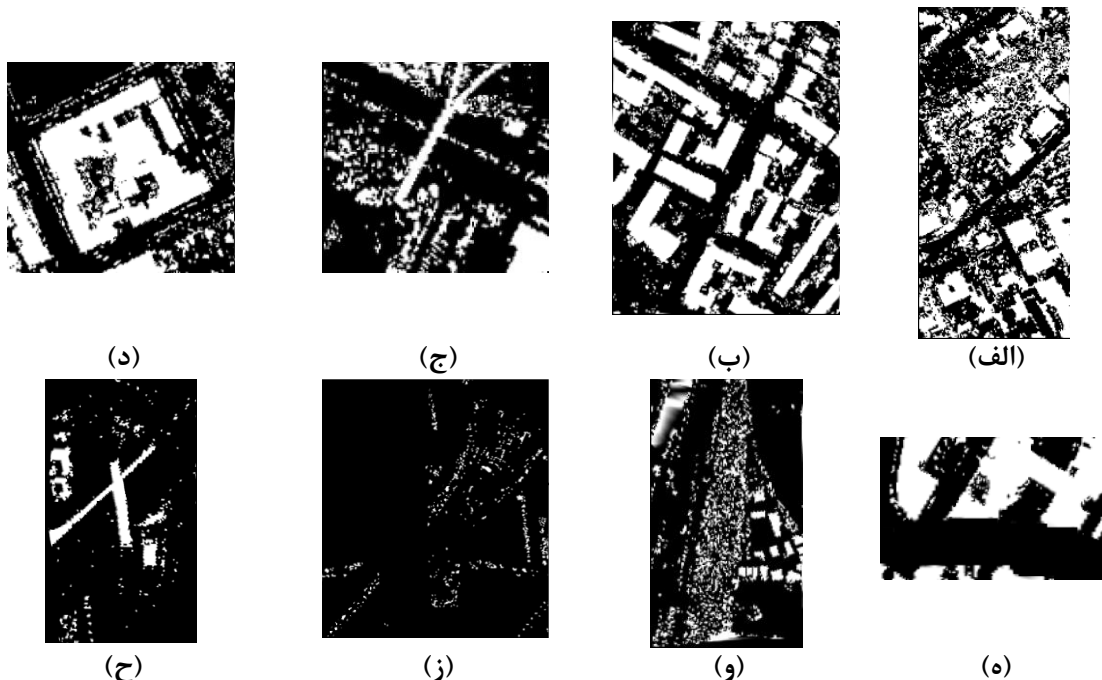
همان‌طور که در بخش اول آورده شده است، ابتدا داده‌های ابر نقاط مورد پیش‌پردازش قرار گرفته و داده‌های اشتباه و پرت موجود در آن‌ها حذف شدند.



شکل ۹: نتیجه حاصله پس از حذف نویز و رسترسازی ابرنقاط، (الف) ناحیه ۱، (ب) ناحیه ۲، (ج) ناحیه ۳، (د) ناحیه ۴، (ه) ناحیه ۵، (و) ناحیه ۶، (ز) ناحیه ۷، (ح) ناحیه ۸.

شدید می‌باشند، ۴۵ درجه در نظر گرفته شد. مقدار مساحت نسبی برای ناحیه ۴ که درصد بیشتری از آن حاوی نقاط غیرزمینی است، ۰/۶ و برای مابقی نواحی برابر با ۰/۳ در نظر گرفته شد. لازم به ذکر است که میزان حد آستانه مربوط به پیشینه مساحت برای نواحی که دارای پوشش متراکم گیاهی (مناطق جنگلی) و یا شهری (ساختمان‌های به هم چسبیده) می‌باشند، بیشتر از دیگر نواحی است. از این رو این مقدار برای ناحیه ۴ که مربوط به یک ناحیه متراکم دارای عوارض کم ارتفاع و به هم چسبیده است بیشتر از دیگر مناطق است. با انتخاب مقدار بیشتر برای مساحت نسبی طی روند تورم ژئودزیک تدریجی امکان شناسایی یک مقطع بزرگ و به هم متصل به وجود می‌آید. درحالی که در نواحی دارای پوشش پراکنده، قطعات شناسایی شده دارای مساحت بسیار زیادی نمی‌باشند. در شکل (۱۰) نتایج مربوط به شناسایی عوارض غیرزمینی در هر یک از نواحی آورده شده است. نتایج به صورت تصویری باینری که در آن عوارض غیرزمینی دارای مقدار ۱ می‌باشند، نشان داده شده است.

