

ارائه یک روش بهبود یافته مبتنی بر الگوریتم تبدیل هاف به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی

سروش مطیب^۱، فرهاد صمدزادگان^{۲*}، مسعود ورشوساز^۳

۱- کارشناسی ارشد فتوگرامتری، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

۲- استاد گروه فتوگرامتری و سنجش از دور، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

۳- دانشیار گروه فتوگرامتری و سنجش از دور، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۰/۰۹/۰۱ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۱/۰۱/۱۴

چکیده

سنجنده‌های حرارتی غیر متریک، پس از گذشت مدت زمانی از کالیبراسیون آزمایشگاهی خارج شده و به منظور تصحیح پارامترهای توجیه داخلی و اعوجاجات عدسی نیازمند کالیبراسیون مجدد می‌باشند. در این راستا جهت تولید محصولات فتوگرامتری با دقت هندسی مطلوب، تعیین پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده غیر متریک به منظور کاهش خطا توجیه نسبی و حل سرشکنی باندل اجسمنت امری ضروری است. هدف از این تحقیق ارائه یک روش نوین جهت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیرمتریک به عنوان یک مرحله پیش‌پردازش اساسی جهت تولید محصولات فتوگرامتری با دقت هندسی مطلوب می‌باشد. در روش پیشنهادی به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیرمتریک، از یک الگو کالیبراسیون به شکل یک صفحه مستطیلی شامل تارگت‌های دایره‌ای توخالی با هندسه قرارگیری متقارن در کنار یکدیگر استفاده شده است. وجود دایره‌های توخالی موجب ایجاد اختلاف دمایی و در نهایت ایجاد تضاد و وضوح در صفحه الگو کالیبراسیون حرارتی می‌گردد. با توجه به قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین سنجنده‌های حرارتی، تارگت‌های دایره‌ای به صورت بیضی در تصویر ثبت می‌گردند. به همین دلیل، در این مقاله جهت برازش و استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی تارگت‌های بیضی شکل در فضا تصویر از الگوریتم تبدیل هاف استفاده شده است. علت این امر آن است که تبدیل هاف جهت برازش بیضی از پارامترهای کانون بیضی استفاده می‌کند و نیاز به استخراج کامل خطوط محیطی بیضی ندارد. در روش به کار گرفته شده در این مقاله از معادلات شرط هم خطی جهت محاسبه المان‌های کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی استفاده شده است. به منظور ارزیابی روش پیشنهادی آزمایش‌های مختلفی انجام شد. نتایج این آزمون‌ها که بر اساس معیار میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر انجام گردید، دقت کالیبراسیون هندسی را ۰/۰۳ پیکسل ارزیابی نموده است. علاوه بر این روش پیشنهادی جهت نگاشت مجدد مرکز کانونی تارگت‌ها به صفحه الگو کالیبراسیون با استفاده از پارامترهای کالیبراسیون برآورد شده، میانگین خطا بین مختصات تصویری واقعی و مختصات واقعی تارگت‌ها در فضا زمینی را به مقدار ۰/۲۸ پیکسل نسبت به روش معادله مقاطع مخروطی بهبود بخشیده است.

کلید واژه‌ها: توجیه داخلی، کالیبراسیون هندسی، سنجنده حرارتی، الگوریتم تبدیل هاف، شرط هم خطی.

* نویسنده مکاتبه کننده: تهران، دانشگاه تهران، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی.

تلفن: ۰۲۱۸۸۰۰۸۸۴۱

۱- مقدمه

تصویربرداری حرارتی مادون قرمز یک روش منظم برای جمع‌آوری، ذخیره‌سازی و تحلیل انرژی تابشی مادون قرمز با استفاده از سامانه‌های تصویربرداری مادون قرمز است. تصویر حرارتی، تصویری است که نقشه توزیع سطوح مختلف انرژی تابشی مادون قرمز را از سطحی از جسم که قابل مشاهده است، نشان می‌دهد. روش تصویربرداری حرارتی به منظور تشخیص و ردیابی، شناسایی و اندازه‌گیری تابش حرارتی (اشعه فروسرخ یا مادون قرمز ساطع شده از اجسام با دما بیشتر از صفر درجه کلوین و یا ۲۷۳- درجه سانتی‌گراد) از سطح یک جسم به کار می‌رود. در سال‌های اخیر استفاده از این روش به‌طور گسترده در حوزه فتوگرامتری و بینایی ماشین^۱ به کار گرفته شده است [۱، ۲ و ۳].

با توجه به هندسه ضعیف داخلی [۴] و کیفیت رادیومتریک پایین [۵] تصاویر اخذ شده توسط این دسته از سنجنده‌ها، امکان به‌کارگیری آن‌ها در پروژه‌های فتوگرامتری برد کوتاه با چالش اساسی مواجه بوده است. بر همین اساس تحقیقات گسترده‌ای در زمینه کالیبراسیون این دسته از سنجنده‌های رقومی غیر متریک ارائه شده است. [۶، ۷، ۸، ۹، ۱۰ و ۱۱]. در حالت کلی انجام کالیبراسیون سنجنده رقومی غیر متریک جهت تعیین و بررسی پارامترهای موقعیت نقطه اصلی، فاصله کانونی، اعوجاج عدسی (شامل اعوجاج شعاعی و خروج از مرکزیت عدسی)، هندسه صفحه کانونی (صاف بودن صفحه کانونی، تعامد محورهای مختصات، اندازه پیکسل‌ها)، تغییرات هندسه داخلی سیستم سنجنده مخصوصاً با یک عدسی باقابلیت فوکوس و همچنین ثبات و استواری پارامترهای کالیبراسیون انجام می‌گیرد [۱۲، ۱۳ و ۱۴].

در شکل (۱) دیاگرام کلی کالیبراسیون هندسی

سنجنده رقومی حرارتی غیر متریک ارائه شده است. به‌طور کلی به‌منظور انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده‌های رقومی حرارتی غیر متریک سه مرحله اساسی در نظر گرفته می‌شود. مراحل شامل اخذ تصاویر از الگو کالیبراسیون، استخراج مختصات دو بعدی دقیق تارگت‌ها^۲ جهت برقراری ارتباط با فضا زمینی و همچنین انتخاب مدل ریاضی مناسب به‌منظور برآورد پارامترهای کالیبراسیون می‌باشند. لازم به ذکر است همان‌طور که در ادامه بیان خواهد شد در این مقاله فقط از الگو کالیبراسیون دایره‌ای به‌منظور پیاده سازی و ارزیابی نتایج استفاده شده است. با این حال در زمینه کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی از الگو کالیبراسیون صفحه شطرنجی و مربعی نیز در برخی تحقیقات استفاده می‌گردد. لذا در دیاگرام کلی نمایش الگو صفحه شطرنجی برای بیان کامل و روشن روند کلی انجام کالیبراسیون هندسی برای یک سنجنده حرارتی می‌باشد.

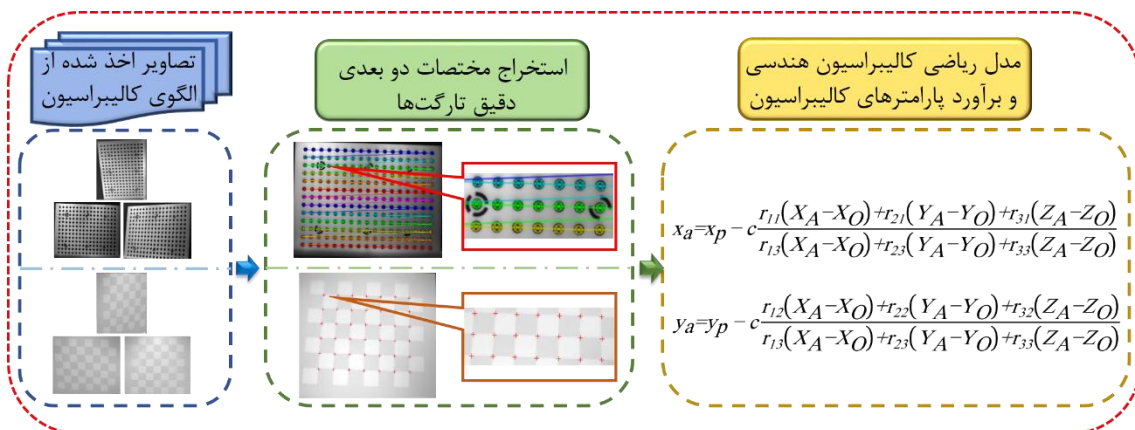
با توجه به دیاگرام شکل (۱) پس از اخذ تصاویر از الگو، نیاز به استخراج مختصات دو بعدی تارگت و برقراری ارتباط با فضا زمینی با استفاده از مدل ریاضی کالیبراسیون هندسی و برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی می‌باشد.

به‌طور کلی کالیبراسیون سنجنده‌های حرارتی غیر متریک در دو دسته کالیبراسیون رادیومتریک و هندسی دسته‌بندی می‌گردد. کالیبراسیون رادیومتریک، جهت ذخیره صحیح و دقیق میزان حرارت طیف بازگشتی و ثبت شده از هدف مورد نظر با مقدار واقعی ثبت شده توسط سنجنده انجام می‌شود. هدف از انجام کالیبراسیون رادیومتریک اطمینان از دقت و صحت اندازه‌گیری‌ها توسط سنجنده حرارتی می‌باشد. برای این منظور، جهت تعیین رابطه بین حرارت و مقدار شدت روشنایی ثبت شده توسط سنجنده حرارتی در اکثر اوقات از یک جسم سیاه با دما معلوم تصویربرداری

² Target¹ Computer Vision

رادیومتریک سنجنده حرارتی غیر متریک استفاده می شود نمایش داده شده است [۲۰].

می شود [۱۵، ۱۶، ۱۷، ۱۸ و ۱۹]. در شکل (۲) نمونه جسم سیاه که از آن جهت انجام کالیبراسیون



شکل ۱: دیاگرام کلی کالیبراسیون هندسی سنجنده غیر متریک



شکل ۲: نمایش یک جسم سیاه

محصولات فتوگرامتری امری ضروری است [۲۳ و ۲۴]. روش‌های مورد استفاده جهت انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی شباهت زیادی به سنجنده مرئی دارند. لذا بیشترین تفاوت موجود، انتخاب الگو کالیبراسیون از دیدگاه نوع هندسه تارگت‌ها (صفحه شطرنجی، مربعی و یا دایره‌ای) و جنس الگو به‌منظور شناسایی توسط سنجنده حرارتی می‌باشد. در این راستا جهت شناسایی هندسه تارگت‌های موجود در الگو کالیبراسیون نیاز است که ضریب بازتابش حرارتی زمینه و پس‌زمینه الگو کالیبراسیون تفاوت داشته باشند [۲۵]. همچنین استفاده از تارگت‌هایی که جنس

در کالیبراسیون هندسی، هدف محاسبه و تعیین المان‌های توجیه داخلی، خارجی و اعوجاجات عدسی می‌باشد. [۱۳، ۲۱ و ۲۲]. با مشخص بودن المان‌های فوق رابطه صحیح هندسی بین تصویر حرارتی و زمینی برقرار و امکان محاسبه مختصات صحیح سه بعدی زمینی فراهم می‌شود. در سنجنده حرارتی نیز مانند سنجنده مرئی، هر مرحله پردازشی از جمله تابش طیف الکترومغناطیس تا دریافت، ذخیره و تشکیل تصویر، می‌تواند اثراتی بر روی داده‌ها به‌جای بگذارد. لذا جهت حذف این اثرات و افزایش دقت هندسی و مکانی، انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی، به‌منظور تولید

استحکام شبکه کالیبراسیون به بیش از یک تصویر از الگو نیاز می‌باشد. لذا جهت تصویربرداری از الگو کالیبراسیون پارامترهای مختلفی دخیل می‌باشند که از مهم‌ترین آن‌ها می‌توان به موارد ذیل اشاره نمود [۲۹]:

- تصویربرداری به صورتی باشد که تمام تارگت‌های الگو کالیبراسیون توسط تصویر پوشش داده شوند. در غیر این صورت هر تارگت حداقل در سه تصویر موجود باشد.
- زاویه بین محور ایستگاه‌های اخذ تصویر بین ۳۰ تا ۹۰ درجه باشد.

- به منظور عدم وابستگی پارامترهای توجیه داخلی، در هر ایستگاه سنجنده ۹۰ درجه دوران داده شود و مجدداً از همان زاویه تصاویر اخذ گردند.

به منظور انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده‌های حرارتی غیر متریک معمولاً از یک الگو کالیبراسیون حاوی تارگت‌ها با هندسه صفحه شطرنجی، مربعی و یا دایره‌ای استفاده می‌گردد [۲۵، ۲۸ و ۳۰]. علاوه بر این به منظور شناسایی و استخراج مختصات دو بعدی تارگت‌ها، الگو کالیبراسیون در معرض تابش یک منبع انرژی حرارتی (فعال و یا غیرفعال) قرار می‌گیرد. در این راستا جهت استخراج مختصات دو بعدی از تارگت‌های صفحه شطرنجی و مربعی، از روش‌های استخراج گوشه^۴ استفاده می‌شود [۲۵].

در الگوهای صفحه شطرنجی بهترین عوارض قابل استخراج از الگو به عنوان نقاط گرهی تارگت‌ها و برقراری ارتباط با فضا زمینی عوارض گوشه‌ای مستخرج از تقاطع خطوط افقی و عمودی می‌باشند [۲۵]. در این راستا عملگر هریس^۵ [۳۱] دارای بهترین عملکرد جهت استخراج گوشه‌ها از الگو صفحه شطرنجی است [۳۲].

