

## استخراج خودکار تیرهای انتقال برق حاشیه راه‌ها با بهره‌گیری از داده‌های لیزر اسکنر موبایل

زهرا چمنی<sup>۱</sup>، حمید باقری<sup>۲\*</sup>، حیدر راستی ویس<sup>۳</sup>

۱- دانش‌آموخته کارشناسی ارشد مهندسی نقشه‌برداری فتوگرامتری، دانشگاه تفرش، ایران

۲- مربی، گروه مهندسی عمران، دانشگاه فنی و حرفه‌ای، تهران، ایران

۳- استادیار دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی، دانشگاه تهران

تاریخ دریافت مقاله: ۱۴۰۰/۱۰/۱۲ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۱/۰۳/۱۰

### چکیده

امروزه شناسایی عوارض سطح جاده برای امنیت، تهیه و بروزرسانی نقشه راه‌ها و مدل‌سازی و مدیریت تجهیزات راه امری ضروری است. هدف از این تحقیق، شناسایی خودکار تیرهای انتقال برق موجود در حاشیه راه‌ها با استفاده از ابر نقاط موبایل لیزر اسکنر می‌باشد. با توجه به اینکه تشخیص دستی این عوارض نیاز به صرف زمان و تلاش زیادی دارد، تشخیص خودکار عوارض با استفاده از کامپیوتر به دلیل کاهش زمان و هزینه، حائز اهمیت است. در این راستا، مجاورت عارضه‌های دیگر به تیر برق، حضور عوارض طبیعی میله‌ای شکل، ناقص بودن اطلاعات عارضه میله‌ای شکل و یکسان بودن توزیع مکانی یا الگوی شکلی سایر عوارض با تیر انتقال برق، از چالش‌های مطرح در شناسایی تیر انتقال برق می‌باشد. در روش پیشنهادی تحقیق، نقاط زمینی با استفاده از الگوریتم فیلتر مورفولوژی ساده (SMRF) حذف شده و نقاط غیر زمینی باقیمانده با الگوریتم فضایی مبتنی بر چگالی برنامه‌های کاربردی با نویز (DBSCAN) در گروه‌های مشابه از لحاظ چگالی گروه‌بندی شده‌اند. برای حذف نقاط اضافی سیم برق، با استفاده از ویژگی‌های چگالی و شدت نور نقاط، از خوشه‌بندی ژنتیک استفاده شده است. در نهایت نقاط پراکنده باقیمانده حذف و تیرهای انتقال برق به شکل دقیق و منظمی استخراج شده‌اند. روش پیشنهادی بر روی چهار مقطع جداگانه از داده‌ها با عوارض مختلف تست و ارزیابی شده است. نتایج ارزیابی نشان می‌دهد که الگوریتم پیشنهادی توانایی تشخیص ۱۰۰ درصد تیر برق‌ها را به طور خودکار داشته است؛ به گونه‌ای که نتایج استخراج شده به روش پیشنهادی، با نتایج استخراج شده به طور دستی از تطابق بسیار خوبی برخوردار بوده و تعداد تیر برق‌های استخراج شده نیز کاملاً برابر بوده است.

کلید واژه‌ها: استخراج تیر انتقال نیرو، ابرهای نقطه‌ای، اسکن لیزری زمینی سیار، چگالی، خوشه‌بندی، اشیاء کنار جاده.

\* نویسنده مکاتبه کننده: استان فارس - شهرستان نورآباد ممسنی - بلوار ولی عصر - بالاتر از هتل لیدوما - دانشکده فنی و حرفه‌ای ممسنی.

## ۱- مقدمه

رفاه حال رانندگان در محیط جاده از موضوعات مهمی است که تحت تاثیر فاکتورهای مهمی از جمله سلامت جاده، وضعیت حمل و نقل، ترافیک، ساختار محیط ظاهری جاده و همچنین عوارض موجود در محیط جاده بوده است. از بین عوارض موجود در جاده، عموماً یکسری عارضه‌ها مشترک هستند.

این عارضه‌ها شامل علائم ترافیکی، لامپ‌ها، تنه درخت، راهنماها، تیرهای انتقال برق و سیم برق‌ها هستند. در این راستا مدیریت تیرهای انتقال برق به منظور ایمنی و کنترل جاده، امنیت جاده و تهیه و به‌روزرسانی نقشه‌های شهری و مسیرها حائز اهمیت است و به این سبب لازم است سایر عوارض موجود در محیط جاده شناسایی شوند.

اهمیت شناسایی تیرهای انتقال برق در ارزیابی امنیت جاده به طور خودکار، بررسی ساختار و محیط ظاهری جاده و مدیریت حمل و نقل خلاصه می‌شود. ابر نقاط جمع‌آوری شده توسط سیستم‌های لیزر اسکنر متحرک زمینی با توجه به چگالی مناسب آن، برای شناسایی تیرهای انتقال برق بسیار مناسب هستند. انواع مختلف عوارض جاده‌ای برای رفاه رانندگان وجود دارد؛ مثل راهنماها، انتقال‌ها، تیر برق‌ها و غیره. عوارض میله‌ای شکل به عنوان عوارض بلند و باریک که اغلب از جنس چوب و فلز هستند و ارتفاع و شعاع مشخصی دارند؛ تعریف می‌شوند و در محیط جاده برای ایمنی و کنترل ترافیک حائز اهمیت هستند. همچنین اهمیت وجود تیرهای انتقال برق برای عابران پیاده و وسایل نقلیه، در تامین نوردهی در تاریکی و شب هنگام است. مدیریت تیر انتقال برق نیز برای مدیریت سیستم حمل و نقل اهمیت دارد.

تیرهای انتقال برق یک سیستم نوردهی هستند که در جاده، خیابان و میدان‌های عمومی تعبیه شده‌اند و معمولاً در شب یا شروع تاریکی نوردهی می‌کنند. لامپ‌ها براساس ارتفاع، جنس، منبع نور و شکل تقسیم‌بندی شده‌اند و انتخاب نوع انتقال اهمیت زیادی

دارد؛ به طوری که استفاده غلط از آن، وضعیت دید یا امنیت را بدتر می‌کند. بیشتر لامپ‌ها حساس به نور هستند و به طور خودکار زمان‌هایی که نیاز به نوردهی وجود دارد؛ مثل غروب، سپیده دم یا شروع تاریکی هوا، فعال می‌شوند. این عملکرد با کمک شاخص خورشیدی انجام می‌گیرد که کاربرد اصلی تیرهای انتقال برق در محیط جاده و به منظور تامین رفاه رانندگان است.

امروزه استخراج عوارض محیط جاده برای تامین امنیت، بازبینی محیط جاده، تامین رفاه رانندگان، ایمنی و کنترل ترافیک، بررسی ساختار و محیط ظاهری راه، تهیه و به‌روزرسانی نقشه‌های شهری و مسیرها، نقشه‌برداری جاده و مدیریت حمل و نقل، امری ضروری است [۱]. از آنجا که تشخیص دستی این عوارض نیاز به زمان، هزینه و زحمت زیادی دارد؛ تشخیص خودکار عوارض با یک عامل کامپیوتری به دلیل کاهش هزینه و کار دستی انجام شده توسط انسان، حائز اهمیت است [۲]. در این راستا، شناسایی عوارض میله‌ای شکل مثل تیر انتقال برق، علائم راهنمایی و رانندگی و مانند اینها برای مدل‌سازی و مدیریت تجهیزات مختلف جاده‌ای امری ضروری است [۳].

به منظور شناسایی خودکار موقعیت عوارض، از منابع اطلاعاتی زیادی مانند تصاویر هوایی و ماهواره‌ای، لیزر اسکنرهای هوایی (Lidar)<sup>۱</sup>، سیستم لیزری موبایل (MLS)<sup>۲</sup> و یا تلفیقی از این‌ها استفاده می‌شود. استفاده از تصاویر هوایی به منظور شناسایی عوارض، به علت نداشتن اطلاعات ارتفاعی در نواحی دارای سایه ممکن است مشکل‌ساز باشد. در واقع از تصاویر هوایی، به علت داشتن اطلاعات طیفی، بیشتر برای تفکیک عوارض گیاهی و غیرگیاهی استفاده می‌شود. همچنین، هر چند سیستم‌های لیزر اسکنر هوایی می‌توانند سطح وسیعی از زمین را پوشش دهند ولی در به دست آوردن جزئیات عارضه کارساز نبوده و به دلیل این که چگالی

<sup>1</sup> Light Detection and Ranging

<sup>2</sup> Mobile Laser Scanner

می‌تواند در زمینه بهبود فرایند شناسایی عوارض راهگشا باشد [۳].

هدف از این تحقیق، ارائه یک روش جدید به منظور شناسایی تیرهای انتقال برق از داده‌های موبایل لیزر اسکنر می‌باشد. در روش پیشنهادی، ابتدا پس از حذف نقاط زمینی با استفاده از ویژگی‌های مربوط به نقاط باقیمانده، گروه‌های نقاط مختلف، استخراج شده و سپس با تعریف یکسری قوانین محدودکننده برای هر گروه، گروه تیرهای انتقال برق از سایرگروه‌ها تفکیک می‌شود.

