

نشریه علمی پژوهشی مهندسی فناوری اطلاعات مکانی

سال هفتم، شماره نخست، بهار ۱۳۹۸

Vol.7, No.1, Spring 2019

۱۹۲-۲۱۰

مقاله پژوهشی

افزایش کارایی و سرعت فرآیند تناظریابی کمترین مربعات در تصاویر رقومی

*امین صداقت^۱، نازیلا محمدی^۱

۱- استادیار گروه مهندسی نقشهبرداری، دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه تبریز

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۶/۱۱/۱۰ تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۷/۰۶/۱۰

چکیده

تناظریابی کمترین مربعات، *LSM* (Least Square Matching) یکی از دقیق‌ترین روش‌های تناظریابی در فتوگرامتری و سنجش‌ازدور است. یکی از محدودیت‌های اساسی این روش پیچیدگی محاسباتی بالا بهدلیل ابعاد بزرگ معادلات مشاهدات و روند تکراری آن تا دستیابی به جواب است. در این تحقیق روشی جدید بهمنظور بهبود سرعت و کارایی این الگوریتم با عنوان تناظریابی کمترین مربعات سریع، *FLSM* (Fast Least Square Matching) ارائه شده است. ایده اساسی در روش پیشنهادی کاهش تعداد معادلات مشاهدات در سرشکنی کمترین مربعات بهمنظور افزایش کارایی فرآیند تناظریابی است. برای این منظور پیکسل‌های واقع در پنجه تناظریابی با استفاده از یک معیار ویژه با عنوان استحکام رتبه‌بندی شده و درصد مشخصی از پیکسل‌ها با بالاترین استحکام در روند سرشناسی شرکت داده می‌شوند. بهمنظور محاسبه استحکام پیکسل‌ها از ترکیب معیار تناسب فاز و آنتربوی استفاده شده است. روش پیشنهادی بر روی هشت جفت تصویر برداشته، هوایی و ماهواره‌ای در دو دسته شبیه‌سازی شده و واقعی پیاده‌سازی شده و نتایج بیانگر بهبود قابل توجه سرعت (حدود سه برابر) با حفظ کیفیت فرآیند تناظریابی است.

کلیدواژه‌ها: تناظریابی، کمترین مربعات، استحکام، کارایی

۱- مقدمه

از سه مرحله اصلی شامل استخراج عوارض، ایجاد توصیفگر و تعیین مطابقت عوارض تشکیل می‌شوند [۶]. در مرحله اول موقعیت‌های متمایز و پایدار تصویر با عنوان عوارض استخراج می‌شوند. به طور کلی عوارض تصویری ویژگی‌های برجسته تصویر هستند که نسبت به انواع مختلف از تبدیل‌های هندسی و رادیومتریکی نظیر مقیاس، دوران، تغییر شکل ناشی از تغییر منظر اخذ تصویر^۴، تغییرات روشنایی، تارش‌گی و نویز، پایدار هستند. در مرحله دوم برای هر یک از عوارض مستخرج یک توصیفگر با استفاده از ویژگی‌های ناحیه اطراف هر عارضه مانند درجات خاکستری، مقادیر اندازه و جهت گرادیان، اطلاعات شکل، بافت و لبه‌ها ایجاد می‌شود. در نهایت در مرحله سوم فرآیند مطابقت میان عوارض با مقایسه توصیفگر آن‌ها با یکدیگر انجام شده و در نهایت اشتباہات احتمالی میان آن‌ها حذف می‌شوند. روش‌های مختلفی برای استخراج عوارض، ایجاد توصیفگرها و انجام تناظریابی میان آن‌ها ارائه شده است که در مقالات مروری متعددی مورد مقایسه و ارزیابی قرار گرفته‌اند که به عنوان نمونه می‌توان به منابع [۱۰، ۱۱، ۱۲، ۱۳ و ۱۴] اشاره نمود. روش‌های ناحیه‌مینا، توانایی تناظریابی با دقت‌های بسیار بالا را دارند. به منظور افزایش قابلیت اطمینان این دسته از روش‌ها، الگوریتم‌های سلسله مرتبی^۵ و الگوریتم‌های آرام‌سازی^۶ استفاده شده [۱۵] و به منظور افزایش کارایی و کاهش فضای جستجو، قیدهای هندسی مختلفی نظری خلط اپی‌پولار در نظر گرفته می‌شوند. با این وجود روش‌های ناحیه‌مینا دارای ضعف‌هایی نیز هستند. از جمله محدودیت‌های روش‌های ناحیه‌مینا می‌توان به پیچیدگی محاسباتی بالا، نیاز به فضای جستجو و مقدار اولیه مناسب،

تناظریابی یکی از پردازش‌های اساسی در فتوگرامتری و سنجش از دور است. از جمله کاربردهای مهم تناظریابی می‌توان به بازسازی سه بعدی مناظر [۱]، مثلث‌بندی هوایی [۲ و ۳]، هم‌مرجع‌سازی تصاویر [۳ و ۴]، آشکارسازی تغییرات [۵ و ۶] و شناسایی اهداف مکانی [۷] در تصاویر اشاره کرد. به طور کلی روش‌های تناظریابی به دو دسته اصلی روش‌های ناحیه‌مینا و روش‌های عارضه‌مینا دسته‌بندی می‌شوند.

روش‌های ناحیه‌مینا مستقیماً توزیع درجات خاکستری تصاویر را درون پنجره‌هایی با ابعاد یکسان، با استفاده از معیارهای مشابه (یا تفاوت) مختلف، به طور آماری مقایسه و موقعیت ماقزیم شbahat (یا مینیمم اختلاف) را به عنوان متناظر تعیین می‌کنند. عموماً مرکز پنجره‌های متناظر شده به عنوان نقاط متناظر در نظر گرفته می‌شود. اساس روش‌های ناحیه‌مینا بر اساس فرض پیوستگی^۱ است [۸]. در واقع فرض بر این است که در سطح معینی از مقیاس که فرآیند تناظریابی انجام می‌گیرد، بیشترین قسمت پنجره تناظریابی، جزئی از یک سطح مسطح و پیوسته از شیء^۲ است. تناظریابی بر مبنای معیار ضربی همبستگی^۲ یکی از رایج‌ترین روش‌های ناحیه‌مینا است. این روش نسبتاً سریع بوده و اگر محتوای اطلاعاتی پنجره تناظریابی به اندازه کافی بوده و اعوجاجات هندسی و رادیومتریکی میان تصاویر کم باشد، کارایی خوبی دارد. از دیگر معیارهای متدالول در تناظریابی می‌توان به مجموع قدر مطلق اختلافات و اطلاعات متقابل^۳ اشاره کرد.

روش‌های تناظریابی عارضه‌مینا، مطابقت میان تصاویر را با استفاده از عوارض تصویری و ارتباط میان آن‌ها تعیین می‌کنند. عموماً روش‌های تناظریابی عارضه‌مینا

⁴ Viewpoint

⁵ Hierarchical Matching

⁶ Relaxation

^۱ Continuity Assumption

^۲ Cross Correlation Matching

^۳ Mutual Information

برای استخراج شبکه راه‌ها استفاده کردند. دبلا^۴ و کاب^۵ [۲۳] از الگوریتم تناظریابی کمترین مربعات برای اندازه‌گیری میزان جابه‌جایی و تغییر شکل با استفاده از تصاویر ماهواره‌ای با حد تفکیک بالا و هواپی استفاده کردند. بشمن^۶ و لومن^۷ [۲۴] اثر انواع مختلف از مدل‌های هندسی نظری چندجمله‌ای‌ها را در فرآیند تناظریابی کمترین مربعات بررسی کردند. هان^۸ و همکاران [۲۵] الگوریتم تناظریابی کمترین مربعات با قید مرزی را به منظور تناظریابی دقیق و پایدار در تصاویر مایل ارائه کردند.

با وجود دقت بسیار بالا، پیچیدگی محاسباتی روش تناظریابی کمترین مربعات زیاد بوده و روند محاسباتی با استفاده از آن کند است. در این تحقیق روشی جدید به منظور بهبود سرعت و کارایی این روش با عنوان تناظریابی کمترین مربعات سریع (FLSM)^۹ ارائه شده است. در روش پیشنهادی تعداد معادلات مشاهدات با بهره‌گیری از یک معیار ویژه مبتنی بر پایداری و تمایز پیکسل‌های واقع در پنجره تناظریابی کاهش داده می‌شود. در ادامه در بخش دوم روش تناظریابی کمترین مربعات تشریح شده و سپس در بخش سوم روش پیشنهادی به منظور بهبود کارایی آن معرفی می‌شود. سپس در بخش چهارم نتایج پیاده‌سازی و ارزیابی روش پیشنهادی ارائه شده و در نهایت در بخش پنجم نتیجه‌گیری و پیشنهادهای تحقیق بیان خواهد شد.

۲- تناظریابی کمترین مربعات

روش تناظریابی کمترین مربعات، LSM، یک روش بسیار دقیق برای تناظریابی انواع مختلف تصاویر است [۱۷، ۱۸ و ۱۹]. مشابه دیگر روش‌های تناظریابی

حساسیت در برابر تغییرات شدید هندسی و روشنایی و ضعف در مناطق یکنواخت و پنهان شدگی اشاره کرد [۱۶].