آن‌ها دارای میزان انتشار^۱ حرارتی متفاوتی می‌باشند؛ بیشترین تضاد وضوح^۲ را از دیدگاه بازتابش حرارتی در الگو کالیبراسیون ایجاد می‌کنند. بنابراین جنس تارگت عاملی مؤثر در افزایش دقت شناسایی و استخراج هندسه تارگت‌ها محسوب می‌شود. برای مثال می‌توان به استفاده از فویل آلومینیومی به عنوان جایگزین مربع‌های سفید الگو صفحه شطرنجی [۲۶] اشاره کرد. در بخش ۲ به موارد بیشتری از الگوهای کالیبراسیون با مواد اولیه و میزان انتشار حرارتی متفاوت اشاره شده است.

به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک، الگوهای کالیبراسیون بر اساس پارامترهای مختلفی از قبیل تعداد ابعاد فضایی^۳، منبع انرژی (فعال و یا غیرفعال) و هندسه تارگت‌ها تقسیم‌بندی می‌شوند [۲۴]. استفاده از الگو دو بعدی یک راه حل کم هزینه تر با پیچیدگی ریاضی و هزینه محاسباتی کمتر نسب به الگو سه بعدی است [۲۷]. همچنین جهت برآورد دقیق پارامترهای کالیبراسیون با استفاده از الگو سه بعدی نیاز است که با دقت بالایی موقعیت فضایی صفحه‌های دو بعدی عمود به یکدیگر بر روی وجوه خود تعیین شوند [۲۷]. در این راستا الگو کالیبراسیون دو بعدی در این تحقیق مورد استفاده قرار گرفته است. در شکل (۳) انواع الگوهای مورد استفاده کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک از دیدگاه هندسه تارگت‌ها نمایش داده شده است.

در شکل (۳) انواع مختلف الگوهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک از جمله صفحه شطرنجی، مربعی و دایره‌ای با هندسه متقارن و غیرمتقارن نمایش داده شده است. در الگوهای دوبعدی و سه بعدی مورد استفاده در کالیبراسیون هندسی به منظور عدم وابستگی بین فاصله اصلی و مقیاس و همچنین افزایش

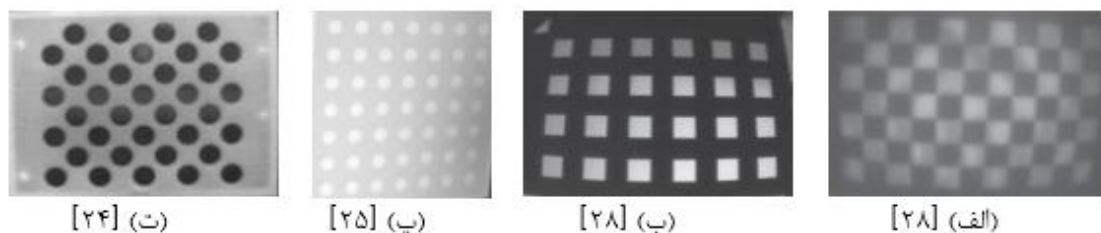
¹ Emissivity

² Contrast

³ Dimension

⁴ Corner detection

⁵ Harris

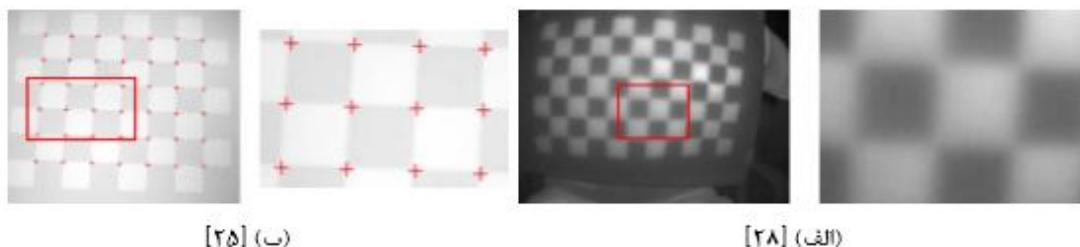


شکل ۳: الگوهای کالیبراسیون شامل تارگت‌ها با هندسه گوناگون. الف) صفحه شطرنجی (ب) مربعی (پ) دایره‌ای با هندسه

متقارن (ت) دایره‌ای با هندسه نامتقارن

میزان بازتابش متفاوت جهت افزایش وضوح و افزایش دقت استخراج گوشه‌ها همچنان به دلیل درهم آمیختگی پیکسل‌های مجاور تصویر حرارتی ناشی از قدرت تفکیک مکانی پایین سنجنده حرارتی امکان پذیر نمی‌باشد [۲۵]. در شکل (۴) نمونه‌ای از به کارگیری الگو صفحه شطرنجی به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک نمایش داده شده است.

علی‌رغم اینکه تارگت‌های دارای زمینه سفید و سیاه بازتاب‌های مختلفی از نقطه نظر رادیومتریکی (بسته به میزان گرما سطح تارگت که ناشی از رنگ آن می‌باشد) دارند، با این حال، این دسته از روش‌ها، با توجه به قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین تصاویر حرارتی سنجنده‌های حرارتی غیر متریک، امکان استخراج گوشه‌ها با دقت زیر پیکسل را ندارند [۲۵]. در این راستا استفاده از الگو صفحه شطرنجی با جنس‌های مختلف و



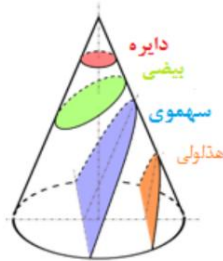
شکل ۴: نمایش الگو صفحه شطرنجی در تصویر حرارتی. الف) قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین سنجنده حرارتی (ب) عدم استخراج گوشه‌ها با دقت زیر پیکسل

مات شدگی^۱ می‌باشند. علاوه بر این به دلیل هندسه منعطف، امکان شناسایی بیضی بهینه در تصاویر اخذ شده از آن فراهم است [۲۵ و ۳۳]. روش‌هایی که از تارگت‌های کالیبراسیون دایره‌ای استفاده می‌کنند، به‌طور معمول از روش‌های برازش بیضی جهت استخراج مختصات دو بعدی مرکز تارگت بهره می‌گیرند. از جمله این روش‌ها معادله مقاطع

در شکل (۴-الف) قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین سنجنده حرارتی در تصویربرداری از الگو کالیبراسیون و در شکل (۴-ب) عدم استخراج گوشه‌ها با دقت زیر پیکسل ارائه شده است. در طرف مقابل، استفاده از الگو کالیبراسیون با تارگت‌های دایره‌ای و استخراج مختصات دو بعدی مرکز دایره‌ها به‌منظور برقراری ارتباط با فضا زمینی و برآورد پارامترهای کالیبراسیون نتایج قابل قبولی ارائه می‌دهند [۲۵]. تارگت‌های دایره‌ای به دلیل متقارن بودن دارای حساسیت کمتری نسبت به پدیده

^۱ Blur

همچنین با توجه به شکل (۵) بیان می‌گردد که دایره حالت خاصی از بیضی است.

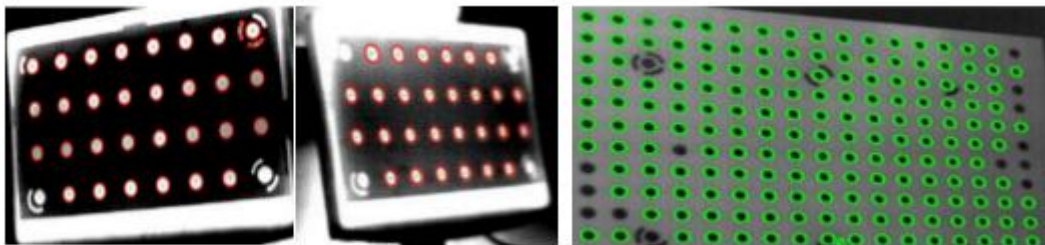


شکل ۵: نمایش تقاطع مخروط با صفحات مختلف [۳۴]

مخروطی می‌باشد. یک مقطع مخروطی منحنی است که از تقاطع یک مخروط با یک صفحه ایجاد می‌گردد.

وجود نويز [۳۸] و تصویربرداری با زاویه مایل به‌عنوان پارامتر طراحی شبکه می‌باشند [۲۹]. در این راستا موارد فوق موجب از دست رفتن تعدادی از تارگت‌ها می‌شود و به بالطبع دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی را کاهش می‌دهد. در شکل (۶) نتایج بصری از دست رفتن تارگت‌ها به دلیل محدودیت‌های فوق ارائه شده است.

در این روش از طریق معادله خطوط گرادیان مماس بر بیضی در نقاط محیط بر عارضه و میانگین‌گیری اقدام به استخراج بیضی و مرکز کانونی آن به‌عنوان مختصات دو بعدی تارگت در فضا تصویر می‌شود. [۳۵ و ۳۶]. با نگاهی به تحقیقات جاویدی [۳۴] و آرفته [۳۷] دیده می‌شود که روش‌های گرادیان مبنا جهت استخراج و برازش خطوط محیطی بیضی تحت تأثیر عواملی مانند قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین تصاویر حرارتی [۴]



(ب) [۳۷]

(الف) [۳۴]

شکل ۶: نمایش از دست رفتن تارگت‌ها به دلیل محدودیت‌های سنجنده حرارتی غیر متریک. (الف) تارگت‌هایی دایره‌ای سبز استخراج شده توسط الگوریتم معادله مخروطی (ب) تارگت‌هایی دایره‌ای قرمز استخراج شده توسط الگوریتم معادله مخروطی

هاف [۳۹] استفاده شده است. مزیت روش پیشنهادی عدم نیاز به استخراج کامل خطوط محیطی بیضی است. به عبارت بهتر در روش پیشنهادی با استخراج پیکسل-ها یا نقاط انتهایی محور اصلی بیضی الگوریتم قادر به استخراج بیضی در حالت‌های کامل و ناقص است [۳۹]. همان‌طور که در بخش پیاده سازی بیان می‌شود، روش تبدیل هاف موجب استخراج و حفظ تارگت‌های از دست رفته به دلیل محدودیت‌های مذکور (قدرت

در شکل (۶-الف) تارگت‌هایی که با دایره سبز مشخص شده‌اند توسط الگوریتم معادله مخروطی از الگو کالیبراسیون استخراج گردیده‌اند. همچنین در شکل (۶-ب) تارگت‌ها با دایره قرمز بیانگر تارگت‌های استخراج شده با استفاده از الگوریتم معادله مخروطی می‌باشند. به همین دلیل جهت غلبه بر مشکلات روش‌های گرادیان مبنا در این مقاله جهت برازش و استخراج دقیق مرکز کانونی بیضی از الگوریتم تبدیل

رززوتارسکی و همکاران (۲۰۰۸)، جهت بازسازی سه‌بعدی از تصاویر حرارتی اقدام به کالیبراسیون هندسی شده است. در این رویکرد به‌منظور شناسایی الگو کالیبراسیون صفحه شطرنجی توسط سنجنده حرارتی از فویل آلومینیومی در محل مربع‌های سفید الگو صفحه شطرنجی استفاده شده است. پس از استخراج عوارض گوشه‌ای از الگو پارامترهای کالیبراسیون برآورد شده‌اند [۲۶]. محد و همکاران (۲۰۱۲)، از الگو صفحه شطرنجی که داخل مربع‌های سیاه از مواد گچی به‌صورت ژل سرد شده و لامپ ۵۰۰ واتی برای انتقال حرارت به الگو به‌منظور انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی استفاده شده است. علاوه بر این ساخت این الگو ارزان است و نتایج نشان می‌دهد که می‌تواند ۳۹٪ مؤثرتر از صفحه شطرنجی گرم شده معمولی برای کالیبراسیون سنجنده حرارتی استفاده شود [۴۱].

ساپونارو و همکاران (۲۰۱۵)، الگو صفحه شطرنجی، جهت حفظ گرما تولید شده توسط منبع گرمایی بر روی یک صفحه سرامیکی قرار داده شده است. نتایج نشان می‌دهد که قرار دادن الگو بر روی کاشی سرامیکی لعاب‌دار موجب حفظ گرما در سطح الگو برای مدت زمان ۱۰ تا ۲۰ دقیقه می‌گردد. همچنین عوارض گوشه‌ای با دقت بیشتری استخراج می‌شوند [۴۰].

جواد نژاد و همکاران (۲۰۲۰)، از الگو صفحه شطرنجی ۱۱ × ۱۱ ساخته شده از کاغذ مقوایی و مربع‌های فلزی بازتابنده ۱/۵ اینچی (۳۸/۱ میلی‌متر) جهت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی استفاده شده است. تضاد وضوح حرارتی جهت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی از طریق نگه داشتن الگو کالیبراسیون در محیط خارجی و آسمان ابری ایجاد شده است. سرانجام با استفاده از جعبه ابزار کلتک^۱ نرم افزار متلب پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده برآورد می‌شوند [۴۲].

تفکیک مکانی و وضوح پایین، وجود نویز و ... می‌شود؛ بنابراین با افزایش تعداد تارگت‌ها، پارامترهای کالیبراسیون هندسی با دقت بالاتری تخمین زده می‌شوند.

در ادامه پس از ارائه مطالعات مروری در بخش ۲ به شرح روش پیشنهادی در بخش ۳ پرداخته شده است. ارزیابی و بحث در مورد نتایج روش تحقیق در بخش ۴ مورد بحث و بررسی قرار می‌گیرد. سرانجام نتیجه‌گیری و پیشنهادهای آتی تحقیق در بخش ۵ ارائه می‌گردد.

۲- مروری بر تحقیقات پیشین

تاکنون الگوهای گوناگونی به‌منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی مورد استفاده قرار گرفته‌اند. در این راستا از رایج‌ترین این الگوها به الگو صفحه شطرنجی و یا الگو با تارگت‌های دایره‌ای اشاره می‌شود [۲۴ و ۳۳]. در این بخش به‌منظور مروری بر تحقیقات پیشین، مقالات بر اساس نوع هندسه تارگت‌های الگو کالیبراسیون، منبع انرژی (فعال و یا غیرفعال) و جنس الگو کالیبراسیون به دو دسته تقسیم می‌شوند.