## ۲- پیشینه تحقیق

روش‌های زیادی برای شناسایی عوارض میله‌ای شکل از داده‌های ابر نقاط لیدار متحرک زمینی ارائه شده است. اکثر روش‌های پیشنهادی بر روی شناسایی عوارض میله‌ای شکل با توجه به ویژگی عمودی شکل بودن آن‌ها تمرکز دارند. در ادامه مروری مختصر بر روی تحقیقات انجام شده در این زمینه ارائه شده است.

متی لهتوماکی (۲۰۱۰)، از قطعه‌بندی برای حذف نقاطی که طولشان یعنی فاصله اقلیدسی بین نقاط آنها در هر گروه، خارج از حد آستانه است استفاده کرد. در این روش با خوشه‌بندی گروه نقاط باقیمانده، خوشه‌هایی که مربوط به یک عارضه هستند ادغام می‌شوند. در این روش، خطوط جاروب شده‌ای که مربوط به یک عارضه میله‌ای شکل هستند شامل نقاط مجاورند و فاصله کمی از هم دارند. یک خط جاروب شده با روش لبه‌یابی قطعه‌بندی و بعد از قطعه‌بندی، گروه نقاط باقیمانده، در فضای دو بعدی خوشه‌بندی شد. به این صورت که ابتدا یک گروه دانه انتخاب و با همه گروه‌ها مقایسه می‌شود و در صورت مجاورت در یک خوشه قرار می‌گیرند. برخی عوارض میله‌ای ممکن است شامل چندین خوشه باشند و لازم است خوشه‌هایی که مربوط به یک عارضه هستند با یکدیگر ادغام شوند. در پایان با کلاس‌بندی خوشه‌های کاندید براساس ویژگی‌های شکل، طول، جهت و چگالی نقاط،

کافی از نقاط ندارند برای مدل‌سازی عوارض با جزئیات بالا مناسب نیستند.

در دو دهه اخیر با پیشرفت سریع فناوری لیدار، به دست آوردن اطلاعات مکانی در کاربردهای مختلف مثل برنامه‌ریزی شهری، ارزیابی اثرات زیست‌محیطی، مستندسازی میراث فرهنگی، سیستم‌های حمل و نقل هوشمند و مدیریت بحران کارایی زیادی داشته است. اخذ داده‌های لیدار توسط سیستم‌های موبایل لیدار، روشی مقرون به صرفه برای استخراج عوارض مختلف از جمله عوارض کنار جاده مثل تیر برق‌ها می‌باشد [۴].

سیستم‌های موبایل لیدار که از اواخر سال ۱۹۸۰ توسعه یافتند، یک سیستم زمین‌مبنا برای جمع‌آوری داده‌های سه‌بعدی هستند؛ لذا برای جمع‌آوری سریع و دقیق اطلاعات، پوشش‌دهی سطح وسیعی از زمین، جمع‌آوری اطلاعات نقاط با چگالی زیاد و نیز هزینه‌ی پایین جمع‌آوری اطلاعات مفید هستند. با وجود امتیازات ذکر شده، این نوع سیستم‌های جمع‌آوری داده بیش از پیش مورد توجه جامعه‌ی متخصصان نقشه‌برداری و سنجش از دور قرار گرفته است [۵]. روش‌های زیادی برای شناسایی عوارض میله‌ای شکل از داده‌های لیدار متحرک زمینی ارائه شده است. این روش‌ها عموماً بر اساس ویژگی‌های شکلی، پیش‌دانسته‌ها و یادگیری ماشین<sup>۱</sup> می‌باشند و بر روی تشخیص عوارض عمودی شکل تمرکز دارند.

با وجود افزایش سطح اطلاعات برای استخراج خودکار عارضه میله‌ای شکل، هنوز چالش‌های زیادی از جمله وجود عوارض میله‌ای شکل تیل‌دار، تنوع در الگوی شکلی عوارض میله‌ای شکل از نظر موقعیت یا ارتفاع، وجود عوارض طبیعی میله‌ای شکل مثل تنه درخت و نیز مجاورت بوته‌ها و برگ‌ها یا سایر عوارض به عارضه میله‌ای شکل در این زمینه وجود دارد. از این‌رو استخراج مجموعه‌ای از قوانین از کلاس‌بندی داده‌ها

<sup>۱</sup> Machine learning

خوشه‌ها به عوارض میله‌ای شکل و غیرمیله‌ای شکل دسته‌بندی شدند [۶].

یوکویاما و همکاران (۲۰۱۱)، بدون نیاز به داده‌های آموزشی، روشی با هدف استخراج عوارض میله‌ای شکل از داده‌های *MLS*، با زاویه تیلت و شعاع دلخواه پیشنهاد کردند. در روش پیشنهادی آنها، ابتدا قطعه‌بندی براساس گراف نزدیکترین همسایه<sup>۱</sup> انجام شده است. سپس به دلیل وجود نویز، بایاس مربوط به توزیع نقاط و شعاع متفاوت عوارض میله‌ای شکل، عمل نرم‌سازی<sup>۲</sup>، به نتایج قطعه‌بندی خروجی گراف اعمال شد. در نهایت با کلاس‌بندی آنالیز مولفه‌های اصلی (*PCA*)<sup>۳</sup> و محاسبه مقادیر ویژه ماتریس کواریانس واریانس، عوارض میله‌ای شکل شناسایی شدند.

در این تحقیق، اگر مقدار ویژه اول از مقدار ویژه دوم و سوم کوچکتر باشد عارضه صفحه‌ای شکل و اگر مقدار ویژه اول بزرگتر از مقدار ویژه دوم و سوم باشد عارضه، میله‌ای شکل است. از بین عارضه‌های ستونی شکل، آنهایی که کمتر از دو متر (قد متوسط انسان) و تعداد نقاط آن کمتر از ۵۰ باشد حذف می‌شوند. در این روش صحت تشخیص عوارض میله‌ای شکل به طور میانگین ۹۷٫۴ درصد بود. اما این روش تنها در صورتی که قطعه‌بندی عملکرد خوبی داشته باشد نتیجه شناسایی خوبی برای عوارض میله‌ای شکل دارد [۲].

یوجی هو و همکاران (۲۰۱۱) برای استخراج لامپ‌های خیابان از روش چگالی نقاط تصویر شده (*Dopp*)<sup>۴</sup> استفاده کردند. در روش پیشنهادی، فاصله بین ابر نقطه و موقعیت تصویری محاسبه شده است تا نقاط لیزری که دور از آستانه فاصله‌ای هستند در نظر گرفته نشوند. بنابراین، بازه مطالعاتی به طور یقین کمتر شد. در مرحله بعدی، زاویه نسبی برای هر دو تصویر

متوالی به دست آمد و مناطق سمت چپ و راست ابر نقاط مشخص شد. هدف، این بود که ابر نقاط دور از آستانه فاصله‌ای از هر موقعیت تصویری، حذف شوند. از آنجایی که وسیله نقلیه حامل لیزر اسکنر، فقط در یک جهت از جاده حرکت می‌کند؛ آستانه فاصله از سمت چپ و راست وسیله با هم فرق داشت. ساختمانها، درخت‌ها و بقیه تارگت‌های زمینی از عوارضی هستند که دور از جاده می‌باشند و در ابر نقاط حضور دارند. به منظور حذف این عوارض و کاهش حجم داده‌ها از آستانه فاصله‌ای استفاده شد و فقط جاده به عنوان قسمت اصلی باقی ماند. این روش برای وقتی که عوارض میله‌ای شکل نزدیک به هم باشند؛ نمی‌تواند عملکرد استخراج خوبی داشته باشد [۷].

دان‌لی (۲۰۱۳) براساس معیارهای نرمی و همگنی، قطعه‌بندی نقاط را انجام داد. سپس کلاس‌بندی سخت با هدف کاهش محاسبات غیرضروری و حذف نقاط غیرضروری انجام شد. در این روش کلاس‌بندی براساس اطلاعات اندازه و شکل انجام شده است و اطلاعات شکلی، مهمترین المان برای تشخیص انواع عوارض میله‌ای بود. مثلاً عوارض دست‌ساز انسان اغلب شکلی منظم، در حالی که درخت‌ها شکل نامنظمی دارند و به طور رندوم در فضای سه بعدی پخش هستند. برای پیدا کردن عوارض میله‌ای شکل، پارامترهای بهینه الگوریتم شناسایی درصدمبنا، با استفاده از آنالیزهای آماری تعیین و عوارض میله‌ای، با استفاده از اطلاعاتی مثل اندازه، شکل، ارتفاع و اطلاعات شدت نور بازگشتی، کلاس‌بندی شدند. از مشکلات این روش این است که به دلیل نزدیکی برخی عارضه‌ها ممکن است چندین عارضه، یکی در نظر گرفته شوند؛ همچنین برخی عارضه‌های میله‌ای شکل به اشتباه حذف یا برخی دیگر به اشتباه به عنوان عارضه میله‌ای شکل تشخیص داده شوند [۸].