در مقایسه با روش‌های ناحیه‌مبنا، روش‌های عارضه‌مبنا قابلیت اطمینان بالاتری داشته و در برابر اعوجاجات هندسی و رادیومتریکی عملکرد بهتری دارند. البته باستی توجه داشت که قابلیت اطمینان تناظریابی در آن‌ها بهشت تخت تأثیر کیفیت عوارض است. همچنین به علت جابه‌جایی موقعیت مکانی عوارض در دو تصویر، دقت تناظریابی در آن‌ها محدود به دقت استخراج عوارض است. علاوه بر این همواره تعداد زیادی از تناظرهای انتخاب شده اشتباه هستند و حذف آن‌ها فرآیندی نسبتاً مشکل است.

روش تناظریابی کمترین مربعات (LSM)^۱ به عنوان یک روش تناظریابی بسیار دقیق به منظور پوشش نقاط ضعف روش‌های تناظریابی ناحیه‌مبنا ارائه شده است [۱۷، ۱۸ و ۱۹]. این روش بر مبنای مجموع مربعات اختلافات درجات خاکستری درون پنجره تناظریابی، با در نظر گرفتن تصحیحات هندسی و رادیومتریکی است. برای این منظور موقعیت و شکل پنجره تناظریابی در یک روند سرشکنی تکراری، تا زمان دستیابی به مینیمم اختلافات درجات خاکستری برآورد می‌شود. روش تناظریابی LSM با در نظر گرفتن قید ارتفاعی، از فضای تصویر به فضای زمین نیز توسعه داده شده است. علاوه بر این قابلیت انجام همزمان فرآیند تناظریابی به صورت قیود هندسی چند تصویری (MPGCs)^۲ نیز برای بهبود دقت و قابلیت اطمینان تناظریابی در آن وجود دارد [۲۰ و ۲۱]. از دیگر تحقیقات انجام شده در مورد تناظریابی کمترین مربعات می‌توان به این موارد اشاره کرد. لین^۳ و همکاران [۲۲] از الگوریتم تناظریابی کمترین مربعات

⁴ Debella

⁵ Käab

⁶ Bethmann

⁷ Luhmann

⁸ Han

⁹ Fast Least Square Matching

¹ Least Square Matching

² Multiphoto Geometrically Constraints

³ Lin

۲- اعوجاجات هندسی ناشی از عوامل مختلف نظری
اختلاف مقیاس، اختلافات دورانی، تغییر شکل
ناشی از تغییر موقعیت اخذ تصویر، جابه جایی
ناشی از اختلاف ارتفاع و مناطق پنهان شده
با درنظر گرفتن $e(x,y)$ به عنوان نویز حاصل از
اعوجاجات هندسی و رادیومتریکی، معادله مشاهده در
روش تناظریابی LSM به ترتیب زیر تشکیل می‌شود:

$$f(x,y) - e(x,y) = T_R(g(T_G(x,y))) \quad (1)$$

که در آن $f(x,y)$ بیانگر درجات خاکستری پنجره الگو،
 $g(x,y)$ بیانگر درجات خاکستری پنجره تناظریابی،
 $e(x,y)$ بیانگر نویز، T_R مدل تبدیل رادیومتریک
و T_G نیز بیانگر مدل تبدیل هندسی است. عموماً یک
تابع خطی به عنوان تبدیل رادیومتریکی و یک
تبدیل افاین به عنوان تبدیل هندسی در نظر گرفته می‌شود که در این صورت رابطه (۱)

به صورت زیر قابل بازنویسی است:

$$f(x,y) - e(x,y) = r_1 + r_2 \cdot g(x',y') \quad (2)$$

که در آن r_1 و r_2 بیانگر دو پارامتر تبدیل خطی
رادیومتریکی بوده و x' و y' نیز با استفاده از تبدیل
هندسی افاین به ترتیب زیر برآورد می‌شوند:

$$x' = a_1 + a_2 \cdot x + a_3 \cdot y \quad (3)$$

$$y' = b_1 + b_2 \cdot x + b_3 \cdot y$$

که در آن $a_1, a_2, a_3, b_1, b_2, b_3$ بیانگر شش پارامتر
تبدیل هندسی افاین هستند. معادله مشاهده رابطه (۲)
یک معادله غیر خطی بوده و با استفاده از بسط سری
تیلور به ترتیب زیر قابل خطی‌سازی است:

$$f(x,y) - e(x,y) = g^*(x,y) + g_x \cdot \delta a_1 + g_x \cdot x \cdot \delta a_2 + g_x \cdot y \cdot \delta a_3 + g_y \cdot \delta b_1 + g_y \cdot x \cdot \delta b_2 + g_y \cdot y \cdot \delta b_3 + r_1 + r_2 \cdot g^*(x,y) \quad (4)$$

در صورتی که بردار \hat{x} به عنوان بردار مجهولات،
ماتریس ضایع A به عنوان مشتقات جزئی معادلات
مشاهدهات نسبت به مجهولات، بردار I به عنوان
بردار مشاهدهات حاصل از اختلاف درجات خاکستری
دو پنجره، بردار v به عنوان بردار باقیماندها و تعداد
پیکسل‌های پنجره تناظریابی نیز برابر n باشد،

ناحیه‌منا، فرآیند تناظریابی در این الگوریتم نیز با مقایسه دو پنجره تناظریابی و الگو در دو تصویر انجام می‌پذیرد. اساس این روش بر مبنای مجموع مربعات اختلافات درجات خاکستری درون پنجره تناظریابی، با در نظر گرفتن تصحیحات هندسی و رادیومتریکی است. برای این منظور تا زمان دستیابی به حالتی که اختلافات درجات خاکستری مینیمم شود، موقعیت و شکل پنجره تناظریابی در یک روند تکراری و از طریق یک فرآیند سرشکنی برآورد می‌شود.

به منظور مقایسه پیکسل به پیکسل دو پنجره تناظریابی و الگو، فرض اساسی در روش LSM این است که پنجره‌های موردنظر مربوط به یک ناحیه مسطح از یک منظره هستند. در صورتی که پنجره‌های تناظریابی با ابعاد کوچک در نظر گرفته شوند، به عنوان یک ناحیه مسطح قابل تقریب بوده و فرض فوق برقرار است [۲۶ و ۲۷]. فرض کنید $(f(x,y), g(x,y))$ درجات خاکستری پنجره الگو در تصویر اول و $(f(x,y), g(x,y))$ درجات خاکستری پنجره تناظریابی در تصویر دوم است. در صورتی که دو پنجره مربوط به دو ناحیه نظیر باشند، آن‌گاه اختلاف درجات خاکستری آن‌ها

می‌تواند مربوط به یکی از دو عامل اصلی زیر باشد:

- تغییرات روشنایی تصاویر ناشی از عوامل مختلف نظری تغییر شرایط محیطی در اثر گذر زمان، انعکاس‌های متفاوت از منظره‌های مختلف، تفاوت در سیستم ثبت درجات خاکستری، اعوجاجات ناشی از اتمسفر، نویز سنسور یا نویز ایجاد شده در محاسبات

رابطه (۴)

که در آن g_x و g_y بیانگر مشتقات جزئی پنجره تناظریابی در جهت x و y به ترتیب زیر هستند:

$$g_x = \frac{\partial g^*(x,y)}{\partial x} \quad g_y = \frac{\partial g^*(x,y)}{\partial y} \quad (5)$$

روش تناظریابی LSM دقت تناظریابی بسیار بالای داشته و در بیشتر نرم افزارهای فتوگرامتری و سنجش از دور استفاده شده است. با وجود دقت بالا، روش تناظریابی LSM دارای محدودیت هایی نیز است. یک محدودیت مهم آن وابستگی به مقدار تقریبی مناسب برای شروع تناظریابی است. به طور کلی برای موفقیت فرآیند تناظریابی با استفاده از الگوریتم LSM، باید حداقل نصف پیکسل های درون پنجره تناظریابی و الگو با یکدیگر اشتراک داشته باشند [۲۶]. مشکل بعدی روش LSM روند سرشکنی تکراری آن و زمان محاسباتی بالا برای انجام محاسبات آن است. در بخش بعدی یک روش جدید برای بهبود سرعت تناظریابی کمترین مربعات معروفی خواهد شد.