در دسته اول الگوهای صفحه شطرنجی با جنس و منابع مختلف انرژی حرارتی بررسی می‌شوند. الگو صفحه شطرنجی از جنس و مواد اولیه مختلفی جهت تشخیص توسط سنجنده حرارتی ساخته می‌شود. همان‌گونه که در بخش ۱ بیان شد در الگوهای صفحه شطرنجی بهترین عوارض قابل استخراج از الگو به‌عنوان مختصات دو بعدی تارگت در فضا تصویر عوارض گوشه‌ای می‌باشند [۲۵]. این عوارض از تقاطع خطوط افقی و عمودی الگو با استفاده از عملگر هریس قابل استخراج می‌باشند [۳۲].

در برخی از تحقیقات از الگو کالیبراسیون صفحه شطرنجی قابل مشاهده برای سنجنده مرئی غیر متریک استفاده شده است [۴۰]. این رویکرد نیاز به تابش حرارت و یک مرحله پیش پردازش تصاویر جهت بهبود وضوح گوشه‌های تصاویر دارد. همچنین هیچ ارزیابی کمی برای اندازه‌گیری دقت به دست آمده انجام نمی‌شود [۲۵].

¹ Caltech

شیواکومار و همکاران (۲۰۲۰)، جهت انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی از الگو کالیبراسیون صفحه شطرنجی آلومینیومی استفاده شده است. در این تحقیق به منظور تشخیص گوشه‌های الگو صفحه شطرنجی، با توجه به عملکرد ضعیف آشکارساز صفحه شطرنجی کتابخانه *OpenCV* پایتون از پیاده‌سازی *libcb Detect* ++C استفاده شده است. سپس پس از استخراج گوشه‌ها با استفاده از جعبه ابزار کالیبراسیون دوربین چشم ماهی^۱ کتابخانه *OpenCV* پایتون پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی برآورد می‌شوند [۴۳].

در الگوهای کالیبراسیون صفحه شطرنجی استخراج عوارض گوشه‌ای متأثر از لبه‌های ضعیف و قدرت تفکیک مکانی پایین تصاویر حرارتی می‌باشد [۲۵]. لذا به موجب درهم آمیختگی پیکسل‌های مجاور در تصاویر حرارتی امکان استخراج گوشه‌ها با دقت زیر پیکسل امکان پذیر نیست. علاوه بر این بر اساس تحقیقات انجام شده الگو با تارگت‌های دایره‌ای نتایج دقیق تری را ارائه می‌دهد [۲۵].

علاوه بر اینکه انتقال و حفظ حرارت به یک صفحه شطرنجی اسکن شده کار دشواری است و معمولاً به منبع گرمایشی فعال همچون لامپ نیاز دارد [۲۸] و [۴۴]. در الگو کالیبراسیون صفحه شطرنجی با توجه به استفاده از منبع گرمایشی فعال، توزیع یکنواخت و حفظ گرما در تمام محدوده الگو امری دشوار بوده و از لحاظ هزینه و زمان نیز مقرون به صرفه نیست.

دسته دیگر از الگوهای کالیبراسیون مورد بررسی جهت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک، الگو کالیبراسیون حاوی تارگت‌های دایره‌ای می‌باشند. تارگت‌های دایره‌ای می‌توانند به دو صورت توخالی و یا تو پُر و همچنین به دو شکل هندسی متقارن^۲ و یا

غیرمتقارن^۳ در کنار یکدیگر قرار گیرند. از دیدگاه بررسی نوع منبع انرژی در الگو کالیبراسیون دایره‌ای، در تحقیق [۱۵، ۴۵ و ۴۶] از الگو با تارگت-های دایره‌ای فعال استفاده شده است. همچنین صفحه الگو کالیبراسیون به اندازه قطر لامپ *LED* برش داده شده و با تعبیه کردن لامپ‌ها در صفحه، الگویی با نقاط کنترل دایره‌ای جهت تشخیص توسط سنجنده حرارتی و انجام کالیبراسیون تولید کرده‌اند.

بر اساس نتایج تحقیقات یکی از مشکلات استفاده از منبع انرژی فعال در الگو کالیبراسیون دایره‌ای این است که به دلیل اثر پراکنش نور به وجود آمده [۴۷] مرکز لامپ‌های تارگت را نمی‌توان با دقت بالا اندازه‌گیری کرد [۴۸]. همچنین تعبیه لامپ‌ها در الگو موجب افزایش وزن الگو کالیبراسیون می‌شود و نیاز به یک منبع تغذیه انرژی خارجی دارد [۴۷]. از این رو الگوهای کالیبراسیون با منبع انرژی غیرفعال (مانند صفحه نمایشگر کامپیوتر [۳۷]) به موجب ایجاد اختلاف دما کافی در تشخیص صفحه الگو و همچنین استخراج تارگت‌ها به عنوان مختصات دو بعدی نتایج قابل قبولی را ارائه می‌دهند [۲۸، ۳۴ و ۴۴]. همچنین استفاده از منبع انرژی غیرفعال موجب افزایش زمان حفظ حرارت در سطح الگو کالیبراسیون می‌شود و از دیدگاه اقتصادی مقرون به صرفه است [۴۹].

در ادامه از دیدگاه استخراج مختصات دو بعدی مرکز تارگت‌های دایره‌ای بیان می‌شود که با توجه به قدرت تفکیک مکانی پایین و اعوجاجات عدسی سنجنده حرارتی تارگت‌های دایره‌ای در اکثر تصاویر اخذ شده با جهات و زوایای مختلف از الگو کالیبراسیون به صورت بیضی تصویر خواهند شد [۳۴]؛ بنابراین جهت استخراج مختصات دو بعدی مرکز تارگت‌های دایره‌ای از الگوریتم‌های برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی استفاده می‌شود.

یکی از روش‌های برازش و استخراج بیضی روش

^۱ Fisheye

^۲ Symmetric

^۳ Asymmetric

کالیبراسیون با هندسه دایره‌ای متقارن و تعداد 4×7 دایره انتخاب گردیده است. در این پژوهش جهت آشکارسازی تارگت‌ها از منبع گرمایش غیرفعال (صفحه روشن مانیتور کامپیوتر) استفاده شده است. در ادامه با استفاده از رویکرد معادله مقاطع مخروطی [۳۵] اقدام به برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی‌های موجود در الگو کالیبراسیون شده است. سرانجام پس از انجام کالیبراسیون هندسی برای ۱۶ تصویر، میانگین خطا نگاشت مجدد 0.47 پیکسل جهت تخمین پارامترهای توجیه داخلی و اعوجاجات عدسی حاصل شده است [۳۷].

شرام و همکاران (۲۰۲۰)، به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی در محدوده‌های طیفی مختلف (مرئی، مادون قرمز نزدیک، مادون قرمز متوسط و مادون قرمز بلند) امواج الکترومغناطیس از الگو کالیبراسیون تصویربرداری شده است. در روش پیشنهادی به منظور برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت‌های دایره‌ای از الگوریتم آشکار ساز دایره^۱ (*findCirclesGrid()*) کتابخانه *OpenCV* پایتون [۵۰] استفاده شده است. این تابع به بررسی وجود شبکه‌ای از دایره‌ها در تصویر ورودی می‌پردازد. بنابراین در صورت وجود شبکه‌ای از دایره‌ها، تابع مرکز دایره‌ها را تعیین می‌کند و اگر تمام مراکز پیدا شده باشند و در یک ترتیب معین (ردیف به ردیف، از چپ به راست در هر سطر) قرار گرفته باشند، تابع مقدار غیر صفر را برمی‌گرداند. در غیر این صورت، اگر تابع نتواند تمام مراکز را تعیین کند مقدار صفر را بر می‌گرداند. در این راستا تارگت‌های دایره‌ای توسط آشکارساز *OpenCV* به‌سختی قابل تشخیص می‌باشند. سرانجام بر اساس نتایج بیان می‌گردد که نسبت وضوح به نویز^۲ و الگوریتم‌های مختلف تشخیص ویژگی *OpenCV* دلایل تغییر دقت کالیبراسیون هندسی است [۳۰].

خاصیت دوگانگی مخروط می‌باشد [۳۶]. در این روش به منظور برازش بیضی و حداقل نمودن خطا برازش از روش کمترین مربعات استفاده می‌شود [۳۶]. بر اساس تحقیقات صورت گرفته از جمله روش‌های معمول برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی به عنوان مختصات دو بعدی مرکز تارگت، معادله مقاطع مخروطی می‌باشد. در این روش از طریق معادله خطوط گرادیان مماس بر بیضی در نقاط محیط بر عارضه، اقدام به برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی از طریق میانگین‌گیری می‌شود [۳۵].

اوسامنتیگا و همکاران (۲۰۱۷)، ایده‌ای به منظور ساخت آسان و در عین حال بسیار دقیق و ارزان قیمت جهت طراحی الگو کالیبراسیون پیشنهاد شده است. تارگت‌های الگو کالیبراسیون بر روی مواد کامپوزیت آلومینیومی با استفاده از چاپگر صنعتی تهیه شده‌اند. در این تحقیق به منظور تصویربرداری از الگو از سنجنده حرارتی مدل *Flir T450sc* استفاده شده است. در این رویکرد به منظور برازش بیضی، با استفاده از الگوریتم تشخیص لبه منحنی‌های بسته جست‌وجو شده و منحنی‌ها با یک بیضی تقریب زده می‌شوند [۲۵].

جاویدی و همکاران (۲۰۱۷)، دو الگو پر کاربرد و رایج کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک یعنی استفاده از تارگت‌های مربعی و دایره‌ای به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک بررسی می‌شوند. در الگو کالیبراسیون مربعی به منظور استخراج مختصات دو بعدی تارگت‌ها از الگوریتم استخراج گوشه هریس استفاده شده است. همچنین جهت برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه از روش معادله مقاطع مخروطی [۳۵] استفاده گردیده است. در این رویکرد بر اساس مقایسه برآورد پارامترهای کالیبراسیون برتری نسبی الگو کالیبراسیون دایره‌ای نسبت به مربعی بیان شده است [۳۴].

آرفته و همکاران (۲۰۱۷)، از سنجنده حرارتی مدل *KEII MC1-640s* مورد استفاده در این تحقیق جهت کالیبراسیون هندسی استفاده شده است. همچنین الگو

¹ Circle detectors

² Contrast-to-noise

دقت تشخیص قطر تک بلور سیلیکون روش تشخیص بیضی بر اساس الگوریتم بهینه سازی طوفان مغزی تبدیل هاف پیشنهاد شده است. این روش از الگوریتم بهینه سازی طوفان مغزی برای جستجوی پارامترهای بیضی جهت دستیابی به حداکثر مقدار انباشتگر استفاده می کند. پس از استفاده از تبدیل هاف، مقدار دقیق اندازه گیری قطر تک کریستال سیلیکون حاصل می شود [۵۴].

شیا و همکاران (۲۰۲۰)، روشی جهت تشخیص دقیق سه بعدی شکافها جهت کنترل پرچ و کیفیت^۵ سطح هواپیما پیشنهاد شده است. به دلیل پیچیدگی توزیع روشنایی بر روی سطح هواپیما، ابتدا یک روش اندازه گیری سطح دقیق بر اساس طرح حاشیه ای^۶ پیشنهاد شده است. سپس بر اساس اطلاعات دو بعدی و سه بعدی، روشی برای شناسایی و مکان یابی خودکار پرچها و درزها بر اساس تشخیص بیضی بر اساس الگوریتم تبدیل هاف استفاده شده است [۵۵].

هوانگ و همکاران (۲۰۲۰)، جهت کشاورزی هوشمند مدل فازی *Mask R-CNN* به منظور شناسایی خودکار سطوح رسیدگی گوجه فرنگی پیشنهاد شده است. در ابتدا، جهت حاشیه نویسی خودکار تصاویر از یک مدل فازی *C-Mean* برای حفظ اطلاعات مکانی عناصر مختلف پیش زمینه و پس زمینه تصویر استفاده شده است. سپس با استفاده از روش تبدیل هاف موقعیت های لبه هندسی خاص گوجه فرنگی ها تعیین شده است [۵۶].

با توجه به بررسی های انجام شده در مطالعات پیشین، جهت انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک، استفاده از الگو کالیبراسیون دایره ای نتایج دقیق تر و قابل قبول تری را نسبت به تارگت های مربعی ارائه می دهد [۲۵ و ۳۴]. علاوه بر این یکی از چالش های مرتبط در استفاده از الگوهای دایره ای برآزش و

زیکای و همکاران (۲۰۲۱)، به منظور کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک از یک الگو کالیبراسیون شامل یک صفحه آلومینیومی سفید رنگ با دما پایین و حاوی تارگت های دایره ای با هندسه متقارن ۷×۷، یک صفحه فولادی ضد زنگ سیاه و یک صفحه گرمایشی استفاده شده است. همچنین تصویربرداری به صورت هم زمان توسط سنجنده مادون قرمز با طول موج بلند و سنجنده مرئی جهت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی انجام می شود. در این راستا با استفاده از شبکه عصبی روش *YOLO-V4* به سرعت الگو کالیبراسیون شناسایی می شود. در این تحقیق از روش تشخیص دایره در سطح قوس^۱ به جای سطح پیکسل^۲ برای تشخیص لبه های تارگت-های دایره ای الگو کالیبراسیون استفاده شده است. سرانجام پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی با خطا ریبروجکشن^۳ ۰/۵۴ پیکسل محاسبه شده است [۵۱].