در روش دیگری بدون استفاده از منابع داده اضافی یا داده آموزشی، فقط از ابر نقاط سه بعدی برای شناسایی عوارض میله‌ای شکل استفاده شد. الگوریتم پیشنهادی،

<sup>۱</sup> *k*-nearest neighbor graph

<sup>۲</sup> Smoothing

<sup>۳</sup> Principal Component Analysis

<sup>۴</sup> Density of Projected Points

شی‌پو و همکاران (۲۰۱۱)، از آنالیز درصد مینا به جای آنالیز کل قسمت‌های یک قطعه، استفاده کردند. در روش پیشنهادی، ابتدا هر قطعه به قسمت‌های ارتفاعی تقسیم‌بندی و سپس هر قسمت برای آنالیزهای بعدی و بررسی عارضه میله‌ای شکل انتخاب می‌شود. در این روش، مدیریت ابر نقاط لیزری، با توجه به حجم زیاد داده‌ها یک چالش مهم است. بنابراین به جای پردازش کل نقاط به طور مستقیم، ابتدا داده‌ها به قسمت‌هایی که در جهت جاده هستند تقسیم‌بندی می‌شوند. جهت جاده می‌تواند از داده‌های نقشه به دست آید یا از مسیر داده‌های متحرک لیزری حاصل شود. بعد از تقسیم‌بندی مکانی، ابر نقاط در هر قسمت از جاده با الگوریتم رشد سطحی قطعه‌بندی می‌شوند. در این روش، کلاس‌بندی سخت با فرض اینکه قطعه‌های زمین در صفحه‌های بزرگ و در فاصله مشخص، تحت مسیر سه بعدی لیزر اسکنر هستند؛ انجام می‌شود. هدف از کلاس‌بندی سخت، تقسیم داده‌ها به نقاط زمینی و غیر زمینی است. پس از حذف نقاط زمینی، نقاط غیر زمینی بررسی می‌شوند. این روش از لحاظ محاسباتی کمی پیچیده است و تنها در صورتی عملکرد خوبی برای شناسایی عوارض میله‌ای شکل دارد که عارضه به طور کامل جدا باشد. اما وقتی عارضه‌هایی مثل بوته یا برگ، به عارضه میله‌ای شکل متصل باشند؛ قطعه‌بندی و آنالیز درصد مینا برای شناسایی عارضه میله‌ای شکل به مشکل بر می‌خورد [۹].

یانگ و همکاران (۲۰۱۳) روشی برای استخراج و ترسیم جاده‌ها از ابرهای نقطه‌ای اسکن لیزری موبایل (MLS) در مقیاس بزرگ ارائه کردند. روش پیشنهادی ابرهای نقطه MLS را به مجموعه‌ای از «خطوط اسکن» متوالی تقسیم می‌کند که هر کدام از یک مقطع جاده تشکیل شده‌اند. برای ارزیابی اعتبار روش پیشنهادی، آزمایش‌هایی با استفاده از دو نوع ابر

به ترتیب شامل قطعه‌بندی نقاط براساس تراکم دو بعدی، ادغام قطعه‌های یک عارضه و کلاس‌بندی عوارض میله‌ای شکل براساس ارتفاع، جهت و بردار نرمال بر سطح است. این روش برای وقتی که عوارض میله‌ای شکل با درخت احاطه شده باشند یا عابر پیاده یا ساختمان نزدیک به عارضه میله‌ای شکل یا عارضه میله‌ای شکل ناقص باشد؛ قادر به شناسایی عوارض میله‌ای شکل نخواهد بود [۱].

یونگاتو و همکاران (۲۰۱۴)، لامپ‌های میله‌ای شکل خیابان را براساس روش شکل سه‌بعدی جفت نقاط<sup>۱</sup> استخراج کردند. در این تحقیق، بعد از خوشه‌بندی براساس فاصله اقلیدسی، ویژگی‌های هندسی محلی و سراسری با استفاده از ساختار شکلی سه‌بعدی مدل-بندی و برای کاهش پیچیدگی محاسباتی، خوشه‌های با ارتفاع کم حذف شد و تطابق شکلی بین ابر نقاط برای شناسایی لامپ‌های خیابان مورد استفاده قرار گرفت. بعد از ایجاد منطقه مورد مطالعه (ROI)<sup>۲</sup>، عملیات نمونه برداری نقاط از بین روش‌های مختلف انجام شد. در روش شکل سه‌بعدی جفت نقاط، پارامترهای مختلف بررسی شده و بهترین پارامترها انتخاب شد؛ به گونه‌ای که نرخ انتقال‌های صحیح پیدا شده بالا بوده و نرخ عوارض غلط پیدا شده کمتر شده است. اما از آنجایی که انتقال‌های خیابان‌ها به شکل‌های مختلفی هستند و رنگ‌های متفاوتی دارند و در بعضی موارد نیز، سایر عوارض مثل تبلیغات یا علائم راهنمایی به آنها چسبیده‌اند یا انتقال‌ها در لابه‌لای درخت‌ها پنهان شده‌اند؛ استخراج انتقال‌های میله‌ای شکل را با چالش‌های زیادی روبه‌رو کرده است. این روش برای زمانی که سایر عوارض مثل درخت و عوارض میله‌ای شکل دیگر با لامپ‌های خیابان توزیع مکانی و الگوی شکلی یکسانی دارند، عملکرد شناسایی خوبی ندارد [۴].

<sup>۱</sup> Pairwise 3-D Shape Context

<sup>۲</sup> Region of Interest

<sup>۳</sup> Mobile laser scanning

یکی از محدودیت‌های این روش، زمان انجام خوشه‌بندی DBSCAN است که با افزایش تعداد نقاط، زمان مصرفی نیز بیشتر می‌شود [۱۲].

لی یان و همکاران (۲۰۱۷)، به استخراج عوارض میله‌ای شکل براساس فقط اطلاعات مختصاتی  $X$ ,  $Y$ ,  $Z$  و آنالیز مقادیر ویژه پرداختند. در این تحقیق، برای تشخیص انواع مختلف عوارض میله‌ای شکل، از کلاس‌بندی نقاط براساس ویژگی‌های شکلی و هندسی استفاده شد. همچنین برای حذف نقاط زمینی، الگوریتم فیلتر زمینی بر اساس محدودیت ارتفاع کمینه محلی اعمال شد. در این روش، بعد از خوشه‌بندی نقاط غیرزمینی بر حسب فاصله‌ی اقلیدسی از فیلترهای سلسله مراتب برای پیدا کردن عوارض میله‌ای شکل استفاده می‌شود. اما برخی از تنه‌های درختان، چون برگ کمی دارند و از آن جایی که تنه درخت شبیه عوارض میله‌ای شکل است؛ به اشتباه به عنوان عارضه میله‌ای شکل شناخته می‌شوند. همچنین با توجه به پیچیدگی داده‌ها، تعدادی عارضه میله‌ای شکل پیدا نشده نیز وجود دارند [۱۳].

در یکی از تحقیقات اخیر، شکری و همکاران (۲۰۲۱) از یک روش مبتنی بر تبدیل هاف<sup>۳</sup> اقدام به استخراج خطوط انتقال برق در حاشیه راه‌ها نمودند. در این تحقیق یک الگوریتم جدید برای استخراج خودکار قطب‌ها و کابل‌ها از ابرهای نقطه  $MTLS$  در سه فاز متوالی پیش پردازش، استخراج قطب‌ها و استخراج کابل‌ها ارائه شده است. این الگوریتم روی سه ابر نقطه  $MTLS$  مختلف از یک بخش جاده شهری ۱۳۷۱ متری و یک بخش جاده غیر شهری ۲۸۰۰ متر و ۵۰۰ متر آزمایش شد. هر یک از این مجموعه داده‌ها دارای چالش‌های منحصر به فردی هستند که برای ارزیابی کارایی الگوریتم پیشنهادی در شرایط مختلف مورد استفاده قرار گرفتند و نشان داده شد که روش

نقطه‌ای از صحنه خیابان گرفته شده توسط سیستم نقشه‌بردار موبایل<sup>۱</sup> انجام شد. کامل بودن، صحت و کیفیت جاده‌های استخراج شده به ترتیب بیش از ۹۴/۴۲، ۹۱/۱۳ و ۹۱/۳۰ درصد است که ثابت می‌کند روش پیشنهادی راه‌حلی مفید برای استخراج جاده‌های سه بعدی از ابرهای نقطه  $MLS$  می‌باشد [۱۰].