پس از رسترسازی ابر نقاط مربوط به ناحیه‌های مطالعاتی، مطابق روند پیشنهادی در بخش ۲-۲ به شناسایی عوارض غیرزمینی پرداخته می‌شود. در این راستا، حدآستانه‌های مربوط به شناسایی عوارض در هر یک از نواحی باید تعیین گردد. از آنجایی که مقادیر ارتفاع قابل قبول (T_1)، مرز نسبی (T_2) و گرادیان (T_3) وابسته به ناهمواری و نوع پوشش منطقه نمی‌باشند، برای تمام نواحی به ترتیب $۰/۵$ ، $۰/۷۵$ و $۰/۵$ متر در نظر گرفته شده است. درواقع این سه پارامتر دارای ماهیتی هندسی بوده و تعیین مقدار آن‌ها وابسته به تراکم نقاط و یا میزان پیچیدگی منطقه مطالعاتی نمی‌باشد. برای مثال، برای عوارض غیرزمینی حداقل ارتفاع $۰/۵$ متر در نظر گرفته شده است و یا به عبارت دیگر عارضه‌ای که حداقل $۰/۵$ متر از زمین ارتفاع داشته باشد، به عنوان عارضه غیرزمینی استخراج می‌شود. حداکثر شیب قابل قبول در روش جستجو و برچسب‌گذاری برای نواحی ۱ و ۶ که کوهستانی و شیب‌دار می‌باشند، ۶۰ درجه و برای مابقی نواحی (نواحی ۲، ۳، ۴، ۵، ۷ و ۸) که بدون ناهمواری‌های



شکل ۱۰: نتایج شناسایی عوارض غیرزمینی، (الف) ناحیه ۱، (ب) ناحیه ۲، (ج) ناحیه ۳، (د) ناحیه ۴، (ه) ناحیه ۵، (و) ناحیه ۶، (ز) ناحیه ۷، (ح) ناحیه ۸.

همان‌طور که گفته شد برای ارزیابی نحوه عملکرد روش فیلترینگ پیشنهادی از داده‌های مرجع ISPRS برای محاسبه میزان خطای نوع اول، خطای نوع دوم و خطای کلی استفاده شد. در جدول (۱) نتایج ارزیابی روند پیشنهادی در کنار دیگر روش‌های موجود جهت شناسایی عوارض غیرزمینی آورده شده است.

جدول ۱: نتایج ارزیابی شناسایی عوارض غیرزمینی

روش پیشنهادی	BVMS	Hui	Roggero	Sithole	Sohn	Elmqvist	Wack	Pfeifer	Axelsson	نوع خطا (%)	ناحیه مطالعاتی
۸/۵۵	۲۵/۰۷	۱۳/۶۳	۳۳/۱۶	۳۷/۶۹	۲۶/۵۶	۳۳/۶۳	۳۹/۱۲	۲۸/۲۶	۱۵/۹۶	TI	ناحیه ۱
۱۳/۰۰	۳/۵۹	۱۲/۲۹	۳/۸۸	۳/۴۹	۱۲/۱۷	۴/۳۸	۳/۳۸	۲/۴۱	۳/۶۵	TH	
۱۰/۴۵	۱۵/۹۰	۱۳/۳۴	۲۰/۸۰	۲۳/۲۵	۲۰/۴۹	۲۲/۴۰	۲۴/۰۲	۱۷/۳۵	۱۰/۷۶	TE	
۷۸/۶۲	۶۸/۶۹	۷۲/۹۲	۵۹/۶۲	۸۱/۲۴	۵۹/۳۴	۵۶/۶۸	۵۳/۸۸	۶۶/۰۹	۷۸/۴۸	kappa	
۳/۵۹	۶/۳۵	۴/۸۶	۱۱/۹۲	۱۹/۱۹	۸/۸۷	۱۲/۳۶	۱۱/۹۴	۷/۲۹	۴/۸۹	TI	ناحیه ۲
۲/۱۱	۲/۱۸	۲/۰۸	۰/۹۱	۰/۵۷	۷/۸۷	۳/۳۰	۰/۸۹	۱/۵۲	۱/۴۸	TH	
۲/۸۴	۴/۳۱	۳/۵۰	۶/۶۱	۱۰/۲۱	۸/۳۹	۸/۱۸	۶/۶۱	۴/۵۰	۳/۲۵	TE	
۹۴/۲۹	۹۱/۳۷	۹۳/۰۰	۸۶/۸۲	۷۹/۷۰	۸۳/۲۱	۸۳/۶۶	۸۵/۷۵	۹۱/۰۰	۹۳/۵۱	kappa	
۱/۰۲	۰/۱۲	۰/۰۱	۱۲/۴۶	۹/۶۴	۸/۳۸	۲۵/۹۱	۵/۱۵	۲/۸۱	۰/۴۶	TI	ناحیه ۳
۳/۵۸	۱/۳۶	۹/۹۵	۰/۰۰	۰/۶۷	۱۰/۴۰	۱/۷۵	۲/۳۱	۱/۶۴	۱۸/۵۳	TH	
۱/۵۹	۰/۴۰	۲/۲۱	۹/۸۴	۷/۷۶	۸/۸۰	۸/۵۳	۴/۵۵	۲/۵۷	۴/۲۵	TE	
۹۵/۴۰	۹۸/۸۳	۹۳/۳۵	۷۴/۷۱	۷۹/۳۲	۷۵/۳۷	۷۷/۴۰	۸۷/۰۶	۹۲/۵۱	۸۶/۳۴	kappa	