گونزالس پرز و همکاران (۲۰۲۱)، از الگو صفحه شطرنجی از جنس پی وی سی^۴ و یک ورق آلومینیومی سیاه تعبیه شده در پشت الگو استفاده شده است. الگو کالیبراسیون حاوی تارگت های مربعی و دایره ای برش داده شده با پلاتر لیزری می باشند. ورق آلومینیومی در یخچال خنک می شود تا وضوح حرارتی مشخصی را در تصویر حرارتی بین مربع ها و دایره های صفحه شطرنجی ایجاد نماید. سرانجام به منظور برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی از روش ژانگ [۵۳] استفاده شده است. در ادامه به تحقیقات مرتبط با استخراج بیضی با استفاده از تبدیل هاف پرداخته شده است [۵۲].

کانگ و همکاران (۲۰۱۹)، به منظور بهبود سرعت و

¹ Arc-level

² Pixel-level

³ Reprojection error

⁴ Polyvinyl chloride (PVC)

⁵ Controlling riveting and quality

⁶ Fringe projection

علاوه بر این اگر پیکسل‌ها یا نقاط انتهایی محور اصلی بیضی موجود باشند، الگوریتم قادر به استخراج بیضی‌ها در حالت‌های کامل و ناقص است. همچنین به دلیل استفاده از پارامترهای کانون بیضی جهت استخراج و برازش بیضی در تصاویر دارای نویز متوسط عملکرد مناسبی دارد [۳۹]. در ادامه به شرح جزئیات مراحل روش پیشنهادی پرداخته شده است.

۳- روش پیشنهادی

در این تحقیق کالیبراسیون سنجنده حرارتی غیر متریک مدل $KEII MC1-640s$ ، از دیدگاه هندسی مورد بررسی قرار گرفته است. در روش پیشنهادی این تحقیق تمرکز اصلی بر روی برازش و استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه با استفاده از الگوریتم تبدیل هاف می‌باشد. در شکل (۷) دیاگرام روش پیشنهادی کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی نمایش داده شده است. در مقایسه با مراحل جاری کالیبراسیون یک سنجنده حرارتی، در روند پیشنهادی بهبود بخش تشخیص تارگت‌ها مدنظر بوده است. مطابق دیاگرام ارائه شده در شکل (۷)، کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک از ۴ مرحله ذیل تشکیل شده است: ۱- تصویربرداری از الگو کالیبراسیون و پیش پردازش تصاویر ۲- برازش و استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه با استفاده از الگوریتم تبدیل هاف ۳- برقراری ارتباط مختصات دو بعدی تارگت‌ها با فضا زمینی و همچنین برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی با استفاده از معادلات شرط هم خطی^۲ ۴- ارزیابی دقت کالیبراسیون هندسی با استفاده از معیار میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر^۳ [۵۷].

استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز تارگت‌ها به منظور برقراری ارتباط با فضا زمینی و برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی می‌باشد. در این راستا هر چه تعداد تارگت‌ها و مختصات دو بعدی مرکز تارگت‌ها با دقت بالاتری استخراج شوند موجب افزایش و بهبود دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی خواهد شد.

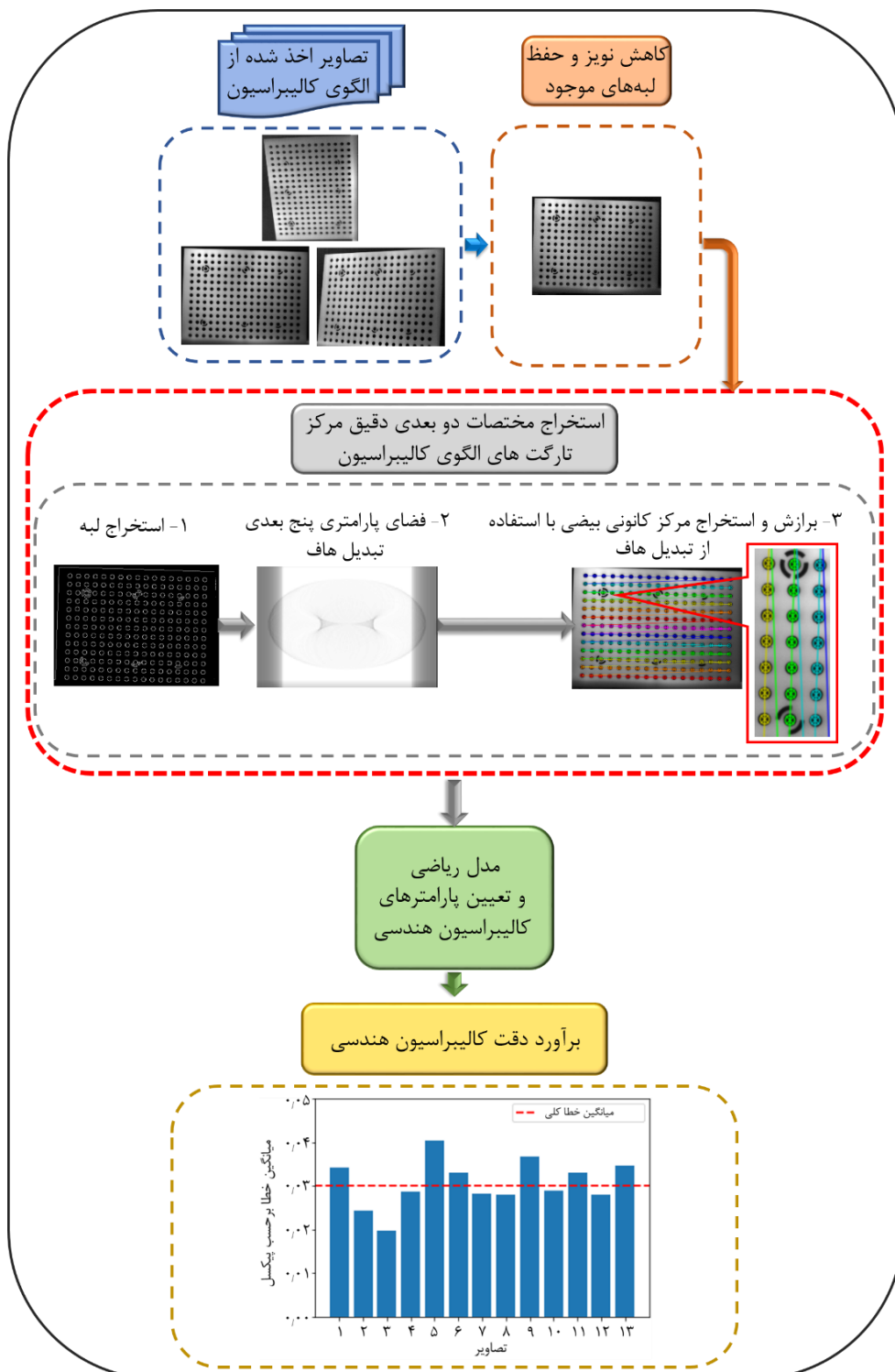
در تحقیقات پیشین، روش معادله مقاطع مخروطی به عنوان روش معمول برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی معرفی شده است. لذا با توجه به بررسی نتایج تحقیقات جاویدی [۳۴] و آرفته [۳۷] مورد استفاده از روش معادله مقاطع مخروطی، این نکته استنباط می‌گردد که اگر به دلیل محدودیت‌های بیان شده (قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین، وجود نویز و ...) امکان استخراج کامل گرادیان‌های محیطی بیضی فراهم نباشد، روش‌های معمول موفق به برازش و استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی بیضی نمی‌باشند. علاوه بر این با از دست رفتن تارگت‌ها بالطبع دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک کاهش خواهد یافت.

در این تحقیق با توجه به ارائه نتایج دقیق‌تر الگوهای کالیبراسیون دایره‌ای [۲۵ و ۳۴] نسبت به دیگر الگو-های مورد استفاده در کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی، از الگوی کالیبراسیون دایره‌ای استفاده شده است؛ بنابراین تمرکز اصلی این تحقیق بهبود برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک بر اساس برازش دقیق و استخراج کامل مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه از الگو کالیبراسیون دایره‌ای است. در این راستا جهت حفظ و استخراج دقیق مختصات دو بعدی دقیق تارگت‌های بیضی گونه و رفع محدودیت‌های سنجنده حرارتی غیر متریک از الگوریتم تبدیل هاف استفاده شده است. روش تبدیل هاف عاری از اتصال تمام نقاط منحنی^۱ بیضی می‌باشد.

² Collinearity equation

³ Mean Reprojection Error per Image

¹ Contour points



شکل ۷: دیاگرام روش پیشنهادی کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی

تصویر می‌شود. برای این منظور، در طی مراحل هموارسازی، این فیلتر لبه‌های اصلی تصویر را حفظ کرده و خروجی این فیلتر تصویری هموار با حفظ لبه‌ها و کاهش نویز است [۵۸]. در این فیلتر مقدار عددی شدت روشنایی هر پیکسل با میانگین پیکسل‌های مجاور بر اساس توزیع گوسین^۳ وزن دهی می‌شود. نکته قابل توجه در مورد فیلتر بایلترال، تأثیرگذاری تفاوت‌های رادیومتریکی بر وزن دهی‌ها است و تنها میزان وزن دهی بر اساس فاصله اقلیدسی تعیین نمی‌شود. سرانجام با تنظیم نمودن وزن پیکسل‌های همسایه به صورت سامانمند در یک حلقه، لبه‌های تیز^۴ تصویر حفظ می‌شوند [۵۹].

۳-۲- الگوریتم تشخیص لبه

الگوریتم پیشنهاد شده توسط کنی (۱۹۸۶)، به عنوان یک الگوریتم ایده آل برای تشخیص لبه در تصاویر مطرح شده است [۶۰]. هدف کنی کشف الگوریتمی هوشمند برای شناسایی لبه بوده که احتمال تشخیص لبه‌های اشتباه را کاهش دهد و لبه‌هایی با وضوح بیشتر شناسایی گردند [۶۰]. الگوریتم کنی یک روش هوشمند استخراج لبه می‌باشد که به خوبی لبه‌ها را با پاسخی واضح و موقعیتی صحیح فراهم می‌کند. این روش امروزه در بیشتر کاربردهای پردازش تصویر به صورت گسترده استفاده می‌شود [۶۱]. الگوریتم تشخیص لبه کنی بهتر از سایر اپراتورهای تشخیص لبه از جنبه‌های مختلف مانند سازگاری با طبیعت، مناسب برای تصاویر نویزی، استخراج لبه‌های واضح‌تر و احتمال کم‌تر شناسایی لبه‌های اشتباه عمل می‌کند. این الگوریتم از چهار گام اصلی تشکیل شده است که به ترتیب عبارت‌اند از: حذف نویز توسط نرم کردن تصویر، پیدا کردن گرادیان‌ها، جلوگیری از حداکثر ماکزیمم^۵ و حد آستانه‌گذاری [۶۲].

در دیگرام پیشنهادی با توجه به نویزی بودن تصاویر حرارتی [۲۵ و ۳۸] پیش‌پردازشی جهت حذف و یا کاهش نویز بر روی تصاویر حرارتی به منظور تشخیص و استخراج لبه‌های باکیفیت از تصاویر و تارگت‌ها انجام می‌شود. لبه‌های موجود در تصاویر و تارگت‌ها به منظور معرفی به الگوریتم برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت‌ها استخراج می‌شوند. در این راستا در این تحقیق جهت کاهش نویز و حفظ لبه‌های موجود در الگو از فیلتر بایلترال^۱ استفاده شده است.

در تصاویر حرارتی به دلیل اعوجاجات مربوط به عدسی لبه‌های استخراج شده از تارگت‌های دایره‌ای، به شکل دایره با هندسه کامل نبوده و به شکل بیضی تصویر می‌شوند؛ بنابراین به منظور برازش بیضی و مرکز کانونی آن‌ها به عنوان مختصات دو بعدی دقیق تارگت‌ها جهت برقراری ارتباط بین فضا تصویر و زمینی، در این تحقیق از الگوریتم تبدیل هاف استفاده شده است. در این راستا تمرکز اصلی در این تحقیق استخراج و نمایش پارامترهای کانونی بیضی جهت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی می‌باشد و از نمایش پیکسل‌ها یا نقاط انتهایی محور اصلی بیضی صرف نظر شده است. همچنین به منظور آشکارسازی لبه‌های مورد نظر جهت معرفی به الگوریتم تبدیل هاف، در این تحقیق از الگوریتم تشخیص لبه کنی^۲ استفاده شده است. سرانجام جهت انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی و برآورد پارامترهای توجیه داخلی، خارجی و اعوجاجات عدسی از مدل ریاضی شرط هم خطی استفاده می‌شود. در ادامه به شرح جزئیات روش پیشنهادی پرداخته شده است.

۳-۱- کاهش نویز و حفظ لبه‌های موجود

فیلتر بایلترال یک فیلتر غیرخطی هموارساز حفظ لبه و کاهش نویز برای تصاویر می‌باشد. این فیلتر با استفاده از ترکیب غیرخطی مقادیر مجاور، موجب هموارسازی

³ Gaussian

⁴ Sharp

⁵ Non maximum suppression

¹ Bilateral Filter

² Canny

۳-۳- برازش و استخراج مختصات دو بعدی مرکز

کانونی بیضی

در این تحقیق با توجه به بررسی مطالعات پیشین جهت انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک از الگو کالیبراسیون دایره‌ای استفاده شده است. همچنین به منظور برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی نیاز به برازش و استخراج تارگت‌های بیضی گونه و تعیین مرکز کانونی آن‌ها به عنوان مختصات دو بعدی دقیق تارگت‌ها در فضا تصویر می‌باشد. علت این امر آن است که با توجه به اعوجاجات عدسی و قدرت تفکیک مکانی پایین سنجنده حرارتی، در تصاویر حرارتی تارگت‌های دایره‌ای به شکل بیضی ثبت می‌شوند؛ بنابراین در این تحقیق از روش تبدیل هاف [۳۹]، جهت برازش و استخراج مختصات دو بعدی مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه استفاده شده است.