۳- تناظریابی کمترین مربعات سریع پیشنهادی

در این بخش جزئیات الگوریتم پیشنهادی با نام تناظریابی کمترین مربعات سریع (FLSM) به منظور بهبود سرعت و کارایی روش تناظریابی کمترین مربعات بیان می شود. ایده اساسی در روش تناظریابی FLSM بر مبنای دو مورد زیر است:

- گزینش پیکسل ها بر مبنای معیار استحکام: در روش تناظریابی کمترین مربعات استاندارد، LSM، تمام پیکسل های موجود در پنجره تناظریابی در معادلات مشاهدات فرآیند سرشکنی FLSM شرکت داده می شوند. در روش پیشنهادی LSM به منظور افزایش کارایی، تعداد پیکسل های مورد استفاده برای انجام تناظریابی کمترین مربعات کاهش داده می شود. برای این منظور پیکسل های واقع در پنجره تناظریابی با استفاده از یک معیار ویژه با نام استحکام، رتبه بندی شده و تنها تعداد مشخصی از پیکسل ها با بالاترین میزان استحکام در فرآیند سرشکنی شرکت داده می شوند. این فرآیند باعث کاهش چشمگیر ابعاد معادلات سرشکنی شده و سرعت فرآیند تناظریابی را به میزان بسیار زیادی

آنگاه تعداد n پارامتر مجهول مسئله با استفاده از روش کمترین مربعات به ترتیب زیر قابل برآورد هستند:

$$\mathbf{I}_{n \times 1} + \mathbf{v}_{n \times u} = \mathbf{A}_{n \times u} \cdot \hat{\mathbf{x}}_{u \times 1} \quad \text{رابطه (6)}$$

$$\hat{\mathbf{x}} = (\mathbf{A}^T \mathbf{A})^{-1} (\mathbf{A}^T \cdot \mathbf{I})$$

در این صورت بردار باقیمانده ها و فاکتور واریانس ثانویه به ترتیب زیر محاسبه می شوند:

$$\mathbf{v} = \mathbf{A} \cdot \hat{\mathbf{x}} - \mathbf{I} \quad \text{رابطه (7)}$$

$$\hat{\mathbf{e}}_0^2 = \frac{\mathbf{v}^T \cdot \mathbf{v}}{n-u}$$

از آنجاکه معادله مشاهده در تناظریابی LSM یک معادله غیر خطی است، لذا فرآیند سرشکنی کمترین مربعات باید به صورت تکراری انجام پذیرد. برای این منظور مقدار تقریبی پارامترهای مجهول به صورت زیر در نظر گرفته می شود

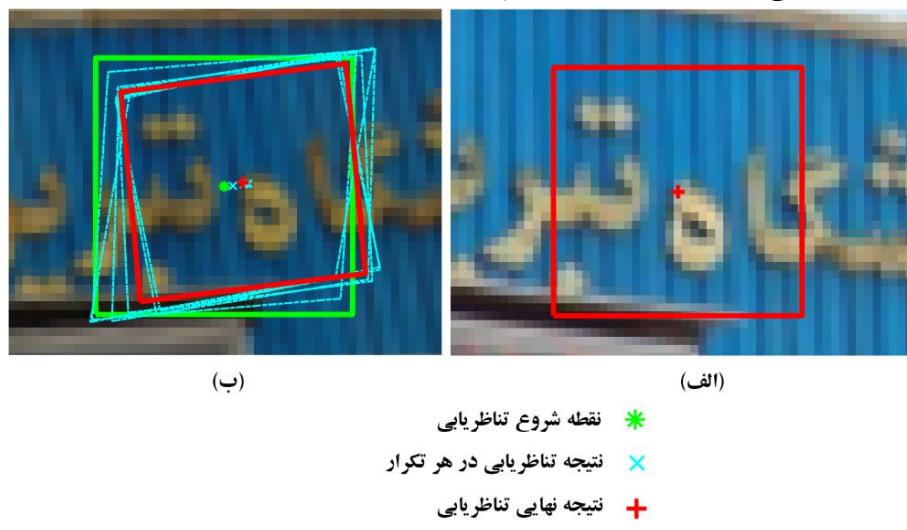
$$\begin{aligned} a_i^+ &= a_i^- = b_i^+ = b_i^- = r_i^+ = 0 \\ a_i^+ &= b_i^+ = r_i^+ = 1 \end{aligned} \quad \text{رابطه (8)}$$

در هر تکرار از فرآیند سرشکنی، میزان تصحیحات پارامترهای مجهول برآورد شده و بعد از اعمال آنها، به عنوان مقادیر تقریبی تکرار بعدی در نظر گرفته می شود. تکرار فرآیند سرشکنی تا زمان دستیابی به معیارهای توقف ادامه پیدا می کند. عموماً زمانی که میزان تغییر مختصات نقاط کمتر از یک حد آستانه مشخص (معمولأً برابر ۰/۰۲ پیکسل) شده و یا تعداد تکرارها برابر حداکثر مقدار در نظر گرفته شده (معمولأً برابر ۲۰ تکرار) شود، عملیات سرشکنی پایان می پذیرد.

نکته اساسی قابل ذکر این است که در هر تکرار، میزان مختصات های برآورد شده حاصل از سرشکنی به صورت مقادیر غیر صحیح بوده و از این رو جهت برآورد مقدار درجه خاکستری مربوط به آنها باید از یک روش درون یابی نظری روش دوخطی^۱ استفاده شود. در شکل (۱) یک مثال از فرآیند تناظریابی LSM در یک جفت تصویر نمونه نشان داده شده است

^۱ Bilinear

محاسبه می‌شود. انتظار بر این است که پیکسل‌ها با میزان استحکام بیشتر مربوط به عوارض ساختاری و تمایز نظری لبه‌ها و گوشه‌ها بوده و پایداری بیشتری در برابر اعوجاجات هندسی و رادیومتریکی داشته باشند. بنابراین به منظور تأثیر بیشتر پیکسل‌ها با استحکام بیشتر در فرآیند تناظریابی برای افزایش کارایی و دقت، فرآیند سرشکنی به صورت وزن دار انجام می‌پذیرد. میزان وزن هر پیکسل در فرآیند سرشکنی برابر میزان استحکام آن در نظر گرفته می‌شود.



شکل ۱۹: یک مثال از روش تناظریابی LSM. (الف) پنجره الگو در تصویر اول، (ب) موقعیت پنجره تناظریابی در تصویر دوم در یک روند تکراری تا زمان همگرایی

- معیار پایداری:** این ویژگی، میزان پایداری هر پیکسل را نسبت به تغییرات هندسی و رادیومتریکی تصویر نظری تغییرات مقیاس، دوران و روشنایی بیان می‌کند. روش‌های متداول برای این منظور از اطلاعات گرادیان‌های مرتبه اول و دوم تصویر در فضای مکان استفاده می‌کنند که پایداری آن‌ها در برابر تغییرات روشنایی نسبتاً محدود است [۲۸]. در مقابل روش‌های مبتنی بر تبدیل فوریه در فضای فرکانس قابل استفاده هستند. یک تصویر با استفاده از تبدیل فوریه به صورت دو مؤلفه دامنه و فاز قابل توصیف است. اطلاعات فاز تبدیل فوریه

افزایش می‌دهد. انتظار بر این است که پیکسل‌ها با استحکام پایین مربوط به مناطق یکنواخت تصویر بوده و حذف آن‌ها در فرآیند سرشکنی، علاوه بر افزایش سرعت، قابلیت اطمینان تناظریابی را نیز افزایش دهد.

- سرشکنی وزن دار:** فرآیند سرشکنی در روش تناظریابی FLSM به صورت وزن دار پیشنهاد می‌شود. همان‌طور که در مورد قبلی بیان شد در روش پیشنهادی برای هر پیکسل از پنجره تناظریابی یک معیار استحکام

با توجه به موارد بالا مهم‌ترین موضوع در روش FLSM مسئله محاسبه معیار استحکام پیکسل‌ها و رتبه‌بندی آن‌ها است. انتظار بر این است که عوارضی که استحکام بالاتری دارند، تمایز و پایداری بالاتری داشته و نقش مؤثرتری برای موفقیت در فرآیند تناظریابی در مقایسه با دیگر پیکسل‌ها داشته باشند. با رتبه‌بندی صحیح پیکسل‌ها می‌توان تعداد آن‌ها را کنترل نموده و سرعت و پیچیدگی محاسباتی را به میزان بسیار زیادی بهبود داد. برای محاسبه میزان استحکام هر پیکسل در روش FLSM از دو معیار پایداری و تمایز به ترتیب زیر استفاده می‌شود:

این روش اطلاعات فضای فرکانس در تصویر با استفاده از فیلترهای گابور در مقیاس‌ها و جهت‌های مختلف به دست می‌آید. بر این اساس مقدار تناسب فاز، $P(x, y)$ ، در هر نقطه از تصویر به ترتیب زیر برآورد می‌شود

رابطه (۹)

$$P(x, y) = \frac{\sum_n W(x, y) \lfloor A_n(x, y) \Delta \Phi(x, y) - T \rfloor}{\sum_n A_n(x, y) + \epsilon}$$

$$\Delta \Phi(x, y) = \cos(\varphi_n(x, y) - \bar{\varphi}(x, y)) - |\sin(\varphi_n(x, y) - \bar{\varphi}(x, y))|$$

بالایی در برابر تغییرات روشنایی و کنتراست تصاویر داشته و برای تناظریابی تصاویر ماهواره‌ای مربوط به سنجنده‌های مختلف، پیشنهاد شده است [۲۸ و ۳۱ و ۳۲].