گوان و همکاران (۲۰۱۴) یک روش گام به گام برای تشخیص علائم جاده از ابرهای نقطه‌ای  $MLS$  ارائه کردند. برای بهبود کارایی محاسباتی، ابتدا یک الگوریتم مبتنی بر حاشیه برای استخراج سطح جاده پیشنهاد دادند. در این الگوریتم استخراج علامت‌گذاری جاده به طور جامع در تجزیه و تحلیل حساسیت پارامتر و عملکرد کلی مورد بحث قرار گرفت. در این تحقیق، یک مطالعه تجربی روی مجموعه‌ای از خط‌کشی‌های جاده واقعی زمینی انجام شده نشان می‌دهد که الگوریتم پیشنهادی راه‌حل امیدوارکننده‌ای برای استخراج علامت‌گذاری جاده از داده‌های  $MLS$  می‌باشد [۱۱]. وای یونگ و همکاران (۲۰۱۶) به استخراج تیرهای انتقال برق و برج‌های بزرگراه‌ها براساس خوشه‌بندی DBSCAN<sup>۲</sup> پرداختند. در روش پیشنهادی، برای استخراج انواع مختلف تیر برق و برج‌های بزرگراه‌ها از داده‌های متحرک لیدار ردیفی، ابتدا با اعمال فیلتر زمینی و نرمال‌سازی ارتفاع و سپس خوشه‌بندی نقاط بالای زمین و ایجاد قوانین تصمیم‌گیری، به کلاس‌بندی خوشه‌های ابر نقاط و استخراج کل عارضه میله‌ای شکل پرداختند. در این روش، برای تشخیص عوارض بالای زمین از ابر نقاط، فیلتر نقاط زمینی در نظر گرفته شده است. این مرحله در اصل به محاسبه تغییر شیب در هر ابر نقطه با توجه به ابر نقاط همسایگی می‌پردازد. اگر تغییرات شیب زیادی در نقاط همسایگی وجود داشته باشد؛ نشان‌دهنده این است که یک جهش بین زمین و عارضه بالای آن وجود دارد.

<sup>۱</sup> Lynx Optech

<sup>۲</sup> Density-Based Clustering of Applications with Noise

<sup>۳</sup> Hough Transform

زمینی انجام می‌شود. سپس به منظور سازمان‌دهی نقاط در گروه‌هایی که بیشترین شباهت را به یکدیگر دارند؛ از ویژگی چگالی برای خوشه‌بندی استفاده می‌شود. پس از حذف گروه‌های اضافی، برای حذف نقاط سیم برق متصل به تیرهای انتقال برق، از ویژگی‌های چگالی و شدت نور بازگشتی نقاط استفاده می‌شود و چون همچنان نقاط نویزی پراکنده، باقی مانده‌اند با برازش دواير در مقاطع عرضی یک متری، بهترین دایره‌ها با توجه به شعاعشان انتخاب شده و با میانگین‌گیری از مختصات مرکز این دواير، بهترین مختصات برای مرکز ستون تیر برق محاسبه می‌شود. بدین ترتیب نقاط نویزی و پراکنده باقیمانده حذف می‌شوند. در ادامه، جزئیات هر یک از این مراحل شرح داده شده است.

### ۳-۱- پیش‌پردازش داده‌ها

همان‌طور که اشاره شد در این تحقیق، پیش‌پردازش داده‌های موبایل لیزر اسکنر شامل فرآیند حذف نقاط زمینی به منظور حذف نقاط غیرضروری و کاهش حجم نقاط است. استخراج عوارض غیر زمینی، کمک بسیاری به روند شناسایی و استخراج عوارض دیگر می‌کند. برای این منظور از الگوریتم فیلتر مورفولوژی ساده ( $SMRF$ )<sup>۱</sup>، استفاده شده است. این الگوریتم که برای جداسازی نقاط زمینی از نقاط غیرزمینی استفاده می‌شود دو هدف اساسی دارد: تولید مدل گریدبندی شده از سطح زمین و ایجاد یک بردار بولین<sup>۲</sup> برای هر نقطه که  $xyz$  های زمینی را با صفر و  $xyz$  های غیرزمینی را با یک توصیف می‌کند.

پیشنهادی برای استخراج خطوط برق از یک ابر نقطه  $MTLS$  امکان‌پذیر است [۱۴].

در همه روش‌های اشاره شده، شناسایی تیر انتقال برق یا عوارض میله‌ای شکل، بسته به شرایط و ویژگی‌های تیر انتقال برق یا سایر عوارض دچار ضعف‌هایی هستند. مجاورت عارضه‌ها به تیر انتقال برق، حضور عوارض طبیعی میله‌ای شکل دیگر، ناقص بودن اطلاعات عارضه میله‌ای شکل و یکسان بودن توزیع مکانی یا الگوی شکلی سایر عوارض با تیر انتقال برق، از جمله عواملی هستند که منجر به ایجاد ضعف در شناسایی تیرهای انتقال برق می‌شوند. داده‌های استفاده شده در تحقیقات ذکر شده، ابر نقاط سیستم‌های لیزر اسکنر زمینی بوده و در برخی موارد از داده‌های جانبی دیگر از جمله تصاویر دیجیتال، موقعیت تصاویر و داده‌های ویدیویی در کنار مختصات سه بعدی نقاط، استفاده می‌شود. ویژگی‌های استفاده شده برای هر یک از نقاط اغلب ویژگی‌های هندسی و شکلی مانند رنگ، جنس، زاویه، ارتفاع، جهت و موقعیت عوارض بوده است. برخی از عواملی که سبب محدودیت و ایجاد مشکل در روند استخراج عوارض میله‌ای شکل بوده‌اند عبارت‌اند از: پیچیدگی صحنه و حضور انواع مختلفی از عوارض، اتصال و یا مجاورت سایر عوارض به عوارض میله‌ای شکل، تعداد نقاط ناکافی در بعضی قسمت‌ها و تشابه الگوی شکلی و زمانبر بودن برخی الگوریتم‌ها به دلیل حجم زیاد نقاط.

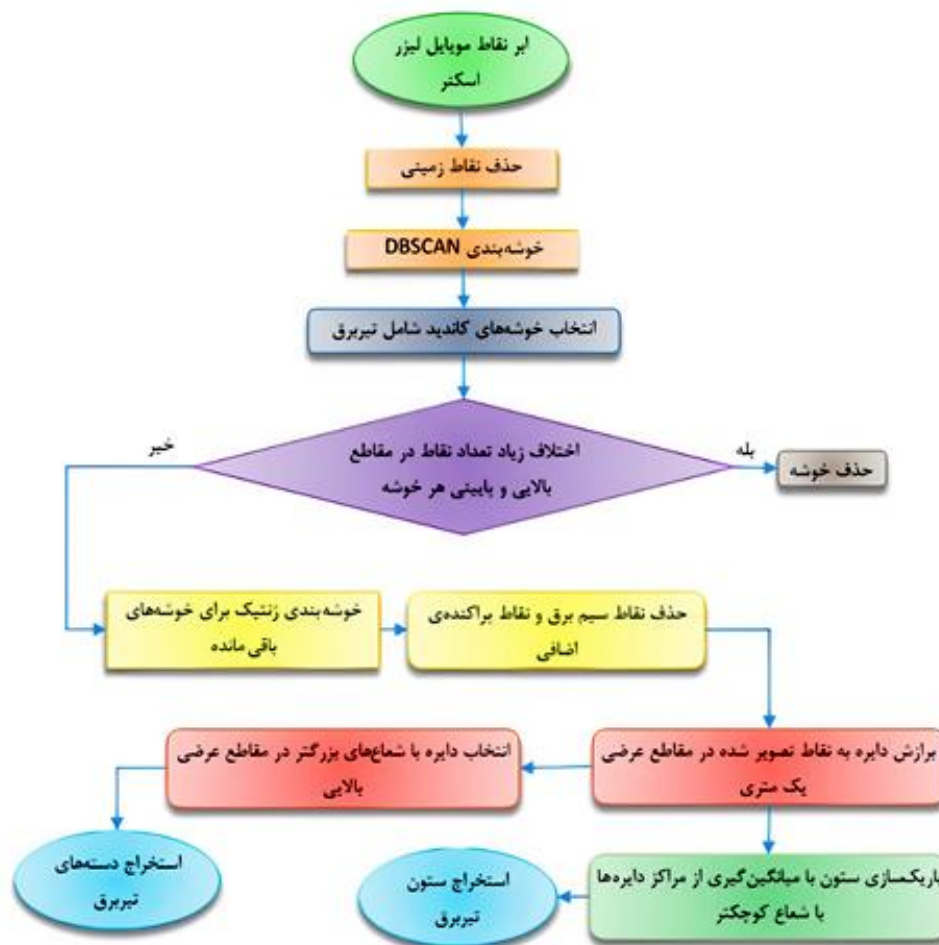
در پژوهش حاضر، تنها داده‌های موبایل لیزر اسکنر مورد استفاده قرار گرفته است و یک روش بهینه برای خوشه‌بندی نقاط به منظور حذف عوارض اضافی به کار گرفته شده است.

### ۳- روش پیشنهادی

روش پیشنهادی در این پژوهش، همان‌طور که در شکل (۱) دیده می‌شود شامل سه مرحله اصلی پیش‌پردازش ابر نقاط موبایل لیزر اسکنر، خوشه‌بندی نقاط غیرزمینی و حذف نقاط اضافی سیم برق و نویزی است. پیش‌پردازش‌های لازم به منظور حذف نقاط

<sup>۱</sup> Simple Morphological Filter

<sup>۲</sup> Boolean



شکل ۱: فلورچارت روش پیشنهادی به منظور شناسایی انتقال برق از داده های موبایل لیزر اسکنر

ارتفاع زیاد از مدل رقومی سطح (DSM)<sup>۲</sup> و قلب الگوریتم SMRF نامیده می شود. تابع Creat DSM به منظور بازسازی DSM از داده های لیدار و به طور پیشفرض DSM، کمترین سطح از لحاظ ارتفاعی در نظر گرفته می شود [۱۵ و ۱۶].