استخراج اشیا بیضی شکل از تصاویر رقومی در تشخیص شکل از اهمیت اساسی برخوردار است [۶۳]. یکی از بهترین روش‌های شناخته شده در استخراج بیضی از تصاویر، الگوریتم تبدیل هاف است. مفهوم کلیدی تبدیل هاف استاندارد در استخراج بیضی تعریف نگاشتی بین فضا تصویر دوبعدی و فضا پارامتری پنج بعدی است. این پنج پارامتر مختصات نقطه مرکزی بیضی، طول محورهای اصلی و فرعی بیضی و زاویه محور اصلی نسبت به محور طول‌ها می‌باشند.

در تبدیل هاف هر نقطه در فضا تصویر به سلول‌های خاص انباشتگر^۱ پنج بعدی در فضا هاف نگاشت می‌شود. سپس در فضا هاف معیار انتخاب پارامترهای مربوط به سلول‌های انباشتگر بر اساس عبور منحنی تعریف شده توسط این پارامترها از یک نقطه در فضا هاف تعیین می‌شود؛ بنابراین این نقاط به عنوان رأی دهنده به پارامترهای بیضی موجود در تصویر تعریف

می‌شوند. سپس با مجموع رأی‌های موجود در سلول‌ها و پس از در نظر گرفتن تمام نقاط تصویر، حداکثر محلی انباشتگر با پارامترهای بیضی شناسایی شده در تصویر مطابقت داده می‌شود.

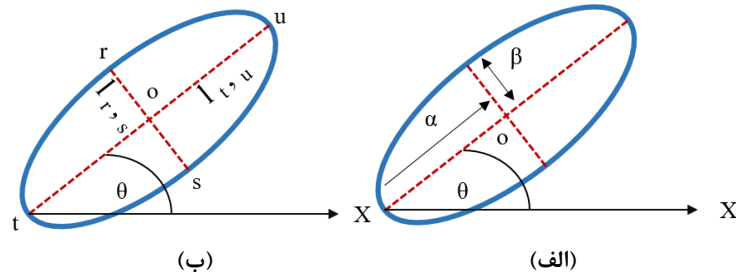
مزیت اصلی این الگوریتم در استخراج بیضی، مقاومت آن در برابر نقاط ناپیوسته یا از دست رفته تصویر به دلیل عاری بودن این الگوریتم به اتصال تمام نقاط منحنی^۲ بیضی است. به همین دلیل، الگوریتم ارائه شده برای تشخیص بیضی در صورت وجود نویز متوسط یا در تصاویر با پس‌زمینه نامرتب مناسب است. متأسفانه نیاز به انباشتگر پنج بعدی محدودیت‌های محاسباتی و ذخیره‌سازی زیادی را ایجاد می‌کند؛ بنابراین از کاربردهای عملی جلوگیری می‌کند. با توجه به این موضوع، الگوریتم‌های بسیاری برای حفظ مزایای اصلی تبدیل هاف درحالی‌که پیچیدگی محاسباتی را به حداقل می‌رساند، توسعه یافته‌اند [۶۴، ۶۵، ۶۶، ۶۷، ۶۸ و ۶۹].

روش پیشنهادی در این تحقیق از انباشتگر یک‌بعدی استفاده کرده و روشی با اطمینان جهت تشخیص بیضی می‌باشد. در نتیجه این کاهش در اندازه انباشتگر الگوریتم مورد استفاده از نظر نیاز به فضا ذخیره‌سازی کارآمد است. یکی دیگر از جنبه‌های متمایز الگوریتم این است که از محاسبه شیب‌ها و مماس‌های^۳ پیکسل لبه جلوگیری می‌کند؛ بنابراین این روش حساسیت کمتری نسبت به نویز تصویر دارد. همچنین در این روش از کانون بیضی استفاده شده تا دقیقاً پارامترهای بیضی فرضی استخراج شوند. علاوه بر این، با ارتباط دادن محیط بیضی به تعداد پیکسل‌هایی که به بیضی رأی می‌دهند، اعتبار فرضیه بیضی بودن تعیین می‌شود. با توجه به بررسی‌های صورت پذیرفته در تصاویر مختلف بیان می‌گردد که با استفاده از تبدیل هاف در صورت موجود بودن پیکسل‌های انتهایی محور اصلی،

² Contour³ Tangents¹ Accumulator

ارائه شده است.

می توان بیضوی کامل و ناقص را استخراج نمود [۳۹].
در شکل (۸) نمونه ای از نمایش هندسی یک بیضی



شکل ۸: نمایش بیضی: الف) نمایش پارامترهای اصلی بیضی دلخواه ب) نمایش محورهای فرعی و اصلی بیضی

استفاده از روابط (۱) تا (۴) محاسبه نمود. همچنین با توجه به معلوم بودن فقط نیمی از محور فرعی β جهت رأی دادن به متغیر β از نقاط لبه باقی مانده تصویر استفاده می شود؛ بنابراین با توجه به انجام رأی گیری در نیمی از طول محور فرعی به یک انباشتگر یک بعدی نیاز است.

$$o_x = \frac{t_x + u_x}{2} \quad \text{رابطه (۱)}$$

$$o_y = \frac{t_y + u_y}{2} \quad \text{رابطه (۲)}$$

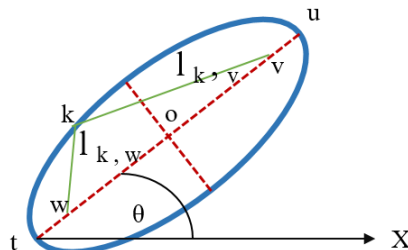
$$\alpha = \frac{\sqrt{(u_x - t_x)^2 + (u_y - t_y)^2}}{2} \quad \text{رابطه (۳)}$$

$$\theta = \tan^{-1}\left(\frac{u_y - t_y}{u_x - t_x}\right) \quad \text{رابطه (۴)}$$

با در نظر گرفتن بیضی ارائه شده در شکل (۹)، کانون بیضی به عنوان نقاط w و v و موقعیت مرکزی بیضی به عنوان نقطه O نشان داده شده است. با توجه به مقادیر (t_x, t_y) و (u_x, u_y) می توان $(O_x, O_y, \alpha, \theta)$ را به شرح زیر محاسبه نمود:

در بیضی نشان داده شده در شکل (۸-الف) نقطه O موقعیت مرکزی بیضی و (O_x, O_y) مختصات نقطه O را نشان می دهد. α و β به ترتیب به عنوان نیم طول محورهای اصلی و فرعی تعریف می شوند. زاویه محور اصلی ساخته شده با محور طول ها θ عنوان شده است. برای هر بیضی دلخواه، اگر مقادیر $(O_x, O_y, \alpha, \beta, \theta)$ تعیین گردند، می توان این بیضی را کاملاً تعریف نمود. در شکل (۸-ب) نمایش دیگری از بیضی ارائه شده است که l_t, s و l_u, r به ترتیب بیان گر محورهای اصلی و فرعی بیضی می باشند.

در ادامه به منظور بیان روابط ریاضی برازش و استخراج بیضی با استفاده از الگوریتم تبدیل هاف از پارامترهای بیضی ارائه شده در شکل (۸-ب) استفاده شده است. در این راستا l_t, s و l_u, r به ترتیب بیانگر محورهای فرعی و اصلی بیضی می باشند. همچنین نقاط لبه $t(t_x, t_y)$ و $u(u_x, u_y)$ بیضی به عنوان نقاط ابتدا و انتهای محور اصلی تعریف می شوند؛ بنابراین با استفاده از متغیرهای u و t می توان مقادیر $(O_x, O_y, \alpha, \theta)$ بیضی را با



شکل ۹: بیضی دلخواه که در آن نقاط w و v کانون های بیضی و نقطه O موقعیت مرکزی بیضی را نشان می دهد.

پیکسل‌های لبه را که به بیضی فرضی رأی می‌دهند با تعداد پیکسل‌های لبه که برای تعریف بیضی کامل لازم است بهتر ادغام کند. برای هر بیضی فرضی، از مقادیر محاسبه شده α و β برای محاسبه محیط بیضی استفاده می‌شود [۷۰]. اگر تعداد پیکسل‌های لبه رأی دهنده به بیضی بیشتر از $\times \text{RelativeVotemin}$ باشد، Circumference باشند با در نظر گرفتن شرط $0 < \text{RelativeVotemin} \leq 1$ یک بیضی شناسایی می‌شود. برای این منظور، تنظیم $\text{RelativeVotemin} = 1$ تنها در صورتی می‌تواند بیضی را تشخیص دهد که تمام نقاط کانونی بیضی پیدا شود.

۳-۴- مدل ریاضی کالیبراسیون هندسی

در این تحقیق جهت محاسبه پارامترهای توجیه داخلی، خارجی و اعوجاجات عدسی، سنجنده حرارتی غیر متریک از معادلات شرط هم خطی بیان شده توسط معادلات (۱۳) و (۱۴) استفاده شده است. با استفاده از معادلات شرط هم خطی ارتباط بین فضا ۲ بعدی و ۳ بعدی را برقرار و پارامترهای کالیبراسیون هندسی برآورد می‌شوند.

در روابط (۱۳) و (۱۴) به ترتیب متغیرهای c بیانگر فاصله کانونی، x_a و y_a مختصات تصویری، x_p و y_p مختصات نقطه اصلی، X, Y, Z بیانگر مختصات مرکز عدسی، X, Y, Z بیانگر مختصات فضایی و r المان‌های ماتریس دوران^۲ می‌باشند. همچنین پارامترهای اعوجاج عدسی با استفاده از معادلات برون^۳ و به صورت تکراری با استفاده از روابط (۱۵) و (۱۶) محاسبه می‌گردند [۷۱]. در روابط (۱۵) و (۱۶) به ترتیب متغیرهای x', y' مختصات تصویری تصحیح شده، k ضرایب اعوجاج شعاعی، p ضرایب اعوجاج خروج از مرکزیت عدسی و r فاصله شعاعی از تصویر نقطه پرسپکتیو^۴ بر روی صفحه تصویر می‌باشند.

در ادامه شروع به استخراج نیم طول محور جزئی β کرده که نقطه k یک نقطه دلخواه روی منحنی بیضی می‌باشد. از آنجایی که نقاط w و v کانون بیضی می‌باشند؛ بنابراین مجموع طول‌های قطعه خط‌های l_k, w و l_k, v را می‌توان با رابطه (۵) برآورد نمود:

$$\sqrt{(k_y - w_y)^2 + (k_x - w_x)^2} + \sqrt{(k_y - v_y)^2 + (k_x - v_x)^2} = 2\alpha \quad \text{رابطه (۵)}$$

همچنین متغیرهای رابطه (۵) به صورت روابط (۶) تا (۹) تعریف می‌شوند:

$$w_x = o_x - \cos|\theta| \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} \quad \text{رابطه (۶)}$$

$$w_y = o_y - \sin|\theta| \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} \quad \text{رابطه (۷)}$$

$$v_x = o_x - \cos|\theta| \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} \quad \text{رابطه (۸)}$$

$$v_y = o_y + \sin|\theta| \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} \quad \text{رابطه (۹)}$$

بنابراین با توجه به یک نقطه دلخواه روی منحنی بیضی، می‌توان مقدار β را با استفاده از روابط (۵) تا (۹) محاسبه نمود که به صورت روابط (۱۰) تا (۱۱) بیان می‌شود:

$$\beta = \sqrt{\frac{\alpha^2 \delta^2 - \alpha^2 \gamma^2}{\alpha^2 - \gamma^2}} \quad \text{رابطه (۱۰)}$$

$$\delta = \sqrt{(k_y - o_y)^2 + (k_x - o_x)^2} \quad \text{رابطه (۱۱)}$$

$$\gamma = \sin|\theta|(k_y - o_y) + \cos|\theta|(k_x - o_x) \quad \text{رابطه (۱۲)}$$

روابط (۱) تا (۱۲) چارچوب اساسی الگوریتم تشخیص بیضی را فراهم می‌کنند. ابتدا هر جفت پیکسل لبه به عنوان نقاط انتهایی احتمالی محور اصلی بیضی فرضی در نظر گرفته می‌شوند. سپس با استفاده از روابط (۱) تا (۴)، می‌توان مقادیر $(O_x, O_y, \alpha, \theta)$ بیضی فرضی را محاسبه نمود. در ادامه از تمام پیکسل‌های لبه دیگر، برای رأی دادن به نصف طول محور فرعی β این بیضی فرضی استفاده خواهد شد.

اگرچه می‌توان از حداکثر محلی انباشتگر^۱ برای تعیین نیمه‌های احتمالی محور فرعی استفاده کرد، اما در اینجا تصحیحی ارائه شده است که بتواند تعداد

² Elements of rotation matrix

³ Brown

⁴ Perspective point

¹ local maxima of the accumulator

$$x_a = x_p - C \frac{r_{11}(X_A - X_O) + r_{21}(Y_A - Y_O) + r_{31}(Z_A - Z_O)}{r_{13}(X_A - X_O) + r_{23}(Y_A - Y_O) + r_{33}(Z_A - Z_O)} \quad \text{رابطه (۱۳)}$$

$$y_a = y_p - C \frac{r_{12}(X_A - X_O) + r_{22}(Y_A - Y_O) + r_{32}(Z_A - Z_O)}{r_{13}(X_A - X_O) + r_{23}(Y_A - Y_O) + r_{33}(Z_A - Z_O)} \quad \text{رابطه (۱۴)}$$

$$x' = x(1 + k_1 r^2 + k_2 r^4 + k_3 r^6 + p_2(r^2 + 2x^2) + 2p_1 xy) \quad \text{رابطه (۱۵)}$$

$$y' = y(1 + k_1 r^2 + k_2 r^4 + k_3 r^6 + p_1(r^2 + 2y^2) + 2p_2 xy) \quad \text{رابطه (۱۶)}$$

۴- ارزیابی الگوریتم پیشنهادی

در این تحقیق به منظور ارزیابی روش پیشنهادی جهت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک از معیار ارزیابی میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر و همچنین مقایسه کمینه و بهینه بودن مقادیر اندازه و میانگین انحراف معیار هریک از پارامترهای کالیبراسیون روش پیشنهادی با روش معادله مقاطع مخروطی و مقادیر اولیه سنجنده حرارتی به عنوان مرجع استفاده شده است. معیار میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر نشان دهنده میانگین خطا در صفحه تصویر، بین مختصات تصویری واقعی تارگت‌ها روی الگو کالیبراسیون و مختصات واقعی تارگت در فضا

زمینی با استفاده از پارامترهای کالیبراسیون است. این مقدار مستقیماً با مختصات تصویری تارگت مرتبط می‌باشد؛ زیرا مقداری است که در طول بهینه‌سازی به حداقل می‌رسد [۵۷].