- معیار تمایز: این ویژگی میزان تفکیک‌پذیری پیکسل‌ها را در مقایسه با یکدیگر نشان می‌دهد. محتوای اطلاعاتی معیاری از میزان تمایز است [۳۳]. به منظور توصیف کمی تمایز از معیار آنتروپی درون یک ناحیه در اطراف هر پیکسل به ترتیب زیر استفاده می‌شود:

$$H = -\sum_i P_i \log_i P_i \quad (۱۳)$$

که در آن P_i احتمال وقوع پیکسل i ام درون ناحیه موردنظر است. در این تحقیق بر اساس نتایج آزمایش‌های انجام شده، برای محاسبه تمایز از یک ناحیه دایره‌ای به شعاع سه پیکسل استفاده می‌شود. بعد از محاسبه معیارهای پایداری و تمایز، میزان استحکام با استفاده از حاصل ضرب دو معیار به ترتیب زیر محاسبه می‌شود:

$$R = H \cdot M \quad (۱۴)$$

که در آن M بیانگر معیار پایداری حاصل از تناسب فاز و H نیز معیار تمایز حاصل از معیار آنتروپی است. قابل ذکر است که قبل از محاسبه معیار استحکام R ، هر یک از معیارهای M و H به صورت جداگانه نرمالیزه

پایداری بالایی در برابر تغییرات روشنایی، مقیاس، دوران و دیگر تغییرات هندسی دارد [۲۹]. بر این اساس در این تحقیق از معیار مبتنی بر تناسب فاز [۲۹ و ۳۰] به منظور توصیف میزان پایداری پیکسل‌ها در پنجره تناظریابی استفاده می‌شود. معیار تناسب فاز بر این فرض است که ساختارهای نقطه‌ای و خطی پایدار، در مناطقی از تصویر واقع هستند که فاز مؤلفه‌های تبدیل فوریه، ماکریم است. در

که در آن
رابطه (۱۰)

در رابطه (۹ و ۱۰)، (x, y) بیانگر موقعیت یک نقطه در تصویر، $W(x, y)$ فاکتور وزن بر اساس بسط فرکانس، $A_n(x, y)$ و $\varphi_n(x, y)$ به ترتیب دامنه و فازتابع تبدیل موجک در مقیاس n ، $\bar{\varphi}(x, y)$ فاز میانگین، T آستانه نویز و ϵ نیز یک ثابت بسیار کوچک است. عملگر $[]$ نیز به این صورت عمل می‌کند که عبارت داخل آن اگر مثبت باشد برابر خودش و اگر منفی باشد برابر صفر می‌شود. در ادامه معیار استخراج گشتاور مینیمم^۱، M با استفاده از مؤلفه‌های اصلی تناسب فاز به ترتیب زیر برآورد می‌شود

$$M = +\delta(c + a - \sqrt{b^2 + (a - c)^2}) \quad (۱۱)$$

که در آن
رابطه (۱۲)

$$a = \sum_{\theta} (P_{\theta}(x, y) \cos(\theta))^2$$

$$b = 2 \sum_{\theta} (P_{\theta}(x, y) \cos(\theta)) \cdot (P_{\theta}(x, y) \sin(\theta))$$

$$c = \sum_{\theta} (P_{\theta}(x, y) \sin(\theta))^2$$

مقدار $P_{\theta}(x, y)$ در رابطه (۱۲) بیانگر تناسب فاز در جهت θ است. در معیار M هم ساختارهای نقطه‌ای و هم ساختارهای خطی متماز و پایدار تصویر قابل شناسایی هستند. مدل تناسب فاز پایداری بسیار

^۱ Minimum Moments

و استحکام برای یک تصویر نمونه نشان داده شده است.

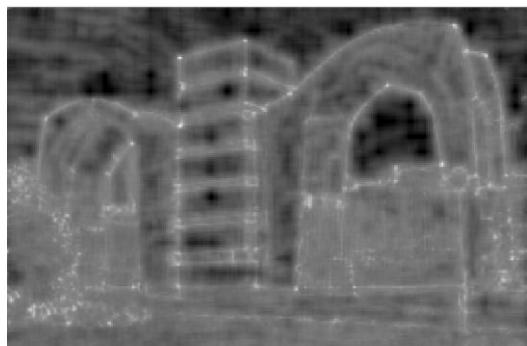
شده و مقدار آن‌ها بین صفر و یک آورده می‌شود. در شکل (۲) یک مثال از محاسبه معیار پایداری، تمایز



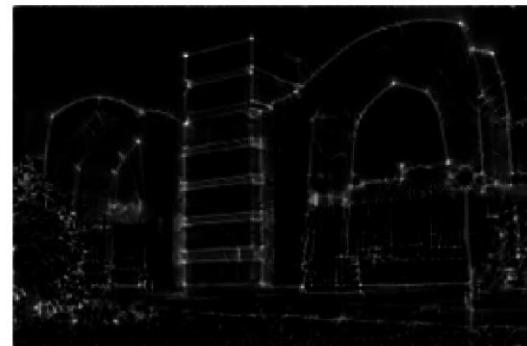
(ب)



(الف)



(د)

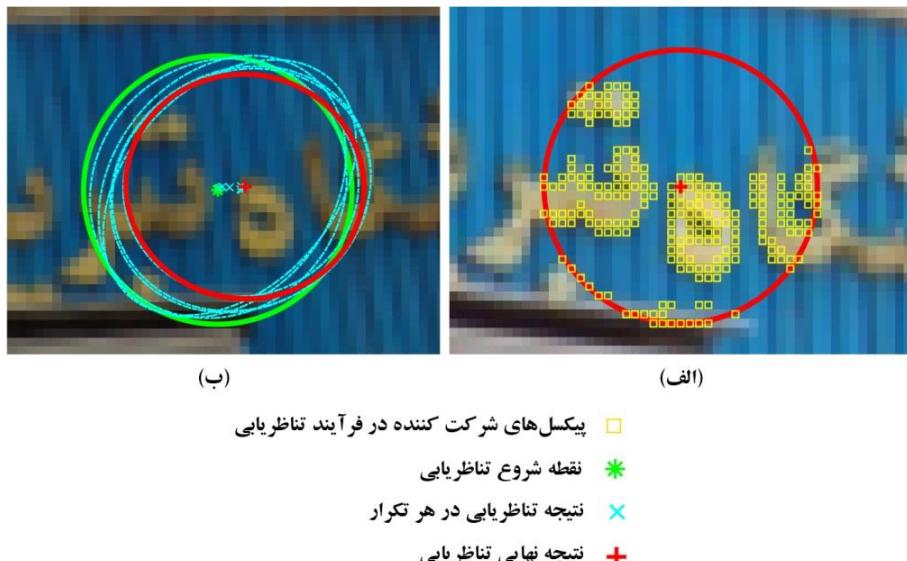


(ج)

شکل ۲۰: یک مثال از محاسبه معیارهای پایداری، تمایز و استحکام، (الف) تصویر ورودی، (ب) معیار تمایز مبتنی بر آنتروپی، (ج) معیار پایداری مبتنی بر تناسب فاز، (د) معیار استحکام

به منظور پایداری بهتر در برابر تغییرات هندسی، شکل پنجره به صورت دایره‌ای در نظر گرفته شده و پیکسل‌ها با بالاترین استحکام در آن انتخاب می‌شود. در شکل (۳) یک مثال از فرآیند تناظریابی FLSM نشان داده شده است. همان‌طور که ملاحظه می‌شود به جای تمام پیکسل‌های واقع در پنجره تناظریابی، تنها پیکسل‌ها با بالاترین استحکام در فرآیند تناظریابی شرکت داشته که این موضوع کارایی فرآیند تناظریابی را به میزان بسیار زیادی بهبود می‌دهد

پس از محاسبه معیار استحکام، پیکسل‌های واقع در پنجره تناظریابی بر اساس میزان استحکام رتبه‌بندی شده و تعداد S درصد از آن‌ها به عنوان پیکسل‌های با استحکام بالا برای شرکت در معادلات مشاهدات سرشکنی کمترین مربعات انتخاب می‌شوند. S بیانگر نرخ انتخاب بوده و در بخش بعدی ارزیابی کاملی از تأثیر مقادیر مختلف آن در عملکرد روش پیشنهادی بیان خواهد شد. قابل ذکر است که در روش تناظریابی پیشنهادی



شکل ۲۱: یک مثال از روش تناظریابی FLSM، (الف) پنجره الگو در تصویر اول و پیکسل‌های با استحکام بالای انتخاب شده در

آن (نرخ انتخاب، S ، برابر ۳۰٪ است)، (ب) نتیجه تناظریابی مختلف تا رسیدن به همگرایی