روش پیشنهادی	BVMS	Hui	Roggero	Sithole	Sohn	Elmqvist	Wack	Pfeifer	Axelsson	نوع خطا (%)	ناحیه مطالعاتی
۲/۰۶	۱/۵۸	۰/۸۷	۳/۰۳	۴/۸۵	۴/۸۱	۸/۴۷	۳/۱۵	۱/۶۰	۷/۹۱	TI	ناحیه ۴
۲/۵۹	۱/۰۲	۱/۸۶	۱/۰۸	۱/۱۲	۸/۲۸	۲/۳۳	۱/۰۹	۲/۰۴	۱/۰۳	THI	
۲/۳۰	۱/۳۲	۱/۳۳	۲/۱۴	۳/۱۵	۶/۳۹	۵/۳۴	۲/۲۱	۱/۸۰	۴/۷۸	TE	
۹۵/۳۶	۹۷/۳۴	۹۷/۳۳	۹۶/۳۸	۹۳/۶۷	۸۷/۰۹	۸۹/۳۱	۹۵/۵۶	۹۶/۳۷	۹۰/۴۳	kappa	
۶/۰۷	-	۱۸/۱۷	۲۱/۵۵	۴۷/۱۳	۱۹/۲۵	۱۴/۴۲	۱۷/۶۳	۱۹/۸۵	۲۵/۸۱	TI	ناحیه ۵
۵/۶۳	-	۳/۰۷	۲/۷۴	۱/۶۵	۳/۲۰	۰/۸۵	۰/۴۹	۱/۵۷	۱/۸۹	THI	
۵/۸۵	-	۱۰/۶۰	۱۲/۲۱	۲۳/۶۷	۱۱/۲۷	۸/۷۶	۹/۰۱	۱۰/۷۵	۱۳/۹۱	TE	
۸۸/۳۰	-	۷۸/۷۸	۷۵/۶۱	۵۱/۹۵	۷۷/۴۸	۸۲/۴۶	۸۱/۹۷	۷۸/۵۱	۷۲/۲۱	kappa	
۰/۸۹	-	۱/۴۲	۱/۹۰	۷/۰۳	۱۰/۳۳	۴۹/۳۴	۱۴/۰۳	۴/۲۱	۰/۱۳	TI	ناحیه ۶
۱۰/۰۹	-	۱۷/۲۵	۶/۹۶	۶/۹۹	۵/۶۸	۱/۶۰	۲/۲۳	۱/۹۳	۱۲/۰۰	THI	
۲/۹۰	-	۴/۸۸	۳/۰۱	۷/۰۲	۹/۳۱	۲۱/۳۱	۱۱/۴۵	۳/۷۱	۲/۷۲	TE	
۹۱/۲۹	-	۸۵/۰۶	۹۱/۱۸	۷۰/۶۹	۷۵/۴۸	۵۲/۷۴	۷۱/۴۱	۸۹/۶۱	۹۱/۶۸	kappa	
۰/۴۲	-	۱/۵۴	۱۹/۶۴	۲۲/۳۹	۲/۹۶	۹۱/۲۸	۱۳/۹۴	۷/۱۵	۱/۹۴	TI	ناحیه ۷
۱۶/۷۵	-	۲۴/۵۴	۰/۵۸	۰/۲۵	۳/۶۵	۰/۰۷	۰/۲۵	۰/۱۷	۶/۲۳	THI	
۰/۹۸	-	۲/۳۳	۱۸/۹۹	۲۱/۶۳	۲/۹۹	۳۵/۸۷	۱۳/۴۷	۶/۹۱	۲/۰۸	TE	
۸۴/۹۸	-	۶۷/۸۲	۲۱/۸۱	۱۹/۱۵	۶۷/۴۹	۱۰/۳۱	۲۹/۶۹	۴۷/۰۹	۷۴/۵۲	kappa	
۰/۳۸	-	۵/۴۱	۲۴/۵۷	۱/۲۶	۷۵/۱۹	۱۸/۸۸	۹/۷۸	۷/۱۵	۰/۱۴	TI	ناحیه ۸
۱۵/۲۰	-	۲/۷۷	۰/۳۴	۹/۵۱	۰/۲۲	۱/۹۸	۱/۵۹	۹/۷۸	۱۳/۲۵	THI	
۲/۰۶	-	۵/۱۱	۲۱/۸۳	۲/۲۰	۳۴/۲۲	۱۶/۹۷	۸/۸۵	۱/۵۹	۱/۶۳	TE	
۸۹/۲۰	-	۷۹/۸۶	۷۸/۲۸	۴۰/۸۱	۸۹/۰۷	۲۶/۲۶	۴۸/۳۷	۶۶/۷۵	۹۱/۴۴	kappa	
۲/۸۷	۸/۲۸	۵/۱۸	۱۳/۶۳	۲۱/۵۶	۱۰/۳۰	۳۸/۸۲	۱۵/۴۸	۱۰/۱۲	۷/۱۵	TI	میانگین
۸/۶۱	۲/۰۳	۱۲/۱۴	۲/۳۶	۱/۸۸	۷/۵۹	۱/۸۱	۱/۵۷	۱/۶۰	۷/۲۵	THI	
۳/۶۲	۵/۴۸	۵/۲۴	۹/۸۳	۱۴/۸۱	۸/۷۳	۱۸/۰۷	۱۱/۰۳	۷/۰۵	۵/۴۲	TE	
۸۹/۶۸	۸۹/۰۵	۸۳/۵۱	۷۳/۰۵	۶۴/۵۶	۷۶/۸۱	۶۶/۹۷	۶۹/۲۱	۶۷/۲۳	۸۴/۸۲	kappa	