۴-۱- مشخصات فنی سنجنده حرارتی غیر متریک

در این تحقیق کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک مدل KEII MC۱-۶۴۰s مورد بررسی قرار می‌گیرد. در جدول (۱) مشخصات فنی سنجنده حرارتی ارائه شده است.

جدول ۱: مشخصات فنی سنجنده حرارتی

مقادیر	پارامترها	
۲۵ میلی‌متر	فاصله کانونی	
۴۸۰×۶۴۰	ابعاد تصویر	
۱۷ میکرومتر	ابعاد حس‌گر	
۰/۰۳-۳۰ درجه سانتی‌گراد	حساسیت حرارتی	

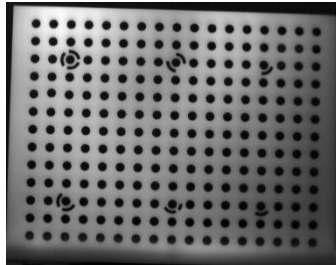
۴-۲- پیاده‌سازی الگوریتم پیشنهادی

در این بخش به منظور پیاده‌سازی روش پیشنهادی مراحل طراحی و ساخت الگو کالیبراسیون، طراحی شبکه و تصویربرداری از الگو کالیبراسیون و همچنین برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت‌ها بیضی گونه بررسی می‌شوند که به شرح ذیل می‌باشد.

۴-۲-۱- طراحی و ساخت الگو کالیبراسیون

با توجه به بررسی مطالعات پیشین در زمینه الگوهای کالیبراسیون از دیدگاه صرف زمان و هزینه، منبع انرژی حرارتی به منظور توزیع یکنواخت حرارت و همچنین حفظ گرما بیشتر در صفحه الگو کالیبراسیون و استخراج مختصات دو بعدی دقیق و کاهش خطا

در شکل (۱۰) نمایی از الگو کالیبراسیون مورد استفاده در تحقیق نمایش داده شده است.



شکل ۱۰: الگو کالیبراسیون مورد استفاده تحقیق

تشخیص تارگت‌ها در این تحقیق از الگو کالیبراسیون دارای تارگت‌های دایره‌ای و منبع انرژی غیرفعال استفاده شده است.

مختلف (۰، ۶۰ و ۶۰- درجه) نسبت به موقعیت قرارگیری الگو کالیبراسیون اخذ شده‌اند. علاوه بر این از جهات رو به رو، بالا و پایین الگو نیز تصاویر اخذ می‌شوند. در این راستا در هر ایستگاه علاوه بر تصویربرداری با حالت معمول به‌منظور عدم وابستگی پارامترهای کالیبراسیون، سنجنده حرارتی را ۹۰ درجه حول محور دوران داده و تصویربرداری تکرار شده است.

۴-۲-۳- برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت-ها بیضی گونه

با توجه به قدرت تفکیک مکانی پایین و اعوجاجات عدسی سنجنده‌های حرارتی در تصاویر اخذ شده از الگو کالیبراسیون، دایره‌ها به‌صورت بیضی تصویر می‌گردند؛ بنابراین جهت برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت-های بیضی گونه در این تحقیق از روش برازش و استخراج بیضی با استفاده از تبدیل هاف استفاده شده است.

با در نظر گرفتن وجود نویز در تصاویر حرارتی انجام پیش پردازش جهت کاهش نویز موجود در تصاویر حرارتی امری ضروری می‌باشد. در این راستا با توجه به اینکه استخراج لبه‌ها با استفاده از الگوریتم تشخیص لبه Canny جهت معرفی به الگوریتم برازش و استخراج بیضی یکی از مراحل اصلی الگوریتم تبدیل هاف است. لذا به‌منظور کاهش نویز و حفظ لبه‌های موجود در الگو از فیلتر بایلترا استفاده شده است.

سرانجام پس از برازش و استخراج مختصات دو بعدی

الگو کالیبراسیون ارائه شده در شکل (۱۰) یک صفحه مستطیل شکل با دایره‌های توخالی می‌باشد. هندسه قرارگیری به‌صورت متقارن و تعداد 17×13 دایره با قطر ۱۲ میلی‌متر در کنار یکدیگر قرار گرفته‌اند. فواصل بین مراکز دایره‌ها ۲۴ میلی‌متر است. شش مورد از دایره‌ها به‌عنوان تارگت کدگذاری^۱ جهت تعیین توجیه و موقعیت تارگت‌ها در تصاویر مختلف در الگو کالیبراسیون در نظر گرفته شده است. وجود دایره‌های توخالی موجب ایجاد اختلاف دمایی و در نهایت ایجاد تضاد و وضوح در صفحه الگو کالیبراسیون حرارتی می‌گردد؛ بنابراین این امر موجب افزایش دقت و کیفیت استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی تارگت-های دایره‌ای در فضا دوی بعدی تصویر می‌گردد. علاوه بر این جهت آشکار ساختن تارگت‌های دایره‌ای و ایجاد وضوح بالا در تصاویر حرارتی به الگو کالیبراسیون توسط یک منبع غیرفعال (رادیاتور گرمایشی)، حرارت اعمال می‌شود.

۴-۲-۲- طراحی شبکه و تصویربرداری از الگو کالیبراسیون

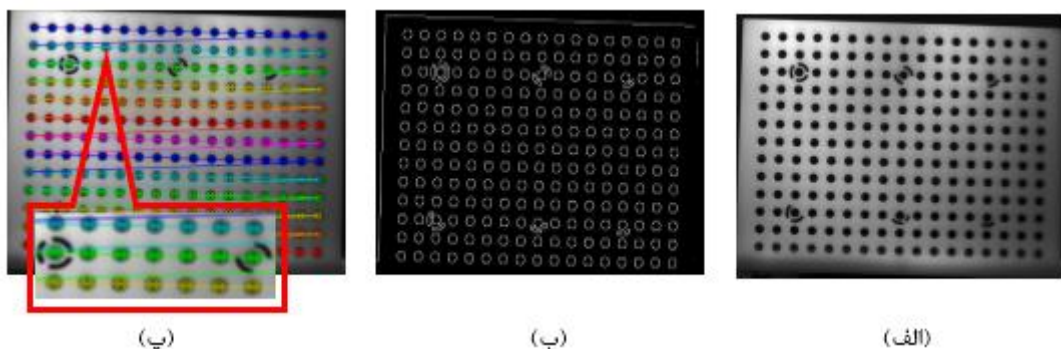
در این تحقیق به‌منظور پوشش تمام محدوده تارگت‌ها، ۹ ایستگاه تصویربرداری جهت اخذ تصاویر از الگو کالیبراسیون طراحی شده است. تصاویر از سه زاویه

^۱ Coded target

است.

در شکل (۱۱-الف) اعمال فیلتر بایلترال جهت کاهش نویز و حفظ لبه‌ها، (۱۱-ب) اعمال اپراتور تشخیص لبه کنی جهت استخراج لبه تارگت‌ها و معرفی به‌عنوان ورودی به الگوریتم برازش و استخراج بیضی و در شکل (۱۱-پ) برازش و استخراج مختصات دو بعدی مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه نمایش داده شده است.

دقیق مرکز کانونی تارگت‌ها با استفاده از مدل ریاضی کالیبراسیون هندسی پارامترهای توجیه داخلی و اعوجاجات عدسی سنجنده حرارتی غیر متریک برآورد می‌شوند. در شکل (۱۱) نتایج اعمال مراحل پیش‌پردازش و برازش و استخراج مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه از الگو با استفاده از تبدیل هاف جهت انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک با استفاده از تبدیل هاف نمایش داده شده



شکل ۱۱: نمایش نتایج مراحل روش پیشنهادی جهت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی: (الف) اعمال فیلتر بایلترال (ب) اعمال اپراتور تشخیص لبه، (پ) استخراج بیضی و مرکز کانونی تارگت‌ها با استفاده از تبدیل هاف

۴-۳- بحث و بررسی

راستای محورهای x و y ، پارامترهای C_x و C_y مختصات نقطه اصلی، پارامترهای K_1 ، K_2 و K_3 اعوجاجات شعاعی عدسی و پارامترهای P_1 و P_2 اعوجاج خروج از مرکزیت عدسی سنجنده حرارتی غیر متریک مورد استفاده در این تحقیق می‌باشند.

در جدول (۲) نتایج برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک با استفاده روش پیشنهادی و روش معادله مقاطع مخروطی ارائه شده است. مقادیر بهینه روش پیشنهادی با قلم ضخیم در جدول (۲) نمایش داده شده است. پارامترهای کالیبراسیون برآورد شده علاوه بر مقایسه کمینه بودن مقادیر میانگین انحراف معیار از دیدگاه بهینه بودن نیز با یکدیگر و مقادیر اولیه سنجنده حرارتی به‌عنوان مرجع مقایسه می‌شوند؛ بنابراین کمینه مقدار میانگین انحراف معیار و مقادیر اندازه نزدیک‌تر نسبت به مقادیر اولیه پارامترهای کالیبراسیون ارائه شده در کاتالوگ

به‌منظور تخمین پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی پس از استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی تارگت‌ها و محاسبه مختصات واقعی نظیر آن‌ها در فضا زمینی این داده‌ها وارد معادلات شرط هم خطی شده و پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی برآورد می‌گردند. اندازه عددی و میانگین انحراف معیار هریک از پارامترهای توجیه داخلی و اعوجاجات عدسی برآورد شده سنجنده حرارتی با استفاده از روش پیشنهادی و روش معادله مقاطع مخروطی در جدول (۲) ارائه شده است.

در جدول (۲)، مقادیر اندازه و میانگین انحراف معیار هریک از پارامترهای کالیبراسیون برای ۱۳ تصویر اخذ شده از الگو با استفاده از روش پیشنهادی و معادله مقاطع مخروطی ارائه شده است. در جدول (۲) پارامترهای F_x و F_y به ترتیب بیانگر فاصله کانونی در

جهت برآزش و استخراج مرکز تارگت‌های بیضی گونه به‌منظور تخمین پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک نتایج دقیق‌تری را نسبت به روش معادله مقاطع مخروطی ارائه داده است.

سنجنده حرارتی، بیانگر تخمین دقیق‌تر پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک می‌باشد. در نتیجه با توجه به نتایج جدول (۲)، روش پیشنهادی تحقیق با به‌کارگیری الگوریتم تبدیل هاف

جدول ۲: پارامترهای توجیه داخلی و اعوجاجات عدسی سنجنده حرارتی

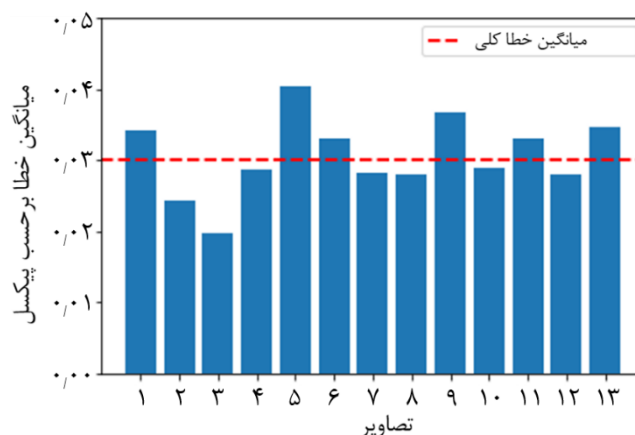
روش پیشنهادی		روش معادله مقاطع مخروطی		مقادیر اولیه (میلی‌متر)	پارامتر
انحراف معیار (پیکسل)	اندازه (پیکسل)	انحراف معیار (پیکسل)	اندازه (پیکسل)		
۸۹٫۸۶	۱۵۲۸٫۳۷	۹۱٫۱۱	۱۵۰۸٫۶۷	۲۵٫۰۰	F_x
۹۰٫۴۴	۱۵۴۵٫۲۲	۹۲٫۳۶	۱۵۱۱٫۰۱	۰۰٫۰۰	F_y
۲۷٫۳۹	۲۹۸٫۶۲	۱۴۵٫۱۲	۳۴٫۰۲۳	۰۰٫۰۰	C_x
۲۳٫۸۸	۲۶۶٫۷۰	۱۲۵٫۲۸	۱۹٫۹۵	۰۰٫۰۰	C_y
۰٫۱۴	-۰٫۲۸	۰٫۱۹	-۰٫۱۳	۰۰٫۰۰	K_1
۵٫۱۰	۳٫۱۱	۶٫۷۳	۱٫۱۵	۰۰٫۰۰	K_2
۵۱٫۴۸	-۳۹٫۰۵	۵۸٫۴۵	-۲۹٫۸۸	۰۰٫۰۰	K_3
$۵٫۷۹e-۰۳$	۰٫۰۰۳	$۷٫۲۵e-۰۳$	-۰٫۰۰۱	۰۰٫۰۰	P_1
$۳٫۲۴e-۰۳$	۰٫۰۰۵	$۴٫۱۲e-۰۳$	۰٫۰۰۴	۰۰٫۰۰	P_2

در شکل (۱۲) و (۱۳) محور افقی نشان‌دهنده تعداد تصاویر و محور عمودی بیانگر معیار خطا نگاشت مجدد در هر تصویر بر حسب پیکسل برای روش‌های پیشنهادی و معادله مقاطع مخروطی می‌باشد. در این راستا بازه مقادیر محور عمودی برای روش پیشنهادی بین صفر تا ۰٫۰۵ و روش معادله مقاطع مخروطی بین صفر تا ۰٫۴ پیکسل را نمایش می‌دهند. بر این اساس نتایج حاکی از عملکرد مطلوب معیار خطا نگاشت مجدد برای همه تصاویر روش پیشنهادی نسبت به روش معادله مقاطع مخروطی می‌باشد.