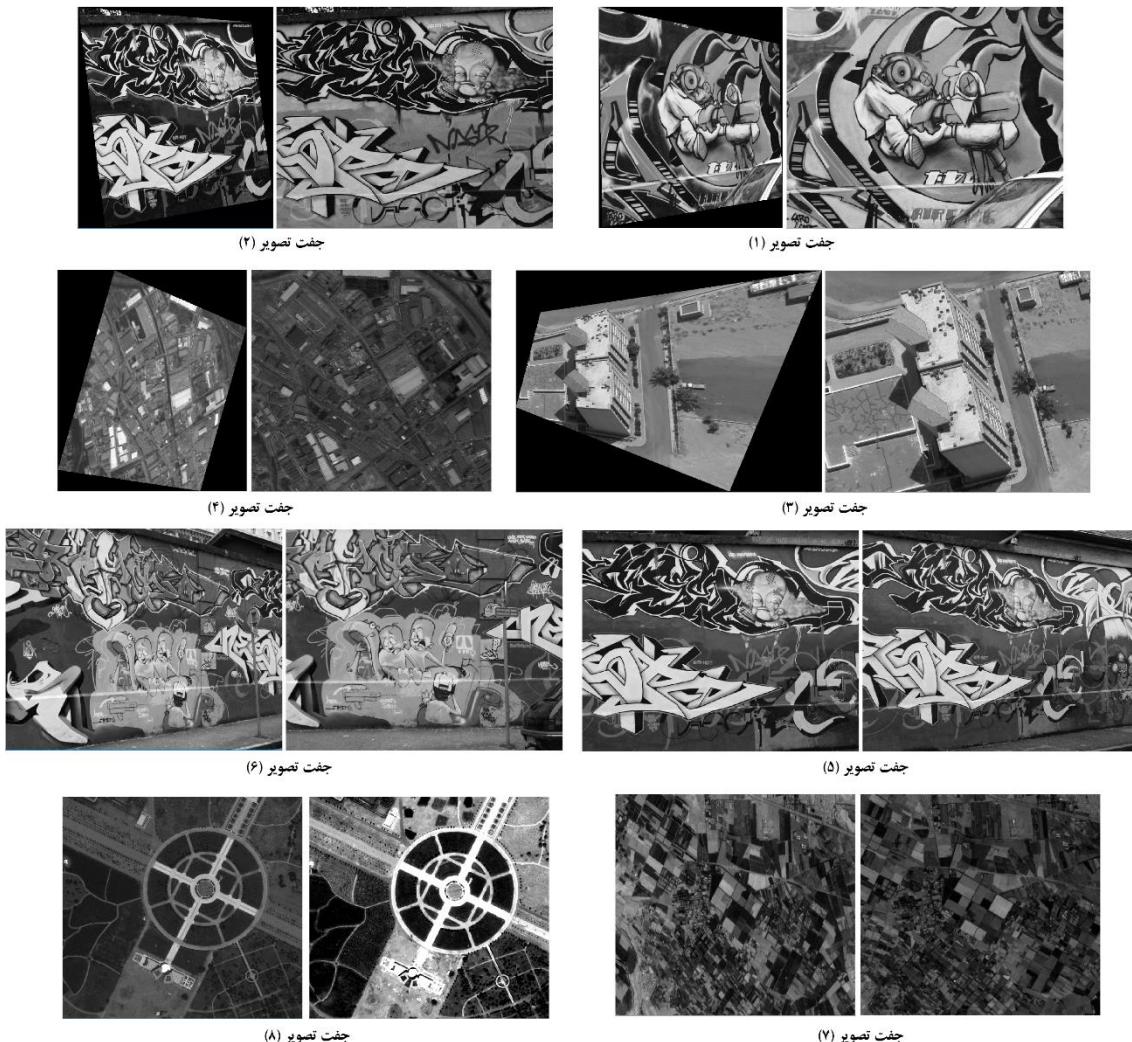
بنابراین علاوه بر تغییرات هندسی، با توجه به اینکه تصاویر مربوط به دو باند متفاوت بوده و شدت درجات خاکستری متفاوتی دارند لذا عملکرد روش پیشنهادی در برابر اختلافات رادیومتریکی نیز قابل بررسی خواهد بود. علاوه بر تصاویر شبیه‌سازی شده، تصاویر واقعی اخذ شده از دو موقعیت متفاوت نیز در این تحقیق مورد استفاده قرار می‌گیرد. در مجموع برای ارزیابی روش پیشنهادی از تعداد چهار جفت تصویر شبیه‌سازی شده و چهار جفت تصویر واقعی مطابق با شکل (۴) استفاده شده است. در جدول (۱) مشخصات تصاویر مورد استفاده نشان داده شده است.

۴- پیاده‌سازی و ارزیابی نتایج

در این بخش تصاویر، معیارهای ارزیابی و همچنین نتایج پیاده‌سازی روش تناظریابی پیشنهادی، FLSM، بیان شده و با روش تناظریابی کمترین مربعات استاندارد، LSM، مقایسه می‌شود.

۴-۱- تصاویر و معیارهای ارزیابی

فرآیند ارزیابی بر روی دو دسته از تصاویر شبیه‌سازی شده و واقعی صورت می‌گیرد. در تصاویر شبیه‌سازی شده دو باند طیفی مختلف از یک تصویر چند طیفی انتخاب شده و یکی از آن‌ها با استفاده از یک تبدیل پروژکتیو معلوم برای ایجاد تغییر هندسی ناشی از تغییر موقعیت اخذ تصویر، نمونه‌برداری مجدد می‌شود.



شکل ۲۲: تصاویر مورد استفاده برای ارزیابی روش پیشنهادی، تصاویر ۱ تا ۴ تصاویر شبیه‌سازی شده و تصاویر ۵ تا ۸ تصاویر واقعی هستند.

جدول ۷: مشخصات تصاویر مورد استفاده

دسته	شماره	جفت تصویر	ابعاد (پیکسل)	نوع تصویر	منطقه
تصاویر شبیه‌سازی شده	۱	Graffiti1	۶۴۰×۸۰۰	بردکوتاه	-
	۲	Graffiti2	۶۴۰×۸۰۰	بردکوتاه	-
	۳	UltraCam	۷۵۱×۹۰۰	هوایی	ایران-تهران
	۴	SPOT5	۶۰۰×۶۵۰	ماهواره‌ای	بارسلونا-اسپانیا
تصاویر واقعی	۵	Graffiti3	۶۴۰×۸۰۰	بردکوتاه	-
	۶	Graffiti4	۶۴۰×۸۰۰	بردکوتاه	-
	۷	SPOT4	۶۰۰×۶۵۰	ماهواره‌ای	ایران-تهران
	۸	GeoEye	۶۰۰×۶۵۰	ماهواره‌ای	ایران-تهران

استفاده از یک تابع پروژکتیو معلوم ایجاد شده‌اند. لذا برای این تصاویر از این مدل هندسی معلوم جهت برآورد خطای تناظریابی استفاده می‌شود. در تصاویر واقعی برای برقراری ارتباط هندسی دقیق میان دو تصویر در ابتدا یک مجموعه متراکم از نقاط متناظر با استفاده از روش صداقت و همکاران [۳۴] استخراج می‌شود. در این روش نقاط متناظر به صورت ترکیبی با استفاده از الگوریتم‌های هریس^۳ [۳۵]، SIFT یکنواخت و مستحکم (UR-SIFT)^۴ [۳۶]، نواحی اکسترمال با حداقل پایداری (MSER)^۵ [۳۷] و روش خوش‌بندی k میانگین (k-Means) استخراج می‌شود. در نهایت برای اطمینان از دقت نقاط متناظر، کیفیت مطابقت آن‌ها از طریق بررسی بصری کنترل شده و نقاطی که دقت بالایی ندارند حذف می‌شوند. بعد از استخراج نقاط متناظر در دو تصویر به منظور مدل‌سازی اعوجاجات هندسی محلی از یک تبدیل مولتی‌کوادریک^۶ برای برقراری ارتباط بین دو تصویر استفاده می‌شود. مدل تبدیل مولتی‌کوادریک یک مدل تبدیل انطباقی مبتنی بر توابع پایه شعاعی^۷ است [۳۸] که شکل کلی آن به صورت مجموع یک چندجمله‌ای از درجه پایین و یک ترکیب خطی از یک تابع پایه شعاعی مبتنی بر فاصله است. در نهایت برای محاسبه خطای تناظریابی روش پیشنهادی، موقعیت حاصل از تناظریابی کمترین مربعات با موقعیت حاصل از تابع تبدیل برآورد شده میان دو تصویر مقایسه می‌شود.

همان‌طور که پیش‌تر بیان شد شکل پنجره تناظریابی در این تحقیق به منظور پایداری بیشتر در برابر تغییرات هندسی به صورت دایره‌ای در نظر گرفته می‌شود. علاوه بر این به منظور بررسی تأثیر ابعاد پنجره تناظریابی

به منظور ارزیابی عملکرد فرآیند تناظریابی از سه معیار درصد موفقیت^۱، دقت مکانی و زمان محاسباتی به ترتیب زیر استفاده می‌شود:

- **درصد موفقیت:** این معیار به عنوان نسبت تعداد نقاطی که فرآیند تناظریابی در آن‌ها به صورت موفقیت‌آمیز بوده، به تعداد کل نقاط تعریف می‌شود. برای تعیین تناظرهای موفق نیز از یک حد آستانه مکانی (یک پیکسل) استفاده می‌شود. در واقع جفت نقاطی که فرآیند سرشکنی کمترین مربعات در آن‌ها همگرا شده و اختلاف موقعیت همگرایی از موقعیت واقعی (خطای تناظریابی) کمتر از یک پیکسل است به عنوان نقاط موفق در نظر گرفته می‌شوند. شایان ذکر است که موقعیت واقعی نقاط نظیر با استفاده از تابع تبدیل معلوم میان تصاویر تعیین‌می‌شود که در ادامه بیان خواهد شد.

- **دقت مکانی:** میزان ریشه میانگین مربعات خطای (RMSE^۸) مکانی عوارض موفق به عنوان دقت مکانی در نظر گرفته می‌شود.

- **زمان محاسبات:** به منظور ارزیابی سرعت و کارایی روش پیشنهادی در مقایسه با الگوریتم استاندارد LSM از معیار زمان انجام محاسبات تناظریابی استفاده شده است. لازم به ذکر است که پیاده‌سازی فرآیند تناظریابی روش پیشنهادی و روش استاندارد LSM به‌طور مشابه در محیط برنامه‌نویسی MATLAB 2016b و با استفاده از یک کامپیوتر با سرعت پردازشی ۲/۵۴ گیگاهرتز و حافظه هشت گیگابایت انجام شده است.