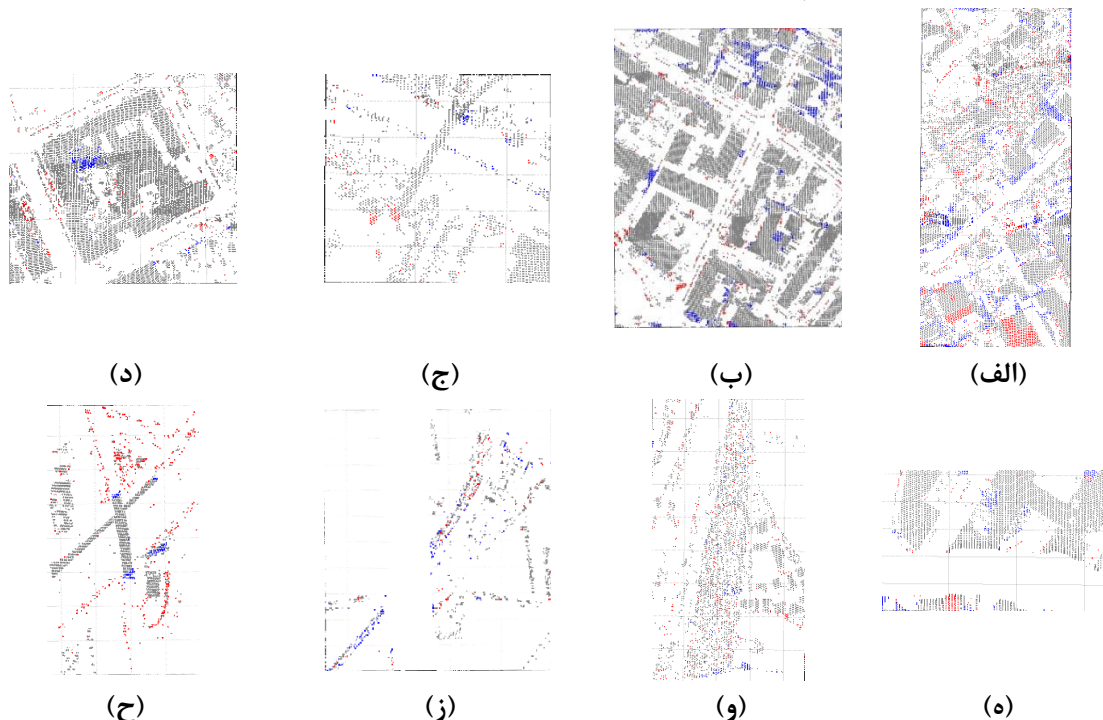
• مراجعه شود به : <http://www.itc.nl/isprswgIII-3/filtertest>

می‌باشد، در حالیکه این مقدار برای روش اکسلسون مربوط به هشت ناحیه مطبوعاتی است. مقدار خطای میانگین نوع اول، نوع دوم، کلی و کاپا مربوط به چهار ناحیه مطالعاتی مورد استفاده BVMS برای روش اکسلسون به ترتیب ۷/۳۰، ۶/۱۷، ۵/۷۶ و ۸۷/۱۹ بوده و این مقادیر برای روش پیشنهادی به ترتیب ۱/۵۲، ۵/۳۰، ۴/۳۶ و ۹۰/۹۱ می‌باشند. همان‌طور که از