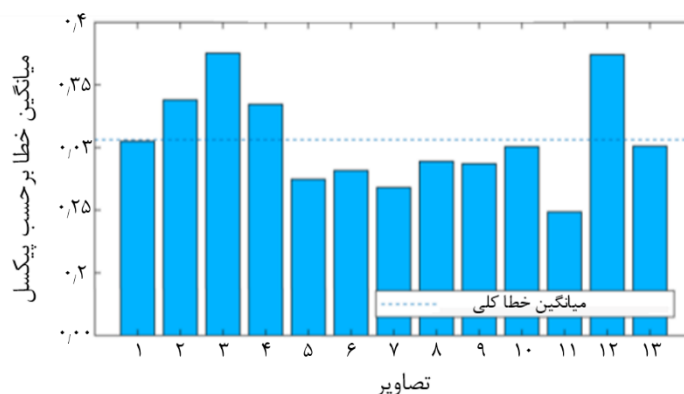
در ادامه به‌منظور ارزیابی دقت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی از معیار میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر استفاده شده است. در شکل (۱۲) و (۱۳) نتایج معیار ارزیابی میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر برای روش پیشنهادی و معادله مقاطع مخروطی نمایش داده شده است.

در شکل (۱۲) نتایج ارزیابی معیار ارزیابی میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر برای روش پیشنهادی، بر اساس ۱۳ تصویر و ۲۲۱ تارگت برابر با مقدار عددی ۰٫۰۳ پیکسل برآورد شده است.

در شکل (۱۳) نتایج ارزیابی معیار میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر برای روش معادله مقاطع مخروطی، بر اساس ۱۳ تصویر اخذ شده از الگو کالیبراسیون و ۲۲۱ تارگت برابر با مقدار عددی ۰٫۳۱ پیکسل برآورد شده است.



شکل ۱۲: معیار ارزیابی میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر روش پیشنهادی



شکل ۱۳: معیار ارزیابی میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر روش معادله مقاطع مخروطی

شناسایی کامل تارگت‌های موجود (۲۲۱ تارگت) در الگوی کالیبراسیون موجب بهبود و افزایش دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک شده است. همچنین بر اساس مقایسه مقادیر معیار ارزیابی میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر به ترتیب ۰/۰۳ و ۰/۳۱ پیکسل برای روش‌های پیشنهادی و روش معادله مقاطع مخروطی، نتایج حاکی از بهبود میانگین خطا نگاشت مجدد مرکز کانونی تارگت‌های بیضی گونه به صفحه الگو کالیبراسیون با استفاده از پارامترهای کالیبراسیون هندسی تخمینی روش پیشنهادی به مقدار ۰/۲۸ پیکسل بین مختصات تصویری واقعی تارگت‌ها روی الگو کالیبراسیون و مختصات واقعی تارگت در فضا زمینی می‌باشد.

در این تحقیق به منظور ارزیابی دقت روش پیشنهادی و روش معمول معادله مقاطع مخروطی جهت برازش و استخراج مختصات دو بعدی تارگت‌های بیضی گونه جهت کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیرمتریک از دو معیار ارزیابی میانگین انحراف معیار هریک از پارامترهای کالیبراسیون و میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر استفاده شده است.

بر اساس مقایسه کمینه و بهینه بودن مقادیر اندازه و میانگین انحراف معیار هریک از پارامترهای کالیبراسیون برآورد شده روش پیشنهادی و روش معادله مقاطع مخروطی و همچنین مقایسه مقادیر هر یک از روش‌های فوق با مقادیر اولیه سنجنده حرارتی به عنوان مرجع بیان می‌شود که روش پیشنهادی با

۵- نتیجه گیری

در این تحقیق یک رویکرد نوین جهت برازش و استخراج مختصات دو بعدی دقیق مرکز کانونی تارگت-های بیضی گونه به منظور انجام کالیبراسیون هندسی سنجنده های حرارتی غیر متریک ارائه شده است. با توجه به اهمیت کالیبراسیون هندسی سنجنده در تولید محصولات فتوگرامتری از جمله ابرنقاط سه بعدی متریک و مدل سه بعدی با دقت هندسی بالا، این مرحله به عنوان یک مرحله پیش پردازش ضروری به حساب می آید.

با توجه به نتایج مطالعات جاویدی [۳۴] و آرفته [۳۷]، روش معمول معادله مقاطع مخروطی به موجب محدودیت های سنجنده حرارتی (قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین، وجود نویز و ...) موفق به برازش و حفظ حداکثر تارگت ها نیست؛ بنابراین با کاهش تعداد تارگت ها دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی کاهش پیدا خواهد کرد. لذا در این تحقیق جهت برازش و استخراج مختصات دو بعدی دقیق و همچنین حفظ حداکثر تارگت های بیضی گونه از الگوریتم تبدیل هاف استفاده شده است.

مزیت اصلی الگوریتم تبدیل هاف در برازش و استخراج مختصات مرکز کانونی بیضی، روباست^۱ بودن آن در برابر نقاط ناپیوسته و استخراج نشده از تصاویر است. به عبارت دیگر جهت برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی از پارامترهای کانون بیضی استفاده می گردد و نیاز به استخراج کامل خطوط محیطی بیضی نیست. همچنین اجتناب از محاسبه گرادیان ها و خطوط مماس بر پیکسل های لبه الگوریتم تبدیل هاف موجب برازش و حفظ حداکثر تارگت ها در تصاویر دارای نویز می شود. یکی دیگر از جنبه های متمایز روش پیشنهادی که موجب افزایش روباست بودن الگوریتم در تصاویر نویزی می گردد؛ اجتناب از محاسبه گرادیان ها و خطوط مماس

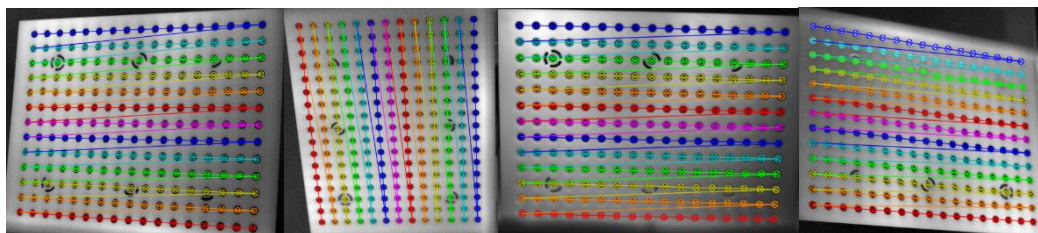
بر پیکسل های لبه می باشد. لذا تا حد امکان موجب برازش و حفظ حداکثر تارگت ها می شود. نتایج بصری برازش بیضی با استفاده از تبدیل هاف در زاویه های مختلف تصویربرداری از الگو کالیبراسیون در شکل (۱۴) ارائه شده است.

در این تحقیق به منظور ارزیابی دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی از دو معیار ارزیابی میانگین انحراف معیار هریک از پارامترهای کالیبراسیون و میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر استفاده شده است. در این راستا بر اساس مقایسه مقادیر اندازه و میانگین انحراف معیار روش پیشنهادی با روش معادله مقاطع مخروطی و همچنین مقایسه مقادیر هر یک از روش های فوق با مقادیر اولیه سنجنده حرارتی به عنوان مرجع، روش پیشنهادی تحقیق موجب افزایش و بهبود دقت برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی مدل *KEH* $MC1-640s$ می شود.

در این راستا بر اساس میانگین خطا نگاشت مجدد در هر تصویر، روش پیشنهادی تحقیق جهت نگاشت مجدد مرکز کانونی تارگت های بیضی گونه به صفحه الگو کالیبراسیون با استفاده از پارامترهای کالیبراسیون هندسی برآورد شده، میانگین خطا بین مختصات تصویری واقعی تارگت ها روی الگو کالیبراسیون و مختصات واقعی تارگت در فضا زمینی را به مقدار به مقدار 0.28 پیکسل نسب به روش معادله مقاطع مخروطی بهبود بخشیده است.

همچنین با استفاده از تصاویر اخذ شده با سنجنده حرارتی غیر متریک یکسان و الگو کالیبراسیون دایره ای مشابه، روش پیشنهادی با توجه به حجم محاسبات بیشتر الگوریتم تبدیل هاف، زمان بیشتری را نسبت به روش معادله مقاطع مخروطی به منظور برازش و استخراج مختصات مرکز کانونی بیضی و برآورد پارامترهای کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیر متریک هزینه می کند.

^۱ Robustness



شکل ۱۴: نمایش برازش و استخراج مرکز کانونی بیضی‌ها با استفاده از الگوریتم تبدیل هاف در زاویه‌های مختلف تصویربرداری

بررسی وابستگی آماری بین پارامترهای توجیه داخلی و همچنین تأثیر پارامترهای کالیبراسیون هندسی برآورده شده روش پیشنهادی بر روی دقت مدل سه بعدی تولید شده به عنوان پیشنهاد آتی این تحقیق ارائه می‌گردد. در این راستا جهت رفع محدودیت‌های مؤثر سنجنده‌های حرارتی از جمله قدرت تفکیک مکانی و وضوح پایین روی کالیبراسیون هندسی، استفاده از روش‌های بهبود وضوح تصاویر حرارتی به منظور افزایش دقت تخمین پارامترهای کالیبراسیون هندسی از جمله پیشنهاد آتی دیگر این تحقیق می‌باشد.

علاوه بر این با توجه به ارزیابی نتایج روش پیشنهادی این پژوهش در مقایسه با روش آرفته و همکاران (۲۰۱۷) که از سنجنده مدل KEII MC۱-۶۴۰S و الگو کالیبراسیون دایره‌ای استفاده کرده است؛ روش پیشنهادی موجب افزایش دقت و بهبود برآورد پارامترهای توجیه داخلی و اعوجاجات عدسی سنجنده حرارتی به میزان ۰/۴۴ پیکسل بر اساس معیار میانگین خطا نگاشت مجدد شده است [۳۷]. در این راستا به منظور بررسی‌های بیشتر در مورد کالیبراسیون هندسی سنجنده حرارتی غیرمتریک،

مراجع

- [1] Rakha. T, Liberty. A, Gorodetsky. A, Kakillioglu. B, and Velipasalar. S, "Heat Mapping Drones: An Autonomous Computer-Vision-Based Procedure for Building Envelope Inspection Using Unmanned Aerial Systems (UAS)". *Technology|Architecture + Design*, 2(1): pp. 30-44, 2018.
- [2] Edelman, G.J. and M.C. Aalders, "Photogrammetry using visible, infrared, hyperspectral and thermal imaging of crime scenes". *Forensic Science International*, 292: pp. 181-189, 2018.
- [3] Adamopoulos, E. and F. Rinaudo, "Enhancing Image-Based Multiscale Heritage Recording with Near-Infrared Data". *ISPRS International Journal of Geo-Information*, 9(4), 2020.
- [4] Conte, P, V.A. Girelli, and E. Mandanici, "Structure from Motion for aerial thermal imagery at city scale: Pre-processing, camera calibration, accuracy assessment". *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, 146: pp. 320-333, 2018.
- [5] Wierzbicki. D, Fryskowska. A, Kedzierski. M, Wojtkowska. M, and Delis, "Method of radiometric quality assessment of NIR images acquired with a custom sensor mounted on an unmanned aerial vehicle". *Journal of Applied Remote Sensing*, 12(1): pp. 015008. 2018.
- [6] Fraser. C.S, and Brown. D.C, "INDUSTRIAL PHOTOGRAMMETRY: NEW DEVELOPMENTS AND RECENT APPLICATIONS". *The Photogrammetric Record*, 12(68): pp. 197-217, 1986.
- [7] Clarke. T.A, and J.G. Fryer, "The Development of Camera Calibration Methods and Models". *The*