### ۳-۲- پیش پردازش داده ها

با توجه به تنوع عارضه ها از لحاظ ویژگی هایی مثل شکل و چگالی، نیاز به یک سازمان دهی اولیه برای داده ها وجود دارد. در این سازمان دهی، داده ها به گروه هایی تقسیم بندی می شوند که اعضای هر گروه بیشترین شباهت را به یکدیگر دارند. در این تحقیق به

این الگوریتم، ابتدا منطقه مورد نظر را شبکه بندی کرده و سپس کمترین سطح رستری را برای هر سلول شبکه تعیین می کند و از اپراتورهای مورفولوژی ریاضی، برای کلاس بندی هر سلول در سطح رستر به عنوان نقاط مربوط به عارضه یا نقاط سطح زمین<sup>۱</sup> استفاده می کند. مرحله بعد، ایجاد یک مدل رقومی ارتفاعی و در نهایت کلاس بندی به منظور شناسایی نقاط زمینی و نقاط غیر زمینی است.

به طور کلی الگوریتم SMRF دو تابع اصلی دارد: فیلتر پیشرونده که یک فیلتر مورفولوژی برای حذف نقاط با

<sup>۲</sup> Digital Surface Model

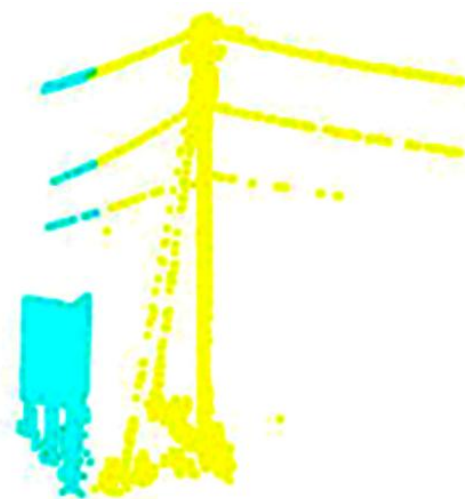
<sup>۱</sup> Bare earth Or Object



از خوشه‌های دربردارنده تیر انتقال برق، تعداد زیادی از خوشه‌های اضافی حذف می‌شوند. این ویژگی‌ها شامل ارتفاع خوشه‌ها، تعداد نقاط خوشه‌ها و تعداد نقاط تصویر شده در چگال‌ترین دایره از هر خوشه هستند. در این مرحله انتظار می‌رود تنها خوشه‌هایی باقی بمانند که شامل تیر انتقال برق هستند. اما برخی عوارض به دلیل مجاورت به تیر انتقال برق، مانند آنچه در شکل (۲) دیده می‌شود شامل تعدادی نقاط سیم برق نیز هستند و این سبب می‌شود ارتفاع خوشه‌ی مربوطه که آبی رنگ است به درستی محاسبه نشود و ارتفاعی تقریباً برابر با ارتفاع تیر انتقال برق داشته باشد. بنابراین لازم است در این مرحله، شرطی برای خوشه‌های باقیمانده اعمال شود. به این صورت که اختلاف تعداد نقاط، در دو مقطع بالایی و پایینی خوشه محاسبه و در صورت زیاد بودن این اختلاف، خوشه‌ی مذکور حذف می‌شود. در نهایت تنها خوشه‌هایی باقی می‌مانند که دربردارنده تیر انتقال برق هستند.

منظور گروه‌بندی نقاط، از ویژگی چگالی در خوشه‌بندی DBSCAN استفاده شده است. خوشه‌بندی DBSCAN، یک خوشه‌بندی معروف براساس چگالی است که خوشه‌ها در فضای داده به عنوان مناطقی در نظر گرفته می‌شوند که در آن، مناطق با چگالی بالا از مناطق با چگالی پایین جدا هستند [۱۷]. به عنوان پارامترهای ورودی برای این الگوریتم، لازم است پارامترهای  $Eps$  یعنی شعاع مورد نظر برای تشکیل خوشه و پارامتر  $MinPts$  یعنی حداقل تعداد نقاط در شعاع موردنظر تعریف شوند. این دو پارامتر توسط کاربر با بررسی تعدادی از تیرهای انتقال برق تعیین می‌شوند؛ به صورتی که برای داده‌های مختلف، نقاط مربوط به تیر برق در یک خوشه قرار بگیرند و هیچ یک از قسمت‌های تیر برق در خوشه‌ای جداگانه قرار نگیرند.

پس از خوشه‌بندی، با دانش قبلی که در مورد تیرهای انتقال برق وجود دارد یا با بررسی ویژگی‌های تعدادی



شکل ۲: نمونه‌ای از مجاورت یک عارضه به تیر انتقال برق

شدت نور بازگشتی نقاط می‌باشد. در این مورد، پس از بررسی انواع روش‌های خوشه‌بندی  $k$ -Means,  $Fcm$  و  $DBSCAN$ ، و ژنتیک، بهترین روش برای خوشه‌بندی و جداسازی نقاط سیم برق انتخاب می‌شود.

### ۳-۳- تشخیص نقاط سیم برق

در این مرحله از یک روش خوشه‌بندی برای تشخیص و حذف نقاط مربوط به سیم برق استفاده می‌شود. خوشه‌بندی انجام شده براساس ویژگی‌های چگالی و

در رابطه (۲)،  $X = \{x_1, x_2, \dots, x_N\} \subseteq IR^2$  مجموعه داده‌ها در فضای برداری  $m$  بعدی است.  $N$  تعداد داده‌ها و  $C$  تعداد خوشه‌ها است. طوری که  $u_{ji}$  درجه‌ی عضویت  $x_i$  در خوشه‌ی  $j$ ام را بیان می‌کند.  $v_j$  نمونه‌ی اولیه از مرکز خوشه‌ی  $j$  است و  $d^2(x_i, v_j)$  نیز اندازه‌ی فاصله بین عارضه‌ی  $x_i$  و مرکز خوشه  $v_j$  است [۲۰ و ۲۱].

### ۳-۳-۳- الگوریتم خوشه‌بندی ژنتیک

الگوریتم ژنتیک از روش‌های خوشه‌بندی می‌باشد که از فرآیند تکامل زیستی الهام گرفته است. برای یافتن راه‌حل مناسب در الگوریتم ژنتیک، ابتدا هر یک از افراد جمعیت می‌توانند به عنوان حدس‌های اولیه در نظر گرفته شوند؛ سپس جمعیت اولیه ارزیابی شده و تابع برازش برای هر فرد محاسبه می‌شود. در الگوریتم ژنتیک بهترین افراد بر حسب تابع برازش انتخاب می‌شوند؛ سپس عملکردی مبتنی بر تولید مثل و تکثیر، به جمعیت فعلی اعمال می‌شود و یک جمعیت جدید تولید می‌کند. جمعیت تولید شده معمولاً تا چندین نسل ادامه پیدا می‌کند تا وقتی که به یک راه‌حل مناسب برسد. برای تولید نسل‌های بعد، از اپراتورهای ژنتیکی مثل اپراتور بازترکیبی<sup>۱</sup> و جهش<sup>۲</sup>، استفاده می‌شود. شکل (۳) الگوریتم کلی برای چرخه ژنتیک را نشان می‌دهد [۲۲].

### ۳-۳-۱- الگوریتم خوشه‌بندی $k$ -means

یکی از ساده‌ترین الگوریتم‌های خوشه‌بندی نظارت نشده، الگوریتم  $k$ -means است که یک روش پایه برای بسیاری از روش‌های خوشه‌بندی دیگر مانند خوشه‌بندی فازی محسوب می‌شود. در این روش، داده‌ها با توجه به تعداد خوشه‌ها کلاس‌بندی می‌شوند. این الگوریتم برای تعداد ثابتی از خوشه‌ها نقاطی را به صورت تصادفی به عنوان مراکز خوشه در نظر می‌گیرد و برای هر نمونه داده با توجه به فاصله و میزان نزدیکی تا مراکز خوشه‌ها، آن داده را به یکی از خوشه‌ها نسبت می‌دهد. با تکرار همین فرآیند، در هر تکرار با میانگین‌گیری از داده‌ها، مراکز جدیدی برای آن‌ها محاسبه می‌شود و مجدداً داده‌ها به خوشه‌های جدید نسبت داده می‌شوند. این روند تا زمانی ادامه پیدا می‌کند که دیگر تغییری در داده‌ها حاصل نشود.