به منظور ارزیابی کیفیت و محاسبه خطای فرآیند تناظریابی لازم است تا ارتباط هندسی میان دو تصویر معلوم باشد. در تصاویر شبیه‌سازی شده ارتباط هندسی میان دو تصویر کاملاً معلوم است، چراکه تصاویر با

³ Harris

⁴ Uniform Robust Scale-Invariant Feature Transform

⁵ maximally stable extremal regions

⁶ Multiquadric

⁷ Radial basis functions

¹ Success Rate

² Root Mean Square Error

با وزن دهی، (۳) الگوریتم پیشنهادی با شعاع ۱۵ پیکسل و بدون وزن دهی، و (۴) الگوریتم پیشنهادی با شعاع ۱۵ پیکسل و با وزن دهی ارائه شده است. در شکل (۷) میانگین زمان انجام محاسبات تناظریابی روش پیشنهادی در تمامی تصاویر مورد ارزیابی و برای نرخ‌های انتخاب مختلف نشان داده شده است. با توجه به نتایج ارائه شده در شکل (۵، ۶ و ۷) موارد زیر قابل بیان است:

- در بیشتر جفت تصاویر مورد ارزیابی میزان درصد موفقیت و دقت مکانی تناظریابی روش پیشنهادی برای نرخ انتخاب ۳۰ تا ۴۰ درصد بسیار نزدیک به نرخ انتخاب ۱۰۰ درصد است. یادآوری می‌شود که نرخ انتخاب ۱۰۰ درصد همان روش کمترین مربعات استاندارد است. لذا با استفاده از تنها حدود یک سوم از پیکسل‌ها با بالاترین استحکام، نتایجی مشابه با روش کمترین مربعات استاندارد حاصل شده است. واضح است که با استفاده از حدود یک سوم از پیکسل‌ها در فرآیند سرشکنی تناظریابی کمترین مربعات باعث بهبود قابل توجه سرعت و کارایی تناظریابی می‌شود (۷). متوسط زمان انجام تناظریابی برای روش پیشنهادی FLSM در نرخ انتخاب ۴۰ درصد در حدود ۳ ثانیه و برای روش LSM استاندارد در حدود ۱۰ ثانیه است. شایان ذکر است که در بعضی از تصاویر نظری جفت تصاویر اول، دوم و ششم، نتایج تناظریابی برای نرخ انتخاب ۴۰ درصد، حتی بهتر از نرخ انتخاب ۱۰۰ درصد است. دلیل این موضوع را می‌توان به دلیل یکنواختی تصویر و وجود تعداد زیادی از پیکسل‌ها با درجات خاکستری مشابه در پنجره تناظریابی دانست که با حذف آن‌ها در فرآیند تناظریابی، درصد موفقیت و دقت مکانی تناظریابی بهبود می‌یابد.
- بر اساس نتایج حاصله ارتباط مستقیمی میان انبعاد پنجره تناظریابی و بهبود کیفیت فرآیند تناظریابی مشاهده نشد. به عنوان مثال در جفت تصاویر سوم و پنجم پنجره با شعاع ۹ پیکسل نتایج بسیار بهتری در

بر روی نتایج از دو پنجره با شعاع متفاوت به میزان ۹ و ۱۵ پیکسل استفاده می‌شود. در پیاده‌سازی روش FLSM، مدل تبدیل افاین به عنوان مدل هندسی و مدل خطی دو پارامتری به عنوان مدل رادیومتریکی استفاده می‌شود. به علاوه دو شرط توقف هنگام انجام محاسبات کمترین مربعات لحظه می‌شود: اول اینکه میزان تغییر مختصات بعد از هر تکرار کمتر از ۰.۱ پیکسل شود و دوم اینکه حداکثر تعداد تکرارها برابر ۲۰ تکرار شود. لازم به ذکر است که موقعیت نقاط در فرآیند تناظریابی با استفاده از عوارض نقطه‌ای حاصل از الگوریتم هسین^۱ [۳۹] در تصاویر اول در نظر گرفته شده و موقعیت تقریبی در تصویر دوم با در نظر گرفتن یک آفست مکانی به میزان سه پیکسل انتخاب می‌شود. تعداد عوارض اولیه هسین نیز در هر جفت تصویر برابر ۵۰۰ نقطه انتخاب شده است.

به منظور ارزیابی اثر پارامتر نرخ انتخاب در روش پیشنهادی، نتایج تناظریابی برای نرخ‌های انتخاب مختلف در ۱۰ حالت (از ۱۰ درصد تا ۱۰۰ درصد) انجام شده است. واضح است که هنگامی که نرخ انتخاب برابر ۱۰۰ درصد باشد، الگوریتم پیشنهادی، FLSM، همان الگوریتم استاندارد کمترین مربعات، LSM، خواهد بود. علاوه بر این به منظور ارزیابی اثر فرآیند وزن دهی، عملیات تناظریابی یکبار نیز بدون وزن دهی تکرار شده است.

۴-۲- نتایج و بحث

نتایج مربوط به تناظریابی روش پیشنهادی برای هشت جفت تصویر مورد ارزیابی و برای معیارهای درصد موفقیت و دقت مکانی (RMSE) به ترتیب در شکل (۵) و (۶) نشان داده شده است. همان‌طور که پیشتر بیان شد نتایج برای چهار حالت مختلف شامل (۱) الگوریتم پیشنهادی با شعاع ۹ پیکسل و بدون وزن دهی، (۲) الگوریتم پیشنهادی با شعاع ۹ پیکسل و

^۱ Hessian

نام استحکام طراحی شده است. برای این منظور پیکسل های موجود در پنجره تناظریابی بر اساس میزان استحکام رتبه بندی شده و تنها پیکسل های با استحکام بالا در فرآیند سرشکنی کمترین مربعات شرکت داده می شوند. معیار استحکام این تحقیق بر مبنای پارامتر پایداری و تمایز پیکسل ها محاسبه شده و برای این منظور از معیار تناسب فاز مؤلفه های تبدیل فوریه و آنتروپویی استفاده شده است. علاوه بر گرینش پیکسل ها در روش پیشنهادی، میزان استحکام پیکسل ها نیز به عنوان پارامتر وزن در فرآیند سرشکنی استفاده می شود.

روش پیشنهادی بر روی هشت جفت تصویر مختلف در دو دسته شبیه سازی شده و واقعی پیاده سازی شده و نتایج بیانگر قابلیت و کارایی بالای روش پیشنهادی در تناظریابی دقیق است. در روش پیشنهادی تنها با استفاده از حدود یک سوم از پیکسل های واقع در پنجره تناظریابی، درصد موفقیت و دقیقی در حدود روش کمترین مربعات استاندارد و با سرعت محاسباتی حدود سه برابر بیشتر حاصل شده است. روش وزن دهی مورد استفاده در الگوریتم پیشنهادی نیز بیانگر بهبود دقت و درصد موفقیت فرآیند تناظریابی در بیشتر تصاویر مورد ارزیابی (در حدود یک تا سه درصد) است. به طور کلی دقت مکانی روش پیشنهادی در تصاویر مختلف در حدود ۰,۲ تا ۰,۵ پیکسل حاصل شده است. استفاده از روش پیشنهادی در کاربردهای اساسی نظری مثلث بندی هوایی، تناظریابی متراکم برای تولید مدل رقومی زمین و هم مرتع سازی دقیق تصاویر به عنوان تحقیقات آتی پیشنهاد می شود. علاوه بر این استفاده از یک نرخ انتخاب انطباقی که مناسب با ابعاد و محتواهای پنجره تناظریابی مقدار مناسب را تعیین نماید و همچنین طراحی و توسعه معیارهای استحکام دیگر به عنوان موضوعات تحقیقاتی بعدی پیشنهاد می شود.

مقایسه با پنجره تناظریابی با شعاع ۱۵ پیکسل حاصل کرده است. به طور معکوس در جفت تصاویر هفتم و هشتم پنجره با شعاع ۱۵ پیکسل نتایج بسیار بهتری را در مقایسه با پنجره دیگر حاصل کرده است. در تصاویر دیگر نیز میزان نتایج تناظریابی در حدود یکدیگر است. بنابراین ابعاد مناسب پنجره تناظریابی واپسی به محتوای تصاویر است. البته ذکر این نکته ضروری است که در صورتی که ابعاد پنجره تناظریابی کم باشد، نباید از نرخ های انتخاب پایین نظریه ۲۰ یا ۳۰ درصد استفاده کرد، زیرا در این صورت تعداد مشاهدات فرآیند سرشکنی بسیار کم شده و میزان موفقیت فرآیند تناظریابی به شدت کاهش خواهد یافت.