مطابق نتایج ارائه شده توسط ISPRS (جدول (۱)) روند پیشنهادی کمترین میانگین میزان خطای کلی را دارد که نشان از قدرت عملکرد روش پیشنهادی در شناسایی نقاط غیرزمینی می‌باشد. پس از روش پیشنهادی روش‌های اکسلسون و BVMS کمترین میزان خطای کلی را دارند که خطای کلی مربوط به روش BVMS متعلق به چهار ناحیه مطالعاتی

خطای کلی ۰/۹۸٪ است. در بیشتر روش‌های ارائه شده، میزان خطای نوع دوم بسیار کاهش یافته و این کاهش با افزایش چشمگیر میزان خطای نوع اول همراه شده است. در واقع با این کار خطای کلی این روش‌ها نیز افزایش یافته است که کار نامطلوبی می‌باشد. درواقع باید بین خطاهای نوع اول و دوم یک تعادل برقرار باشد تا خطای کلی کاهش یابد. در روش پیشنهادشده، خطای نوع اول به نسبت، کمتر از خطای نوع دوم بوده و تعادلی نسبی میان این دو نوع خطا برقرار است که این عامل سبب کاهش خطای کلی گشته است. در شکل (۱۱) به صورت شماتیک a ، b ، c و d (روابط ۱۸، ۱۹ و ۲۰) به ترتیب با رنگ‌های سفید، قرمز، آبی و خاکستری نمایش داده شده‌اند.

این مقادیر پیداست عملکرد روش ارائه شده توسط اکسلسون در چهار ناحیه ابتدایی ضعیف‌تر از روش BVMS است. در حالیکه روش پیشنهادی در این چهار ناحیه نیز عملکرد بهتری نسبت به دیگر روش‌ها دارد. با توجه به جدول و بررسی عملکرد روش پیشنهادی در هر یک از نواحی مشخص است و بیشترین میزان خطای کلی مربوط به ناحیه ۱ است که در آن مجموعه‌ای از درختان و ساختمان‌ها در یک منطقه شیب‌دار قرار دارند. درواقع ناحیه ۱ یک ناحیه بسیار چالش‌برانگیز برای روش‌های فیلترینگ می‌باشد که روش پیشنهادشده در این ناحیه عملکرد بهتری نسبت به دیگر الگوریتم‌ها دارد. کمترین میزان خطای کلی، مربوط به ناحیه ۶ می‌باشد که مربوط به دامنه کوه به همراه ساختمان‌ها و درختان پراکنده است و دارای



شکل ۱۱: نمایش شماتیک خطاهای موجود در شناسایی عوارض غیرزمینی توسط روش پیشنهادی (سفید = a ، قرمز = b ، آبی = c و خاکستری = d)

سطح زمین را به عنوان عارضه غیرزمینی استخراج می‌نمایند. روش ژئودزیک مورفولوژی به دلیل ساختار محکم‌تر این ضعف را پوشش داده است، منتها در مقابل در مناطق کوهستانی با عوارض کم ارتفاع

روش‌هایی که بر مبنای عملکرد گشایش مورفولوژی کار می‌نمایند، در مناطقی که سطح زمین دارای پیچیدگی نظیر زمین‌های ناهموار کوهستانی و یا شالیزارها دچار مشکل می‌شوند. به طوری که قسمتی از

شناسایی و حذف عوارض غیرزمینی به منظور استخراج DTM مطرح گشته است. روند پیشنهاد شده دارای دو الگوریتم اصلی با عنوان های تورم ژئودزیک تدریجی و جستجو و برجسب زنی بوده است. استفاده از دو روش به دلیل اهمیت بالای شناسایی عوارض غیرزمینی در استخراج DTM صورت گرفته است. به طوری که تفاوت زیاد هندسه مورد استفاده و روند هر یک از روش ها باعث شد، عوارض غیرزمینی با هر هندسه و موقعیتی شناسایی گردند. در روش تورم ژئودزیک تدریجی با بررسی چهار پارامتر هندسی (روابط ۱۲-۱۶) و افزایش المان ارتفاعی به صورت تدریجی، عوارض غیرزمینی با هر اندازه و ساختاری شناسایی شدند. این روش در نواحی شیب دار موفق به استخراج تمامی نقاط عارضه نبود که این نقصان با طراحی روش جستجو و برجسب زنی مرتفع گردید. روش جستجو و برجسب زنی، محدوده مورد بررسی را در چهار راستا جستجو کرده و با بررسی پارامتر شیب، نواحی که پتانسیل داشتن عارضه غیرزمینی دارند را استخراج نمود. در نهایت با اجتماع نتایج این دو روش، کلاس نهایی عوارض غیرزمینی به دست آمد. برای ارزیابی روند پیشنهادی از ۵ ناحیه مطالعاتی لایدار تهیه شده توسط ISPRS با پوشش و ناهمواری های متفاوت استفاده گردید. روند پیشنهادی قابل اجرا بر روی ابر نقاط بوده و مستقل از نحوه تهیه (لایدار و یا تناظریابی تصاویر) این نقاط است. همچنین با تراکم متفاوت ابر نقاط، الگوریتم پیشنهادی عملکرد بسیار مناسبی داشت. به طوری که میزان میانگین خطای نوع اول، خطای نوع دوم، خطای کلی و خطای کاپا نواحی مطالعاتی به ترتیب ۲/۸۷٪، ۸/۶۱٪، ۳/۶۲٪ و ۸۹/۶۸٪ به دست آمد.