اگر  $X = \{x_i\}$  داده‌ها در فضای  $d$  بعدی باشند که قرار است در  $k$  خوشه قرار بگیرند؛ الگوریتم  $k$ -means قسمت‌هایی را پیدا می‌کند که در آن، مربع خطا بین میانگین خوشه و نقطه مورد نظر در خوشه، کمترین باشد. اگر  $\mu_k$  میانگین خوشه‌ها باشد؛ مربع خطاها بین  $\mu_k$  و نقاط هر خوشه به عنوان تابع هدف با رابطه (۱) تعریف می‌شود [۱۸ و ۱۹].

$$J(c_k) = \sum_{x_i \in c_k} \|x_i - \mu_k\|^2 \quad \text{رابطه (۱)}$$

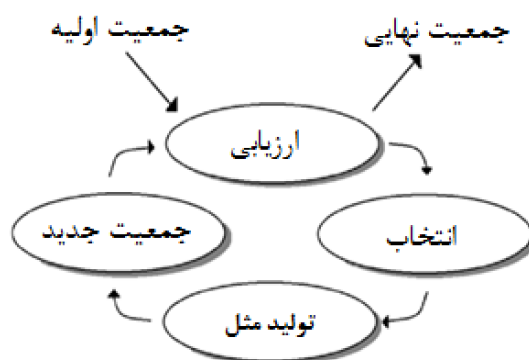
### ۳-۳-۲- الگوریتم خوشه‌بندی Fcm

الگوریتم Fcm برای خوشه‌بندی از عضویت فازی اعضا استفاده می‌کند و برای هر یک از اعضا، درجه عضویت آن را در هر یک از کلاس‌ها تعیین می‌کند. این الگوریتم یک روش خوشه‌بندی با تکرار است که به تولید تعداد  $C$  قسمت بهینه با مینیمم‌سازی وزن در تابع هدف مجموع مربعات خطا می‌پردازد. تابع هدف  $J_m$  برای کمینه کردن با رابطه (۲) تعریف می‌شود.

$$J_m = \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^C U_{ji}^m d^2(x_i, v_j) \quad \text{رابطه (۲)}$$

<sup>1</sup> Mutation operation

<sup>2</sup> Crossover operation

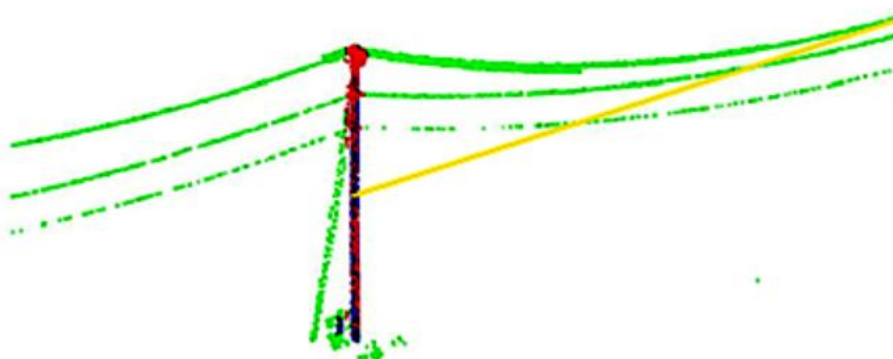


شکل ۳: چرخه الگوریتم ژنتیک [۲۳].

### ۳-۴- تشخیص نقاط سیم برق

بعد از خوشه‌بندی، برای حذف اتوماتیک نقاط سیم برق، تعداد نقاط تصویر شده در چگال‌ترین دایره هر یک از خوشه‌ها محاسبه و خوشه‌ای با بیشترین تعداد نقطه در این دایره، به عنوان خوشه معیار برای محاسبه فاصله در نظر گرفته می‌شود. سپس نقطه مرکزی این خوشه از لحاظ ارتفاعی، برای محاسبه فاصله تا تک تک نقاط خوشه‌های دیگر انتخاب می‌گردد. همان‌طور که

در شکل (۴) دیده می‌شود، بیشترین فاصله مربوط به خوشه نقاط سیم برق هستند. بنابراین خوشه مذکور با بیشترین فاصله به طور اتوماتیک حذف می‌شود. بعد از حذف نقاط مربوط به سیم برق، نقاط تیر انتقال برق در سطح خوبی استخراج می‌شوند. اما برای بهبود نتایج، لازم است یک مرحله پاک‌سازی برای حذف تعداد اندک نقاط نویزی باقیمانده و نیز منظم‌سازی ستون تیر برق اعمال شود.



شکل ۴: بیشترین فاصله تا نقطه معیار برای محاسبه فاصله

### ۳-۵- تشخیص نقاط سیم برق

حذف نقاط پراکنده باقیمانده با استفاده از اطلاعات چگالی انجام می‌گیرد؛ بدین صورت که نقاط با چگالی بسیار پایین حذف می‌شوند. برای منظم‌سازی ستون تیر برق نیز از برازش دایره به نقاط تصویر شده در مقاطع عرضی یک متری و برای برازش دایره از برازش کمترین

مربعات جبری ارائه شده توسط پرت (pratt) (۱۹۹۸) استفاده می‌شود که داده‌های ورودی آن مختصات‌های نقاط تصویر شده و خروجی آن پارامترهای دایره برازشی شامل مختصات مرکز دایره و شعاع دایره برازشی هستند. روش برازش براساس مینیمم‌سازی تابع هدف رابطه (۳) است.

رابطه (۳)

$$F = \sum ((x-a)^2 + (y-b)^2 - R^2) / R^2$$
  
برازش دایره به این روش حتی برای وقتی که نقاط، تنها در قسمتی از قوس دایره برداشت شده باشند نیز به خوبی قادر به تشخیص دایره خواهد بود [۲۴].

### ۳-۶- تشخیص نقاط سیم برق

با داشتن معادله دواير در مقاطع عرضی یک متری ستون تیر برق، بهترین دایره‌ها با توجه به شعاعشان انتخاب می‌شوند و میانگین مراکز آنها به عنوان مرکز ستون استوانه‌ای تیر برق در نظر گرفته می‌شود. با داشتن شعاع و مرکز استوانه، بقیه نقاط اضافی حذف می‌شوند. لازم به ذکر است که بیشترین شعاع دایره در ارتفاع بالایی تیر انتقال برق مربوط به دسته‌های تیر برق هستند و این نقاط حفظ می‌شود.

### ۴- پیاده‌سازی

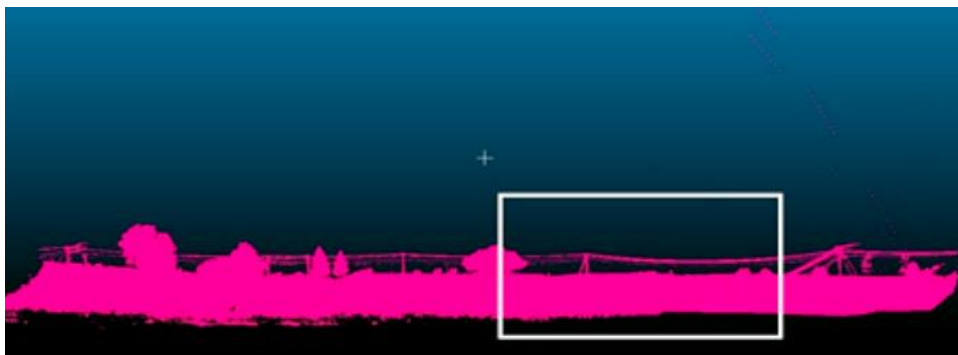
روش پیشنهادی در این تحقیق در محیط نرم‌افزار متلب و در سیستمی با مشخصات *Intel Core i7-6700*، *Memory 32GB* و *CPU*، پیاده‌سازی شده و به منظور ارزیابی روش پیشنهادی برای شناسایی تیرهای انتقال برق از داده‌های موبایل لیزر اسکنر، از محیط نرم‌افزاری کلود کامپیر (*Cloud Compare*) استفاده شده است. در

این قسمت پس از معرفی منطقه تست، نتایج به دست آمده از الگوریتم پیشنهادی ارائه و مورد بحث و بررسی قرار گرفته‌اند.

### ۴-۱- منطقه تست

داده مورد استفاده توسط سیستم موبایل لیزراسکنر از منطقه مورد مطالعه اخذ شده است (شکل (۵)). اطلاعات این منطقه، شامل مختصات سه بعدی نقاط و شدت نور بازگشتی در ۴ مقطع جداگانه هستند. مساحت هر مقطع حدود ۸ هزار متر مربع با تعداد تقریبی ۵ میلیون نقطه در آن است و دارای عوارض مختلفی از جمله درخت، وسایل نقلیه، علائم راهنمایی و رانندگی، راهنماها، جدول‌ها، فنس‌ها، پل‌ها و تیرهای انتقال برق هستند. در هر یک از مقاطع، یک تا دو تیر برق موجود است.

در ادامه، مراحل استخراج تیر انتقال برق برای یکی از مقاطع داده‌ها (منطقه سفید رنگ در شکل (۵))، پیاده‌سازی شده است. مراحل استخراج برای سایر مقاطع نیز اجرا شده است. در نهایت خروجی استخراج تیرهای انتقال برق برای همه مقاطع در شکل (۵) نشان داده شده است.