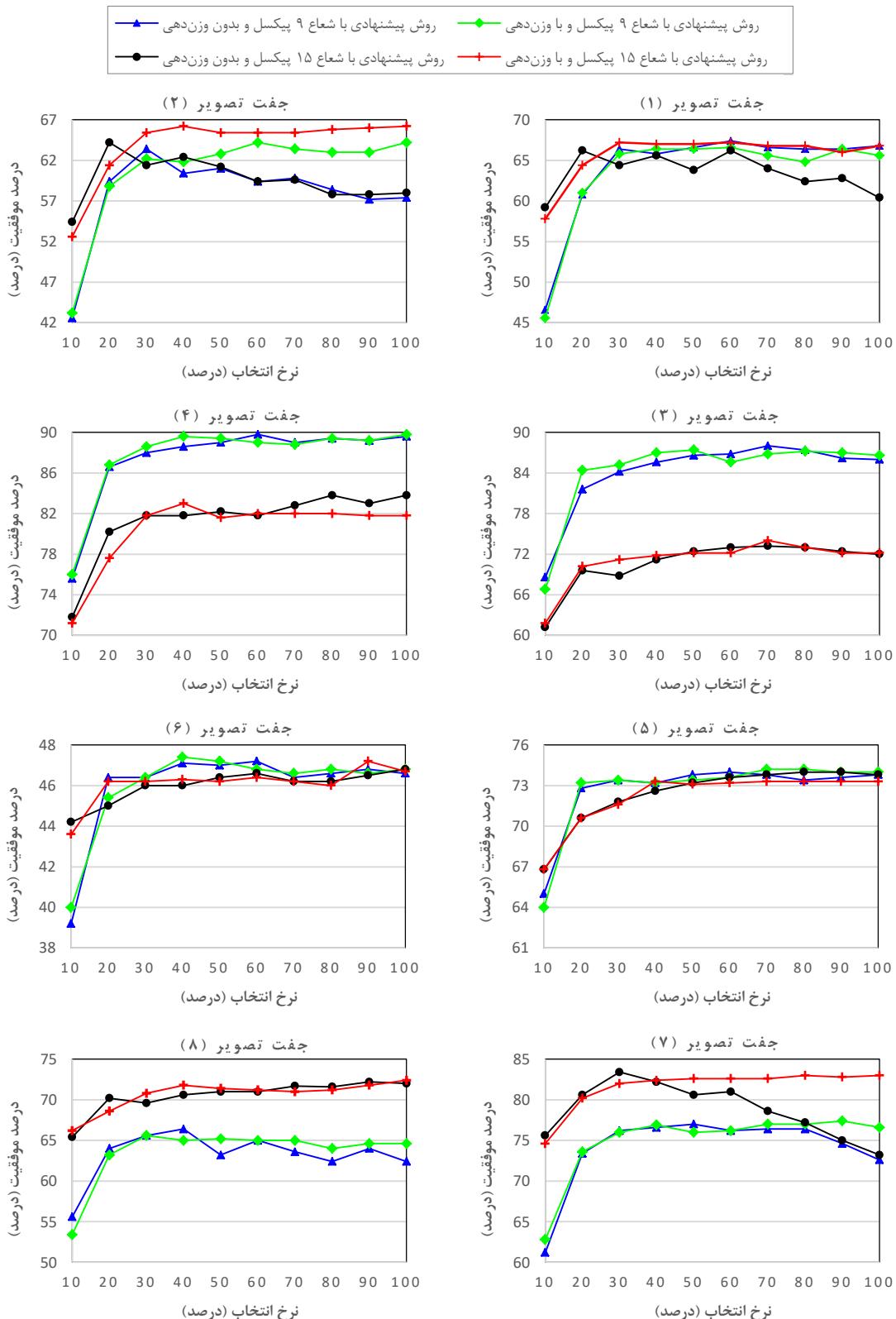
- استفاده از وزن دهی در روش پیشنهادی در بیشتر تصاویر مورد ارزیابی نتایج بسیار بهتری را در مقایسه با حالت بدون وزن حاصل کرده است. هر چند که در بعضی از جفت تصاویر مورد ارزیابی نظریه جفت تصاویر پنجم و هشتم، نتایج در دو حالت وزن دهی شده و بدون وزن دهی در حدود یکدیگر است.

- نرخ انتخاب فاکتور مهمی در روش پیشنهادی است. مقادیر کوچکتر از ۲۰ درصد نتایج مناسبی را ارائه نمی دهد. در مقابل افزایش نرخ انتخاب نیز لزوماً باعث بهبود نتایج نمی شود. علاوه بر این نرخ انتخاب تابعی از ابعاد پنجره تناظریابی است. به طور کلی برای پنجره هایی تناظریابی با شعاع ۹ و ۱۵ پیکسل، نرخ انتخاب ۳۰ تا ۴۰ درصد انتخاب مناسبی است.

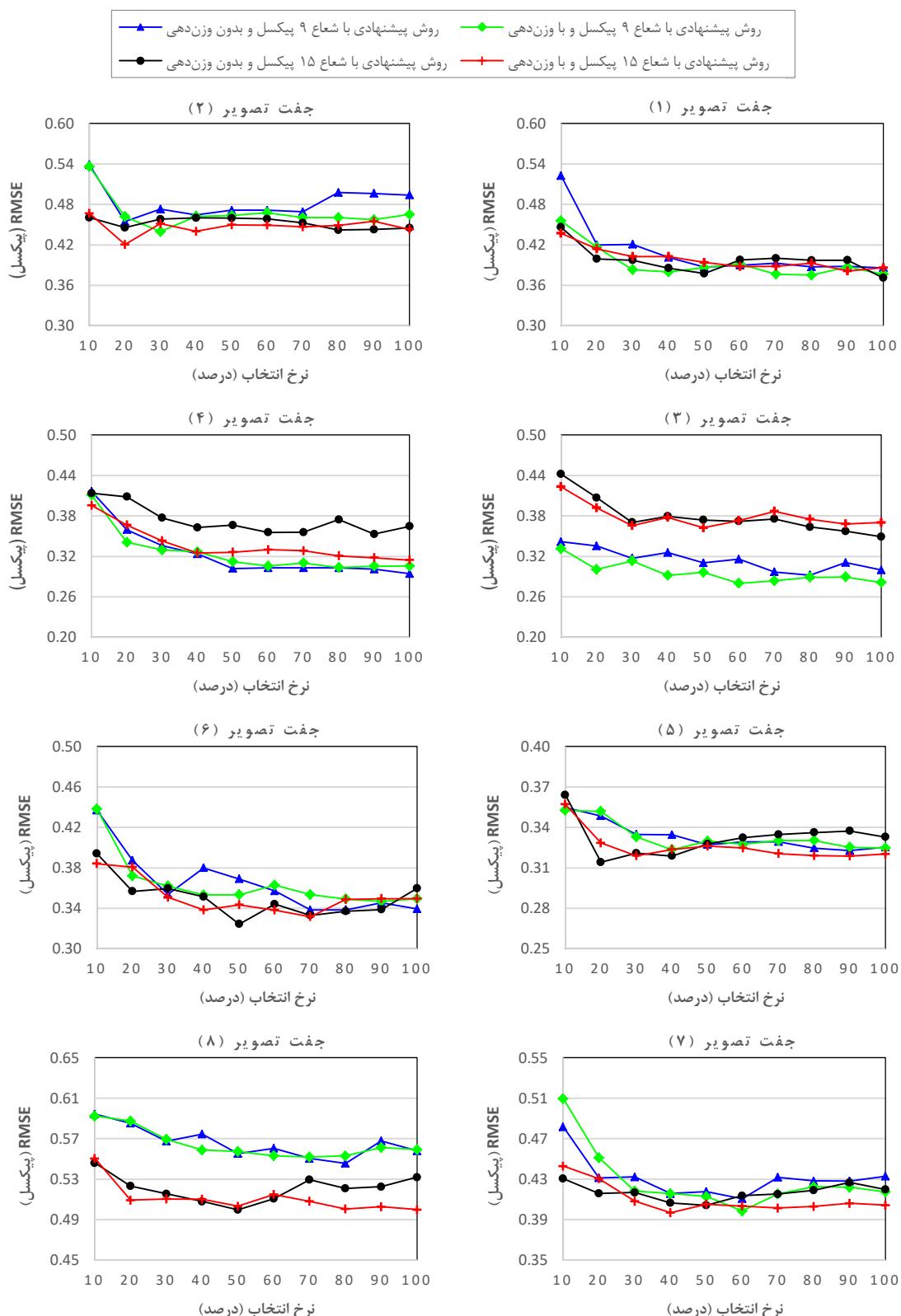
- دقت مکانی تناظریابی روش پیشنهادی در جفت تصاویر مورد ارزیابی در حدود ۰,۲ تا ۰,۵ پیکسل است که دقت بسیار بالایی را نشان می دهد.

۵- نتیجه گیری و پیشنهادها

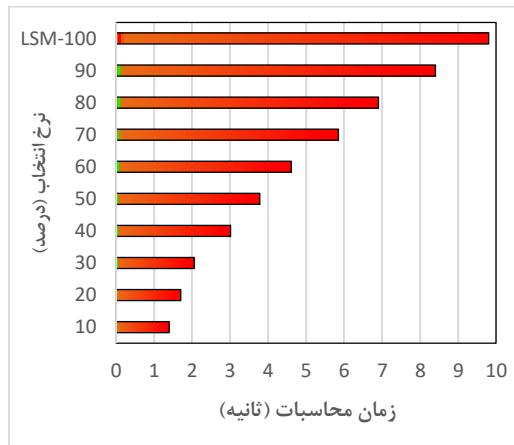
در این تحقیق یک روش کارآمد برای بهبود الگوریتم تناظریابی کمترین مربعات با عنوان FLSM ارائه شد. روش پیشنهادی به منظور بهبود کارایی الگوریتم تناظریابی کمترین مربعات بر مبنای یک معیار ویژه با



شکل ۲۳: نتایج تنباط‌بازی روش پیشنهادی برای معیار درصد موفقیت در تمامی هشت جفت تصویر مورد ارزیابی



شکل ۲۴: نتایج تناظریابی روش پیشنهادی برای معیار دقت مکانی (RMSE) در تمامی هشت جفت تصویر مورد ارزیابی