نظیر بوته و یا درختچه نمی تواند عملکرد مناسبی داشته باشد و توانایی شناسایی عارضه غیرزمینی را ندارد. البته لازم به ذکر است که با اصلاحات مطرح شده و معرفی المان های ساختاری برای شناسایی عوارض غیرزمینی این خطا به حداقل رسید؛ اما استفاده از روش جستجو و برجسب گذاری در کنار روش مورفولوژی ما را به حداکثر کارایی رساند. در ضمن استفاده از روش جستجو و برجسب زنی به تنهایی برای شناسایی نقاط غیرزمینی به دلیل نحوه کار و ساختار این روش، در مناطق شهری با پوشش متراکم و ساختمان های چند لایه کارآمد نمی باشد. به طور کلی می توان گفت که روش پیشنهادی با پوشش المان های هندسی و ساختاری متفاوت در شناسایی عوارض غیرزمینی با دقت مناسبی عوارض غیرزمینی را شناسایی نموده است. پس از شناسایی عوارض غیرزمینی، برای دستیابی به DTM منطقه باید مقادیر ارتفاعی مناطق از دست رفته با استفاده از درون یابی بازیابی شوند. واضح است که هر چه روش فیلترینگ ابر نقاط قدرتمندتر باشد، DTM استخراج شده از منطقه دقیق تر می گردد. روش پیشنهادی عملکرد بسیار مناسبی جهت فیلترینگ و شناسایی عوارض غیرزمینی از خود نشان داد که طبعاً منجر به استخراج DTM دقیق از منطقه می گردد. دلیل اهمیت فیلترینگ از آن جهت است که شناسایی اشتباه هر نقطه می تواند در مرحله درون یابی منجر به ایجاد خطا در بازیابی مناطق از دست رفته گشته و نقاطی با خطای ارتفاعی زیاد بازیابی شوند که مطلوب نمی باشد.

۴- نتیجه گیری

در این مقاله روشی نوین برای فیلترینگ ابر نقاط جهت

مراجع

- [1] Z. Li, C. Zhu, and C. Gold. Digital Terrain Modeling: Principles and Methodology. CRC press, 2004.
- [2] V. Krishna Prasad. "Digital Terrain Modeling: Principles and Methodology". The Photogrammetric Record, 24(127), 296-297, 2009.
- [3] F. Leberl, A. Irschara, T. Pock, P. Meixner, M. Gruber, S. Scholz, and A. Wiechert. "Point clouds". Photogrammetric