شکل ۵: مقطع انتخابی برای پیاده‌سازی الگوریتم

### ۴-۲- نتایج و بحث

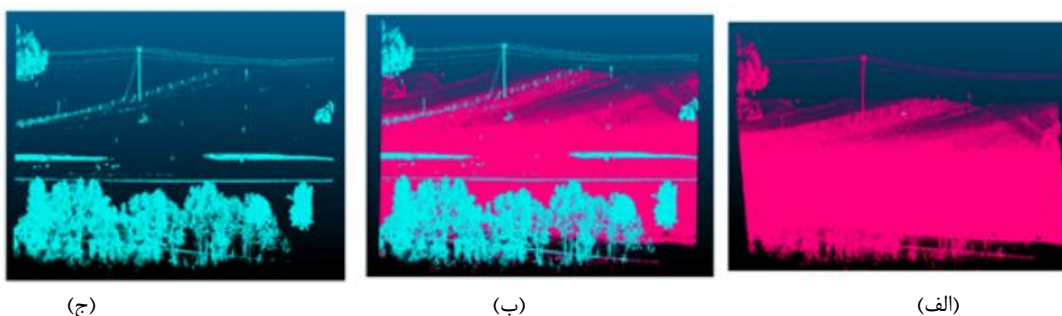
همان‌طور که توضیح داده شد یکی از کارهایی که در ابتدا باید صورت گیرد، حذف داده‌هایی است که نیازی به آنها نیست. لذا، برای حذف نقاط غیر ضروری و

افزایش سرعت در اولین گام، الگوریتم *SMRF* بر روی نقاط اعمال شده است. پارامترهای استفاده شده در این الگوریتم در جدول (۱) آمده است. خروجی اعمال این مرحله در شکل (۶) آمده است.

پس از حذف نقاط زمینی، برای یافتن اجزای به هم پیوسته از خوشه‌بندی DBSCAN، با داشتن پارامترهای مشخص شده در جدول (۲) استفاده می‌شود.

جدول ۱: پارامترهای استفاده شده در الگوریتم SMRF

| پارامتر                         | مقدار   |
|---------------------------------|---------|
| اندازه سلول                     | ۱ متر   |
| حداکثر شیب مورد انتظار          | ۰٫۲ متر |
| حداکثر شعاع پنجره               | ۱۶ متر  |
| حد آستانه ارتفاعی <sup>۱</sup>  | ۰٫۴۵    |
| ضریب مقیاس ارتفاعی <sup>۲</sup> | ۱٫۲     |



شکل ۶: اعمال الگوریتم SMRF (الف) قبل از اعمال الگوریتم (ب) نقاط زمینی مشخص شده بعد از اعمال الگوریتم (ج) بعد از حذف نقاط زمینی

جدول ۲: پارامترهای الگوریتم DBSCAN

| پارامتر                      | مقدار |
|------------------------------|-------|
| شعاع موردنظر برای تشکیل خوشه | ۰٫۳   |
| حداقل تعداد نقاط در خوشه     | ۳     |

همچنین خوشه‌بندی DBSCAN، برای تشخیص نویز و مقادیر خارج از محدوده نیز مناسب است. با مقایسه ویژگی‌های خوشه‌هایی که در بردارنده تیر برق هستند (خوشه قرمز رنگ در شکل بالا)؛ با سایر خوشه‌ها، تعداد زیادی از خوشه‌ها با توجه به این که تفاوت بارزی با خوشه تیر برق دارند حذف می‌شوند. همان‌طور که اشاره شد این ویژگی‌ها شامل تعداد نقاط

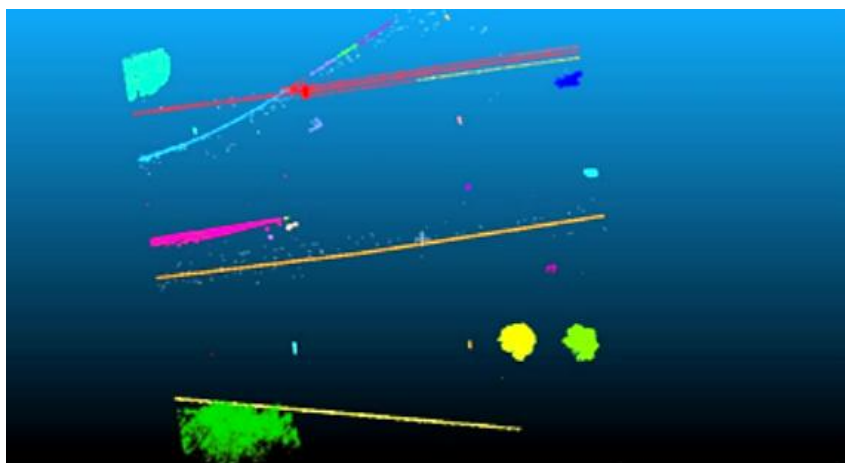
نتیجه اعمال خوشه‌بندی DBSCAN در شکل (۷) نشان داده شده است. این خوشه‌بندی نیازی به تعیین تعداد خوشه ندارد و می‌تواند خوشه‌های با شکل‌های دلخواه را تشخیص دهد، حتی خوشه‌هایی که به طور کامل با خوشه‌ای دیگر محاط شده باشند نیز قادر به تشخیص هستند؛ بدین ترتیب در اولین مرحله پس از حذف نقاط زمینی، استفاده از خوشه‌بندی DBSCAN مفید است.

<sup>۱</sup> Elevation threshold

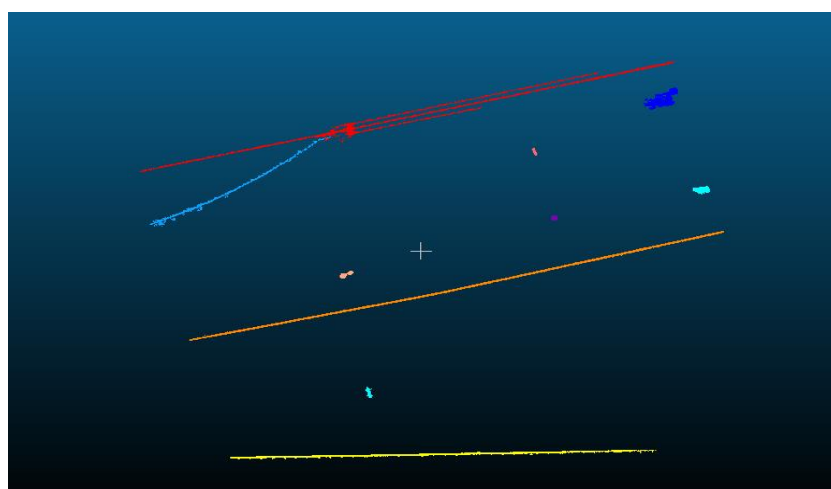
<sup>۲</sup> Elevation scaling factor

درخت‌ها هستند) حذف می‌شوند. با این حساب خوشه‌های باقیمانده به شکل (۸) نشان داده می‌شود. در مرحله بعد، همه نقاط به صفحه‌ی  $X-Y$  تصویر می‌شوند و در هر خوشه، از تمامی نقاط تصویر شده دایره‌ای به شعاع برابر با قطر تیر برق (۵۰ سانتی‌متر) رسم می‌شود، سپس تعداد نقاط تصویر شده درون این دایره‌ها، محاسبه می‌گردد و برای هر خوشه تنها دایره‌ای در نظر گرفته می‌شود که در آن تعداد نقاط تصویر شده بیشتر از بقیه باشد. نتایج حاصل از در نظر گرفتن این دایره‌های چگال، در شکل (۹) دیده می‌شود.

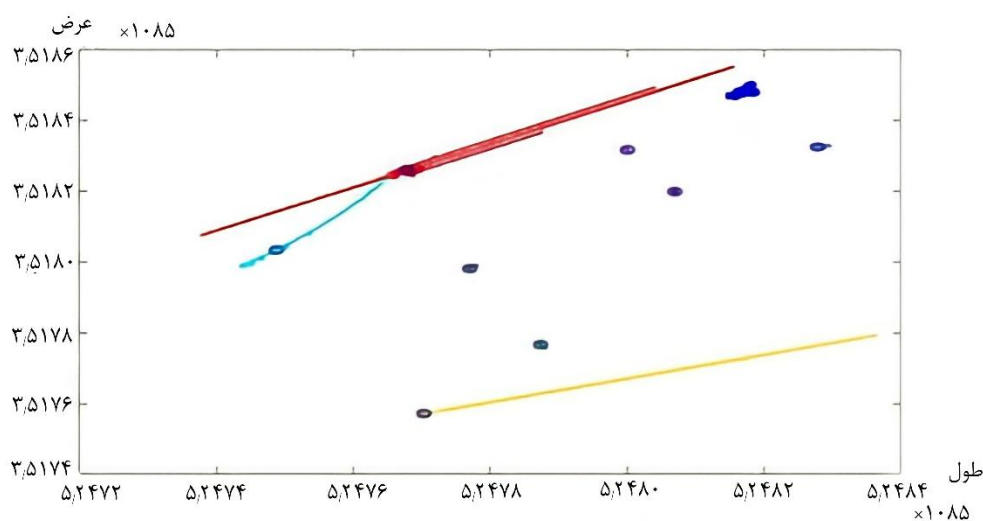
خوشه، چگالی نقاط تصویر شده در دایره با شعاع مشخص و ارتفاع خوشه‌ها هستند. با بررسی تعداد زیادی از خوشه‌های دربردارنده تیر برق مشخص شد این خوشه‌ها حدوداً ۲۰۰۰ نقطه دارند. برای کاهش خطای استخراج، بازه تعداد نقاط از ۵۰۰ تا ۸۰۰۰ نقطه گسترش داده می‌شود. بنابراین خوشه‌هایی که تعداد نقاطشان خارج از این بازه باشند و خوشه‌های نویزی که در بردارنده تعداد کمی نقطه به صورت پراکنده هستند و خوشه‌هایی که دارای تعداد زیادی نقطه هستند (بیشتر این خوشه‌ها مربوط به