شکل ۲۵: زمان انجام محاسبات تنباط‌بایی روش پیشنهادی

مراجع

- [1] N. Tatar, M. Saadat Seresht, and H. Arefi, "Epipolar Resampling of High Resolution Satellite Stereo Images without Rational Polynomial Coefficients for Semi Global Matching," *Journal of Geomatics Science and Technology*, vol. 6, pp. 263-274, 2016.
- [2] A. Fallah and M. SaadatSeresht, "A New Method for Absolute Orientation of Video Frames in Urban Scenes 3D Reconstruction Process," *Journal of Geomatics Science and Technology*, vol. 4, pp. 11-24, 2015.
- [3] A. Nourmohammad and M. Saadatseresht, "Provide an Automatic Method to Compute Approximate Exterior Orientation Parameters and Tie-Points Coordinate of Ultra-Light UAV Images in Order to Accurate Photogrammetry Block Formation," *Journal of Geomatics Science and Technology*, vol. 4, pp. 239-252, 2015.
- [4] S. M. Hasheminasab, H. Ebadi, A. A. Hoseininave, and A. Sedaghat, "An Improvement in SIFT Algorithm for Wide-Baseline Image Matching," *Journal of Geospatial Information Technology*, vol. 3, no. 3, pp. 53-74, 2015.
- [5] M. Moradi and M. Sahebi, "Feature-Based Change Detection of Urban Areas using Particle Swarm Optimization and Genetic Algorithm," *Journal of Geomatics Science and Technology*, vol. 7, pp. 203-222, 2017.
- [6] A. Moghimi, S. Khazai, and H. Ebadi, "Unsupervised Change Detection in Multitemporal SAR Images Based on Integration of Clustering and Active Contour Model," *Journal of Geospatial Information Technology*, vol. 5 pp. 21-37, 2016.
- [7] S. Khazaei and V. Mosavi, "Detecting and Tracking Moving Objects in Unmanned Aerial Vehicles (UAVs) Images," *Journal of Geomatics Science and Technology*, vol. 7, pp. 175-184, 2017.
- [8] F. Remondino, S. El-Hakim, A. Gruen, and L. Zhang, "Turning Images into 3-D Models," *IEEE Signal Processing Magazine*, vol. 25, pp. 55-65, 2008.
- [9] A. Sedaghat and H. Ebadi, "Remote Sensing Image Matching Based on Adaptive Binning SIFT Descriptor," *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, vol. 53, pp. 5283-5293, 2015.
- [10] T. Tuytelaars and K. Mikolajczyk, "Local Invariant Feature Detectors: A Survey," *Foundations and Trends in Computer Graphics and Vision*, vol. 3, pp. 177-280,

2008.

- [11] S .Wu, A. Oerlemans, E. M. Bakker, and M. S. Lew, "A Comprehensive Evaluation of Local Detectors and Descriptors," *Signal Processing: Image Communication*, vol. 59, no., pp. 150-167, 2017.
- [12] M. H. Lee and I. K. Park, "Performance Evaluation of Local Descriptors for Maximally Stable Extremal Regions," *Journal of Visual Communication and Image Representation*, vol. 47, no. 1, pp. 62-72, 2017.
- [13] M. Gesto-Diaz, F. Tombari, D. Gonzalez-Aguilera, L. Lopez-Fernandez, and P. Rodriguez-Gonzalvez, "Feature matching evaluation for multimodal correspondence," *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, vol. 129, pp. 179-188, 2017.
- [14] A. Sedaghat and N. Mohammadi, "Uniform Competency-Based Local Feature Extraction for Remote Sensing Images," *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, vol. 135, pp. 142-157, 2018.
- [15] A. A. Goshtasby, 2-D and 3-D Image Registration: for Medical, Remote Sensing, and Industrial Applications: John Wiley & Sons, 2005.
- [16] A. Sedaghat and A. Alizadeh Naeini, "DEM Orientation Based on Local Feature Correspondence with Global DEMs," *GIScience & Remote Sensing*, vol. 55, no. 1, pp. 110-129, 2017.
- [17] W. Förstner, "On the Geometric Precision of Digital Correlation," *Int. Arch. Photogrammetry & Remote Sensing*, vol. 24, pp. 176-189, 1982.
- [18] A. Gruen, "Adaptive Least Squares Correlation: A Powerful Image Matching Technique," *South African Journal of Photogrammetry, Remote Sensing and Cartography*, vol. 14, pp. 175-187, 1985.
- [19] F. Ackermann, "High Precision Digital Image Correlation," in *Proceedings 39th Photogrammetric Week*, Stuttgart, 1983, pp. 231-243.
- [20] U. Helava, "Object-space Least-Squares Correlation," in (ACSM and American Society for Photogrammetry and Remote Sensing, Annual Convention, Saint Louis, MO, Mar. 14-18, 1988) *Photogrammetric Engineering and Remote Sensing*, 1988, pp. 711-714.
- [21] A. Gruen and E. P. Baltsavias, "Geometrically Constrained Multiphoto Matching," *Photogrammetric engineering and remote sensing*, vol. 54, pp. 633-641, 1988.
- [22] X. Lin, J. Zhang, Z. Liu, J. Shen, and M. Duan, "Semi-automatic Extraction of Road Networks by Least Squares Interlaced Template Matching in Urban Areas," *International Journal of Remote Sensing*, vol. 32, pp. 4943-4959, 2011.
- [23] M. Debella-Gilo and A. Käab, "Measurement of Surface Displacement and Deformation of Mass Movements Using Least Squares Matching of Repeat High Resolution Satellite and Aerial Images," *Remote Sensing*, vol. 4, pp. 43-67, 2012.
- [24] F. Bethmann and T. Luhmann, "Least-squares Matching with Advanced Geometric Transformation Models," *Photogrammetrie-Fernerkundung-Geoinformation*, vol. 2011, pp. 57-69, 2011.
- [25] H. Hu, Y. Ding, Q. Zhu, B. Wu, L. Xie, and M. Chen, "Stable Least-squares Matching for Oblique Images Using Bound Constrained Optimization and a Robust Loss Function," *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, vol. 118, pp. 53-67, 2016.
- [26] T. Luhmann, S. Robson, S. Kyle, and I. Harley, *Close Range Photogrammetry: Principles, Methods and Applications*: Whittles, 2006.

- [27] T. Schenk, "Digital photogrammetry," Volume I, Terra Science, 1999.
- [28] A. Wong and D. A. Clausi, "ARRSI: Automatic Registration of Remote-Sensing Images," IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, vol. 45, pp. 1483-1493, 2007.
- [29] P. Kovesi, "Phase Congruency Detects Corners and Edges," In The Australian Pattern Recognition Society Conference: DICTA, 2003.
- [30] P. Kovesi, "Phase Preserving Tone Mapping of Non-Photographic High Dynamic Range Images," in DICTA, 2012, pp. 1-8.
- [31] Q. Zhang, Y. Wang, and L. Wang, "Registration of Images with Affine Geometric Distortion based on Maximally Stable Extremal Regions and Phase Congruency," Image and Vision Computing, vol. 36, pp. 23-39, 2015.
- [32] J. Fan, Y. Wu, F. Wang, Q. Zhang, G. Liao, and M. Li, "SAR Image Registration Using Phase Congruency and Nonlinear Diffusion-Based SIFT ", IEEE Geoscience and Remote Sensing Letters, vol. 12, pp. 562-566, 2015.
- [33] C. Schmid, R. Mohr, and C. Bauckhage, "Evaluation of Interest Point Detectors," International Journal of computer vision, vol. 37, pp. 151-172, 2000.
- [34] A. Sedaghat and H. Ebadi, "Very High Resolution Image Matching Based on Local Features and K-Means Clustering," The Photogrammetric Record, vol. 30, pp. 166-186, 2015.
- [35] C. Harris and M. Stephens, "A Combined Corner and Edge Detector," In Alvey Vision Conference, 1988,
- [36] A. Sedaghat, M. Mokhtarzade, and H. Ebadi, "Uniform Robust Scale-Invariant Feature Matching for Optical Remote Sensing Images," IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, vol. 49, pp. 4516-4527, 2011.
- [37] J. Matas, O. Chum, M. Urban ,and T. Pajdla, "Robust Wide-baseline Stereo from Maximally Stable Extremal Regions," Image and Vision Computing, vol. 22, pp. 761-767, 2004.
- [38] R. L. Hardy, "Multiquadric Equations of Topography and other Irregular Surfaces," Journal of Geophysical Research, vol. 76, pp. 1905-1915, 1971.
- [39] P. R. Beaudet, "Rotationally Invariant Image Operators," in Proceedings of the International Joint Conference on Pattern Recognition, 1978, pp. 579-583



Fast Least Square Matching

Amin Sedaghat *¹, Nazila Mohammadi ¹

¹- Assistant professor, Department of Geomatics Engineering, Faculty of Civil Engineering, University of Tabriz, Tabriz, Iran

Abstract

Least square matching (LSM) is one of the most accurate image matching methods in photogrammetry and remote sensing. The main disadvantage of the LSM is its high computational complexity due to large size of observation equations. To address this problem, in this paper a novel method, called fast least square matching (FLSM) is being presented. The main idea of the proposed FLSM is decreasing the size of the observation equations to improve the efficiency of the matching process. For this purpose, the pixels in the matching window are ordered using a special robustness measure. Then, a specific percent of the pixels with the highest robustness is selected for matching process. The phase congruency and entropy measures are used to compute the proposed robustness measure. The proposed FLSM method was successfully applied to match various synthetic and real image pairs, and the results demonstrate its capability to increase matching efficiency. The matching results show that the proposed FLSM method is three times faster than standard LSM method.

Key words: *Image matching, Least square, Robustness, Efficiency.*

*Correspondence Address. Department of Geomatics Engineering, Faculty of Civil Engineering, University of Tabriz, Tabriz, Iran., Tel+98 41 33342533.
Email: am.sedaghat@gmail.com*