- Engineering & Remote Sensing, 76(10), 1123-1134, 2010.
- [4] J. Kilian, N. Haala, and M. Englich, "Capture and evaluation of airborne laser scanner data", *International Archives of Photogrammetry and Remote Sensing*, 31: p. 383-388, 1996.
- [5] G. Sohn, and I. Dowman, "Terrain surface reconstruction by the use of tetrahedron model with the MDL criterion", *International Archives of Photogrammetry Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 34(3/A): p. 336-344, 2002.
- [6] K. Zhang, S-C. Chen, D. Whitman, M-L. Shyu, J. Yan, C. Zhang, "A progressive morphological filter for removing nonground measurements from airborne LIDAR data", *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, 41(4): p. 872-882, 2003.
- [7] G. Vosselman, "Slope based filtering of laser altimetry data", *International Archives of Photogrammetry and Remote Sensing*, 33(B3/2; PART 3): p. 935-942, 2000.
- [8] G. Sithole, and G. Vosselman, "Filtering of laser altimetry data using a slope adaptive filter", *International Archives of Photogrammetry Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 34(3/W4): p. 203-210, 2001.
- [9] P. Axelsson, "Processing of laser scanner data-algorithms and applications", *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, 54(2): p. 138-147, 1999.
- [10] T. Krauss, M. Lehner, and P. Reinartz, "Modeling of urban areas from high resolution stereo satellite images", in *Proceedings of the ISPRS Hannover Workshop: High-Resolution Earth Imaging for Geospatial Information*. 2007.
- [11] K.R. Bandara, L. Samarakoon, R.P. Shrestha, and Y. Kamiya. "Automated generation of digital terrain model using point clouds of digital surface model in forest area", *Remote Sensing*, 3(5): p. 845-858, 2011.
- [12] A. Kobler, N. Pfeifer, P. Ogrinc, L. Todorovski, K. Oštir, and S. Džeroski, "Repetitive interpolation: A robust algorithm for DTM generation from Aerial Laser Scanner Data in forested terrain", *Remote sensing of environment*, 108(1): p. 9-23, 2007.
- [13] J. Tian, T. Krauss, and P. Reinartz, "DTM generation in forest regions from satellite stereo imagery", *The International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*. 40(1): p. 401-405, 2014.
- [14] R. Perko, H. Raggam, K. Gutjahr, M. Schardt, "Advanced DTM generation from very high resolution satellite stereo images", *ISPRS Annals of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 2(3): p. 165, 2015.
- [15] D. Mongus, and B. Žalik, "Parameter-free ground filtering of LiDAR data for automatic DTM generation", *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, 67: p. 1-12, 2012.
- [16] F. Yuana, J. Zhanga, L. Zhanga, and J. Gaob, "DEM generation from airborne LIDAR data", *The International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, p.308-312, 2009.
- [17] B. Yunfei, L. Guoping, C. Chunxiang, Z. Xiaowen, Z. Hao, H. Qisheng, B. Linyan, and C. Chaoyi, "Classification of LIDAR point cloud and generation of DTM from LIDAR height and intensity data in forested area", *The International Archives of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 37(7): p. 313-318, 2008.
- [18] A. B. Jahromi, M. J. V. Zoej, A. Mohammadzadeh, and S. A. Sadeghian. "Novel filtering algorithm for bare-earth extraction from airborne laser scanning data using an artificial neural network", *IEEE Journal of Selected Topics in Applied Earth Observations and Remote Sensing*, 4(4), 836-843, 2011.

- [19] S. Filin, "Surface clustering from airborne laser scanning data", *International Archives of Photogrammetry Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 34(3/A): p. 119-124, 2002.
- [20] T. Rabbani, F. Van Den Heuvel, and G. Vosselman, "Segmentation of point clouds using smoothness constraint", *International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences*. 36(5): p. 248-253, 2006.
- [21] Q. Chen, P. Gong, D. Baldocchi, and G. Xie, "Filtering airborne laser scanning data with morphological methods", *Photogrammetric Engineering & Remote Sensing*, 73(2): p. 175-185, 2007.
- [22] K. Zhang, and D. Whitman, "Comparison of three algorithms for filtering airborne lidar data", *Photogrammetric Engineering & Remote Sensing*, 71(3): p. 313-324, 2005.
- [23] M. Elmqvist, E. Jungert, F. Lantz, A. Persson, and U. Soderman, "Terrain modelling and analysis using laser scanner data", *International Archives of Photogrammetry Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 34(3/W4): p. 219-226, 2001.
- [24] M. Elmqvist, "Ground surface estimation from airborne laser scanner data using active shape models", *International Archives of Photogrammetry Remote Sensing and Spatial Information Sciences*, 34(3/A): p. 114-118, 2002.
- [25] L.D. Cohen, and I. Cohen, "Finite-element methods for active contour models and balloons for 2-D and 3-D images", *IEEE Transactions on Pattern Analysis and machine intelligence*, 15(11): p. 1131-1147, 1993.
- [26] M. Kass, A. Witkin, and D. Terzopoulos, "Snakes: Active contour models", *International journal of computer vision*, 1(4): p. 321-331, 1988.
- [27] R. A. Haugerud, and D. Harding, "Some algorithms for virtual deforestation (VDF) of LIDAR topographic survey data", *International archives of photogrammetry remote sensing and spatial information sciences*, 34(3/W4): p. 211-218, 2001.
- [28] K. Krauss, and N. Pfeifer, "Advanced DTM generation from LIDAR data", *International Archives Of Photogrammetry Remote Sensing And Spatial Information Sciences*, 34(3/W4): p. 23-30, 2001.
- [29] K. Krauss, and W. Rieger, "Processing of laser scanning data for wooded areas", *photogrammetric Week, Citeseer*, 1993.
- [30] C. Briese, and N. Pfeifer. "Airborne laser scanning and derivation of digital terrain models", *Fifth Conference on Optical*. 2001.
- [31] W. Schickler, and A. Thorpe. "Surface estimation based on LIDAR", *Conference on proceedings of the ASPRS Annual*. Citeseer, 2001.
- [32] M. Vaaja, A. Kukko, H. Kaartinen, M. Kurkela, E. Kasvi, C. Flener, and P. Alho. "Data processing and quality evaluation of a boat-based mobile laser scanning system", *Sensors*, 13(9), 12497-12515, 2013.
- [33] G. Sithole, and G. Vosselman. "Comparison of filtering algorithms", *workshop on proceedings of the ISPRS working group III/3*, 2003.
- [34] W.L. Martinez, A.R. Martinez, A. Martinez, and J. Solka, "Exploratory data analysis with MATLAB", 2010: CRC Press.
- [35] A. Almansa, F. Cao, Y. Gousseau, and B. Rougé. "Interpolation of digital elevation models using AMLE and related methods", *IEEE Trans. Geosci. Remote Sens*, 40, 314-325, 2002.
- [36] E.S. Anderson, J.A. Thompson, and R.E. Austin. "LiDAR density and linear interpolator effects on elevation estimates", *Int. J. Remote Sens*, 26, 3889-3900, 2005.
- [37] H. Arefi. "From LiDAR point clouds to 3D building models", *PHD thesis*, 2009.
- [38] W. Wang, H. Pottmann, and Y. Liu. "Fitting B-spline curves to point clouds by curvature-based squared distance minimization", *ACM Transactions on*