- Photogrammetric Record, 16(91): pp. 51-66, 1998.
- [8] Sun. Q, Wang. X, Xu. J, Wang. L, Zhang. H, Yu. J, and Zhang. X, "Camera self-calibration with lens distortion". *Optik*, 127(10): pp. 4506-4513, 2016.
- [9] Fraser. C.S, "Automatic camera calibration in close range photogrammetry". *Photogrammetric Engineering & Remote Sensing*, 79(4): pp. 381-388, 2013.
- [10] Wang. J, Shi. F, Zhang. J, and Liu. Y, "A new calibration model of camera lens distortion". *Pattern recognition*, 41(2): pp. 607-615, 2008.
- [11] Sun. X, and J. Duan, "Design of multi-parameter target used in calibration of high precision CCD camera". *Optik*, 127(2): pp. 548-552, 2016.
- [12] Wolf. P.R, *Elements of photogrammetry; with air photointerpretation and remote sensing*. 1983.
- [13] Li, X, *Photogrammetric investigation into low-resolution digital camera systems*. 1999.
- [14] Kannala. J, J. Heikkilä, and S.S. Brandt, "Geometric camera calibration". *Wiley Encyclopedia of Computer Science and Engineering*, 13(6): pp. 1-20, 2008.
- [15] Lagüela. S, González-Jorge. H, Armesto. J, and Arias. P, "Calibration and verification of thermographic cameras for geometric measurements". *Infrared Physics & Technology*, 54(2): pp. 92-99, 2011.
- [16] Budzier. H, and G. Gerlach, "Calibration of uncooled thermal infrared cameras". *J. Sens. Syst*, 4(1): pp. 187-197, 2015.
- [17] Lane. B, and E. Whitenton, "Calibration and Measurement Procedures for a High Magnification Thermal Camera". 2016.
- [18] Lin, D, Maas. H-G, Westfeld. P, Budzier. H, and Gerlach. G, "An advanced radiometric calibration approach for uncooled thermal cameras". *The Photogrammetric Record*, 33(161): pp. 30-48, 2018.
- [19] Ribeiro-Gomes. K, Hernández-López. D, Ortega. J. F, Ballesteros. R, Poblete. T, & Moreno. M. A, "Uncooled Thermal Camera Calibration and Optimization of the Photogrammetry Process for UAV Applications in Agriculture". *Sensors*, 17(10), 2017.
- [20] Kelly. J, Kljun. N, Olsson, P-O, Mihai. L, Liljeblad. B, Weslien. P, and Eklundh. L, "Challenges and best practices for deriving temperature data from an uncalibrated UAV thermal infrared camera". *Remote Sensing*, 11(5): pp. 567, 2019.
- [21] Moffitt. F.H, and E.M. Mikhail, *Photogrammetry*, New York: Harper [and] Row, 1980.
- [22] Kannala. J, J. Heikkilä, and S.S. Brandt, "Geometric Camera Calibration". *Wiley Encyclopedia of Computer Science and Engineering*, pp. 1-11, 2008.
- [23] Nex. F, and F. Remondino, "UAV for 3D mapping applications: a review". *Applied geomatics*, 6(1): pp. 1-15, 2014.
- [24] Rangel. J, S. Soldan, and A. Kroll, "3D thermal imaging: Fusion of thermography and depth cameras". In *International Conference on Quantitative InfraRed Thermography*. 2014.
- [25] Usamentiaga. R, Garcia. D. F, Ibarra-Castanedo. C, & Maldague. X, "Highly accurate geometric calibration for infrared cameras using inexpensive calibration targets". *Measurement*, 112: pp. 105-116, 2017.

- [26] Rzeszotarski. D, and B. Wiecek, "Calibration for 3D reconstruction of thermal images". In *Proceedings of 9th International Conference on Quantitative InfraRed Thermography (QIRT)*. 2008. Citeseer.
- [27] He. X, Zhang. H, Hur. N, Kim. J, Wu. Q, and Kim. T, "Estimation of Internal and External Parameters for Camera Calibration Using 1D Pattern". In *2006 IEEE International Conference on Video and Signal Based Surveillance*. 2006.
- [28] Vidas. S, Lakemond. R, Denman. S, Fookes. C, Sridharan. S, and Wark. T, "A Mask-Based Approach for the Geometric Calibration of Thermal-Infrared Cameras". *IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement*, 61(6): p. 1625-1635, 2012.
- [29] Luhmann. T, Robson. S, Kyle. S, and Harley. I, *Close range photogrammetry*. Whittles, Caithness, 2006.
- [30] Schramm. S, Rangel. J, Salazar. D. A, Schmoll. R, and Kroll. A, "Target analysis for the multispectral geometric calibration of cameras in visual and infrared spectral range". *IEEE Sensors Journal*, 21(2): pp. 2159-2168, 2020.
- [31] Harris. C.G, and M. Stephens, "A combined corner and edge detector". in *Alvey vision conference*. Citeseer, 1988.
- [32] Yujing. Q, T. Yanchao, and L. Junshi, "Improved Harris sub-pixel corner detection algorithm for chessboard image". in *Proceedings of 2013 2nd International Conference on Measurement, Information and Control*. 2013.
- [33] Datta. A, J. Kim, and T. Kanade, "Accurate camera calibration using iterative refinement of control points". in *2009 IEEE 12th International Conference on Computer Vision Workshops, ICCV Workshops*. 2009.
- [34] Javidi, N, F. Samadzagegan, and F. Dadras Javan, "Assessing the Ability of Calibration Methods in Geometric Correction of Airborne Thermal Cameras", in *National Geomatics Conference*, 2017. (Persian)
- [35] Ouellet. J-N, and P. Hébert, "Precise ellipse estimation without contour point extraction". *Machine Vision and Applications*, 21(1): pp. 59-67, 2009.
- [36] Rosin. P.L, "A note on the least squares fitting of ellipses". *Pattern Recognition Letters*, 14(10): pp. 799-808, 1993.
- [37] Zollner. H, and R. Sablatnig, "Comparison of methods for geometric camera calibration using planar calibration targets", 2004.
- [38] Arofteh, F. Samadzagegan, and F. Dadras Javan. "Provide an efficient method for geometric calibration of thermal cameras". in *National Geomatics Conference*, Available from: <https://www.sid.ir/fa/seminar/ViewPaper.aspx?ID=89937>, 2017. (Persian)
- [39] Chia. A. Y. S, Leung. M. K. H, Eng. H, and Rahardja. S, "Ellipse Detection with Hough Transform in One Dimensional Parametric Space". in *2007 IEEE International Conference on Image Processing*, 2007.
- [40] Saponaro. P, Sorensen. S, Rhein. S, and Kambhamettu. C, "Improving calibration of thermal stereo cameras using heated calibration board". in *2015 IEEE International Conference on Image Processing (ICIP)*, 2015.
- [41] Mohd. M. N, Kashima. M, Sato. K, and Watanabe. M, "Effective geometric calibration and facial feature extraction

- using multi sensors". *International Journal of Engineering Science and Innovative Technology (IJESIT)*, 1(2): pp. 170-178, 2012.
- [42] Javadnejad. F, Gillins. D. T, Parrish. C. E, and Slocum. R. K, "A photogrammetric approach to fusing natural colour and thermal infrared UAS imagery in 3D point cloud generation". *International Journal of Remote Sensing*, 41(1): pp. 211-237, 2020.
- [43] Shivakumar. S. S, Rodrigues. N, Zhou. A, Miller. I. D, Kumar. V, and Taylor. C. J, Pst900: "Rgb-thermal calibration, dataset and segmentation network". in 2020 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), 2020.
- [44] Song. L. M, Wang. M. P, Lu. L, and Jing Huan. H, "High precision camera calibration in vision measurement. *Optics & Laser Technology*", 39(7): pp. 1413-1420, 2007.
- [45] Yang. R, Yang. W, Chen. Y, and Wu. X, "Geometric Calibration of IR Camera Using Trinocular Vision". *Journal of Lightwave Technology*, 29(24): pp. 3797-3803, 2011.
- [46] Ellmauthaler. A, Silva. E. A. B. d, Pagliari. C. L, Gois. J. N, and Neves. S. R, "A novel iterative calibration approach for thermal infrared cameras". in 2013 IEEE International Conference on Image Processing, 2013.
- [47] Lagüela. S, González-Jorge. H, Armesto. J, and Herráez. J, "High performance grid for the metric calibration of thermographic cameras". *Measurement Science and Technology*, 23(1): pp. 015402, 2011.
- [48] Luhmann. T, J. Piechel, and T. Roelfs, "Geometric calibration of thermographic cameras, in *Thermal Infrared Remote Sensing*", Springer, pp. 27-42, 2013.
- [49] Helgesen. H. H, Leira. F. S, Bryne. T. H, Albrektsen. S. M, and Johansen. T. A, "Real-time georeferencing of thermal images using small fixed-wing UAVs in maritime environments". *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, 154: pp. 84-97, 2019.
- [50] Bradski. G, and A. Kaehler, *Learning OpenCV: Computer vision with the OpenCV library*: " O'Reilly Media, Inc.", 2008.
- [51] Xicai. L, W. Qinqin, and W. Yuanqing, "Binocular vision calibration method for a long-wavelength infrared camera and a visible spectrum camera with different resolutions". *Optics Express*, 29(3): pp. 3855-3872, 2021.
- [52] Zhang. Z, "A flexible new technique for camera calibration". *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 22(11): pp. 1330-1334, 2000.
- [53] González-Pérez. S, Perea Ström. D, Arteaga-Marrero. N, Luque. C, Sidrach-Cardona. I, Villa. E, and Ruiz-Alzola, J, "Assessment of registration methods for thermal infrared and visible images for diabetic foot monitoring". *Sensors*, 21(7): pp. 2264, 2021.
- [54] Kang. L, and D. Liu, "Diameter Detection of Silicon Single Crystal Based on Brain Storm Optimization Algorithm Hough Transform". In 2019 Chinese Control Conference (CCC). 2019.
- [55] Xia. R, Zhao. J, Zhang. T, Su. R, Chen. Y, and Fu. S, "Detection method of manufacturing defects on aircraft surface based on fringe projection". *Optik*, 208: pp. 164332, 2020.
- [56] Huang. Y.P, T.H. Wang, and H. Basanta, "Using Fuzzy Mask R-CNN Model to Automatically Identify Tomato Ripeness". *IEEE Access*, 8: pp. 207672-207682, 2020.

- [57] Poulin-Girard. A-S, S. Thibault, and D. Laurendeau, "Influence of camera calibration conditions on the accuracy of 3D reconstruction". *Optics Express*, 24(3): p. 2678-2686, 2016.
- [58] Tomasi. C, and R. Manduchi, "Bilateral filtering for gray and color images". In *Sixth International Conference on Computer Vision (IEEE Cat. No.98CH36271)*. 1998.
- [59] Paris. S, Kornprobst. P, Tumblin. J, and Durand. F, *Bilateral filtering: Theory and applications*. Now Publishers Inc, 2009.
- [60] Canny. J, "A computational approach to edge detection". *IEEE Transactions on pattern analysis and machine intelligence*, (6): pp. 679-698, 1986.
- [61] Gonzalez. R, R. Woods, and S. Eddins, *Digital Image Processing Using Matlab, 1st Indian Reprint*, Pearson Education, 2004.
- [62] Solomon. C, and T. Breckon, *Fundamentals of Digital Image Processing: A practical approach with examples in Matlab*: John Wiley & Sons, 2011.
- [63] Davies, E.R, *Machine vision: theory, algorithms, practicalities*: Elsevier, 2004.
- [64] Tsuji and Matsumoto, "Detection of Ellipses by a Modified Hough Transformation". *IEEE Transactions on Computers*, C-27(8): pp. 777-781, 1978.
- [65] Guil. N, and E.L. Zapata, "Lower order circle and ellipse Hough transform". *Pattern Recognition*, 30(10): pp. 1729-1744, 1997.
- [66] Xu. L, E. Oja, and P. Kultanen, "A new curve detection method: Randomized Hough transform (RHT)". *Pattern Recognition Letters*, 11(5): pp. 331-338, 1990.
- [67] Chen. T-C, and K-L. Chung, "An Efficient Randomized Algorithm for Detecting Circles". *Computer Vision and Image Understanding*, 83(2): pp. 172-191, 2001.
- [68] Chun-Ta. H, and C. Ling-Hwei, "A high-speed algorithm for elliptical object detection". *IEEE Transactions on Image Processing*, 5(3): pp. 547-550, 1996.
- [69] Ho. C-T, and L-H. Chen, "A fast ellipse/circle detector using geometric symmetry". *Pattern Recognition*, 28(1): pp. 117-124, 1995.
- [70] W.W.a.E. [Cited Accessed on January 2007]; Available from: <http://mathworld.wolfram.com/Ellipse.html>.
- [71] Brown. D.C, "Close-range camera calibration", *Photogrammetric Engineering. Engineering and Remote Sensing*, 37(8): pp. 855-866, 1971.



Improved Geometric Calibration Method for Thermal Sensors Using the Hough Transform Algorithm

Soroush Motayeb¹, Farhad Samadzadegan², Masood Varshosaz³

1- MSc at Dept. of Photogrammetry, School of Surveying and Geospatial Engineering, University College of Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran.

2- Professor at Dept. of Photogrammetry, School of Surveying and Geospatial Engineering, University College of Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran.

3- Associate Professor at photogrammetry and remote sensing department, K.N.Toosi University of technology.

Abstract

Non-metric thermal sensors have been out of calibration in the laboratory for an extended period of time and require calibration to adjust for the interior orientation parameters and lens distortions. To generate photogrammetric products with the desired degree of geometric precision, it is important to identify the geometric calibration parameters of the non-metric sensor in order to minimize the relative orientation error and resolve the bundle adjustment. The purpose of this research is to present a novel method for geometric calibration of non-metric thermal sensors as a necessary preprocessing step before producing photogrammetric products with the desired geometric precision. To geometrically calibrate the non-metric thermal sensor, the proposed method employs a calibration pattern in the form of a rectangular plate composed of hollow circular targets with symmetrical placement geometry. Hollow circles induce temperature differences, improving the contrast and sharpness of the thermal calibration pattern. Due to the thermal sensors' low spatial resolution and low contrast, circular targets appear as an ellipse in the image. For this reason, in this study, the Hough Transform method is utilized to fit and extract the exact two-dimensional coordinates of the focal center of elliptical targets in the image space. The reason for this is that the Hough Transform employs the parameters of the ellipse to fit it and does not require the entire extraction of its circumferential lines. In the method utilized in this study, the Collinearity Equation is used to compute the geometric calibration elements of the thermal sensor. Various experiments were undertaken to evaluate the proposed approach. The results of these tests, which were performed based on the criterion of Mean Reprojection Error per Image, evaluated the accuracy of the geometric calibration as 0.03 pixels. Additionally, when the proposed method for re-projecting the target's focal point to the calibration pattern is used in conjunction with the estimated calibration parameters, the mean error between the actual image coordinates and the actual ground coordinates of the targets is reduced to 0.28 pixels when compared to the method of the equation of conic sections.

Key words: Interior Orientation, Geometric Calibration, Thermal Sensor, Hough Transform algorithm, Collinearity equation.