- Graphics (ToG), 25(2), 214-238, 2006.
- [39] R.C. Gonzalez, and R. Eugene Woods, "Digital image processing", ISBN number 9780131687288, Publisher: Prentice Hall. 2008.
- [40] B. Jähne, H. Haussecker, and P. Geissler, "Handbook of computer vision and applications", Citeseer, Vol. 2. 1999.
- [41] H. Arefi, P. d'Angelo, H. Mayer, and P. Reinartz. "Iterative approach for efficient digital terrain model production from CARTOSAT-1 stereo images", Journal of Applied Remote Sensing 5, 053527-053527-053519, 2011.
- [42] H. Arefi, and M. Hahn, "A morphological reconstruction algorithm for separating off-terrain points from terrain points in laser scanning data", International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, 36(3/W19): p. 120-125, 2005.
- [43] X. Men. "A slope-and elevation-based filter to remove non-ground measurements from airborne LIDAR data", UCGIS Summer Assembly, 28. 2005.
- [44] Z. Hui, Y. Hu, Y. Z. Yevenyo, and X. Yu. "An improved morphological algorithm for filtering airborne LIDAR point cloud based on multi-level kriging interpolation", Remote Sensing 8.1-35, 2016.
- [45] J. Cohen. "A coefficient of agreement for nominal scales", Educational and Psychological Measurement. 20(1): 37-46, 1960.



Presenting a morphological based approach for filtering the point cloud to extract the digital terrain model

Behnaz Bigdeli^{1*}, Hamed Amini Amirkolae², Parham Pahlavani³

1- Department of Civil Engineering, Shahrood University of Technology, Shahrood, Iran

2- PHD student, School of Surveying and Geospatial Eng., College of Eng., University of Tehran, Tehran, Iran

3- School of Surveying and Geospatial Eng., College of Eng., University of Tehran, Tehran, Iran

Abstract

The Digital terrain model is an important geospatial product used as the basis of many practical projects related to geospatial information. Nowadays, a dense point cloud can be generated using the LiDAR data. Actually, the acquired point cloud of the LiDAR, presents a digital surface model that contains ground and non-ground objects. The purpose of this paper is to present a new approach of extracting the digital terrain model from the digital surface model. In the first step, noises were removed by preprocessing; then the irregular point cloud was converted to raster data. In the next step, the proposed gradual geodesic dilation and labeling approaches scan were applied in order to detect and eliminate the non-ground objects. The basis of gradual geodesic dilation approach was to increase the structural element size in each step, investigate the height heterogeneity and remove the non-ground objects, gradually. Also, utilizing the innovative scan labeling approach which operated based on slope differential helped to remove the non-ground objects completely .

Finally, the non-ground objects were removed and the lost regions were retrieved and the digital terrain model was generated by interpolation. For analyzing the proposed approach, the reference data of the ISPRS was employed. The analyzing results in the five test areas indicated 4.61%, 6.97% and 3.17% for Type I, Type II and total errors, respectively. These results clarify the good performance of the proposed approach for detecting the non-ground objects.

Key words: Digital Terrain Model, Point Cloud, Geodesic Dilation, Labeling, non-Ground Objects