شکل ۷: اعمال الگوریتم خوشه‌بندی DBSCAN



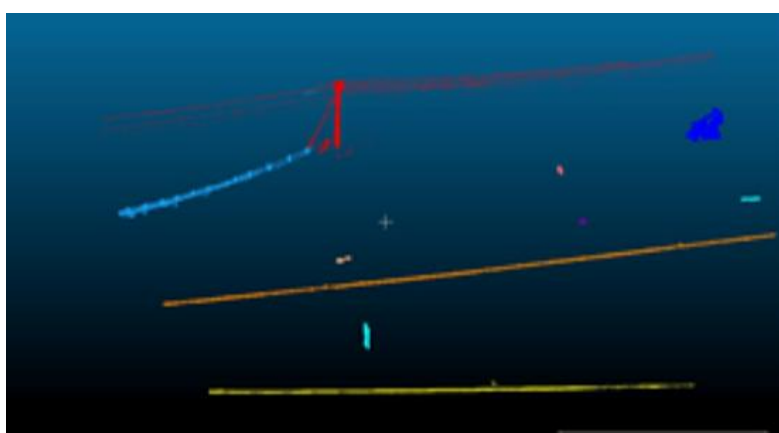
شکل ۸: حذف خوشه‌های اضافی با توجه به ویژگی‌های خوشه‌ها



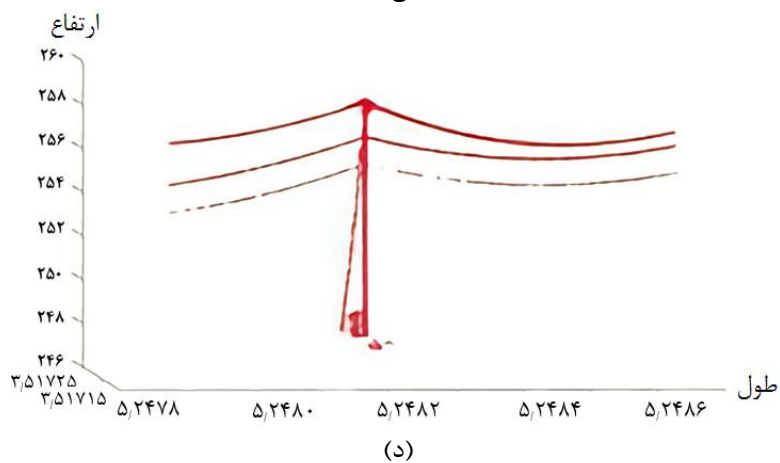
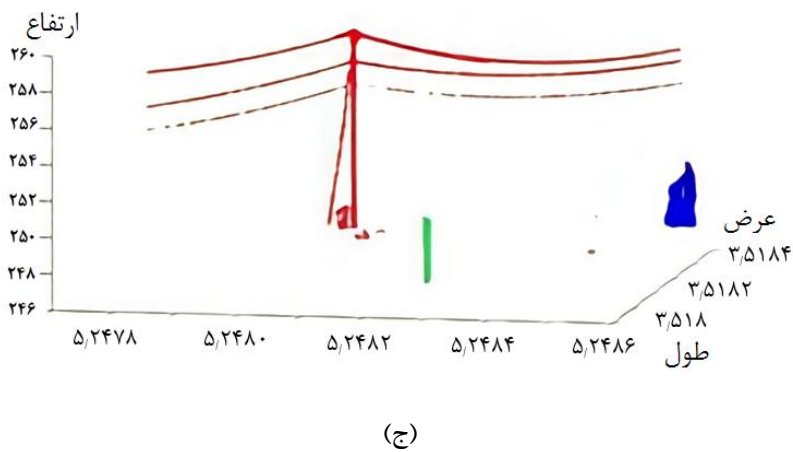
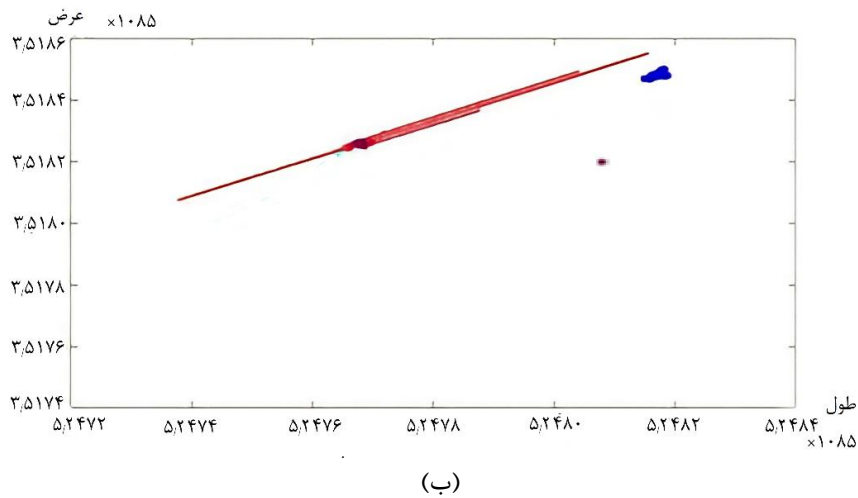
شکل ۹: خوشه‌هایی که به تعداد ۵۰۰ تا ۸۰۰۰ نقطه دارند و رسم چگال‌ترین دایره هر خوشه

می‌شود تنها ۴ خوشه باقی مانده است. با در نظر گرفتن آستانه ارتفاعی مشخص، با توجه به این که ارتفاع تیر برق‌ها حدوداً ۱۵ متر است؛ نقاط با ارتفاع کمتر از ۱۰ متر و یا بیشتر از ۲۰ متر حذف می‌شوند. شکل (۱۰-د) خوشه باقیمانده بعد از اعمال آستانه ارتفاعی را نشان می‌دهد.

خوشه‌های شامل تیر انتقال برق، در چگال‌ترین دایره‌شان حدود ۲۰۰۰ نقطه دارند. برای کاهش خطا در روند شناسایی خوشه‌های تیر برق، با گسترش بازه برای تعداد نقاط در این دایره، تنها خوشه‌هایی حفظ می‌شوند که تعداد نقاطشان در دایره مذکور ۱۰۰۰ تا ۵۰۰۰ نقطه باشد. شکل (۱۰-ب) خوشه‌های باقیمانده در این مرحله را نشان می‌دهد. همان‌طور که دیده



(الف)



شکل ۱۰: فیلتر خوشه‌ها با توجه به ویژگی‌های خوشه الف) خوشه‌های باقی مانده با ۵۰۰ تا ۸۰۰۰ نقطه در آن‌ها با در نظر گرفتن ارتفاع نقاط ب) خوشه‌های باقیمانده با ۱۰۰۰ تا ۵۰۰۰ نقطه در چگال‌ترین دایره‌شان. ج) خوشه‌های باقیمانده با در نظر گرفتن ارتفاعشان د) خوشه باقیمانده در بازه ۱۰ تا ۲۰ متر



متفاوتی ارائه می‌دهند. از آن جایی که در خوشه‌بندی  $k$ -means، نقاط اولیه به صورت تصادفی انتخاب می‌شوند؛ اجراهای مختلف با مجموعه داده‌های یکسان، نتایج متفاوتی را حاصل می‌کنند. همین مسئله سبب می‌شود که این خوشه‌بندی به سمت مینیمم محلی همگرا شود که از معایب اصلی این خوشه‌بندی است و باید به سمت مینیمم سراسری برده شود [۲۵]. خوشه‌بندی  $Fcm$  هم با توجه به حساس بودن به مقادیر اولیه و نویز، درجه عضویت کم یا حتی صفر برای نقاط نویزی دارد و انتخاب مناسبی نمی‌باشد [۲۶]. به نظر می‌رسد خوشه‌بندی‌های  $DBSCAN$  و ژنتیک انتخاب‌های بهتری برای ادامه روند خوشه‌بندی باشند. برای بررسی دقیق‌تر، خوشه‌بندی‌های مذکور بر روی مقاطع دیگر از داده‌ها اجرا می‌شوند. نتیجه اعمال این دو خوشه‌بندی بر روی سه مقطع دیگر در شکل (۱۲) نشان داده شده است.

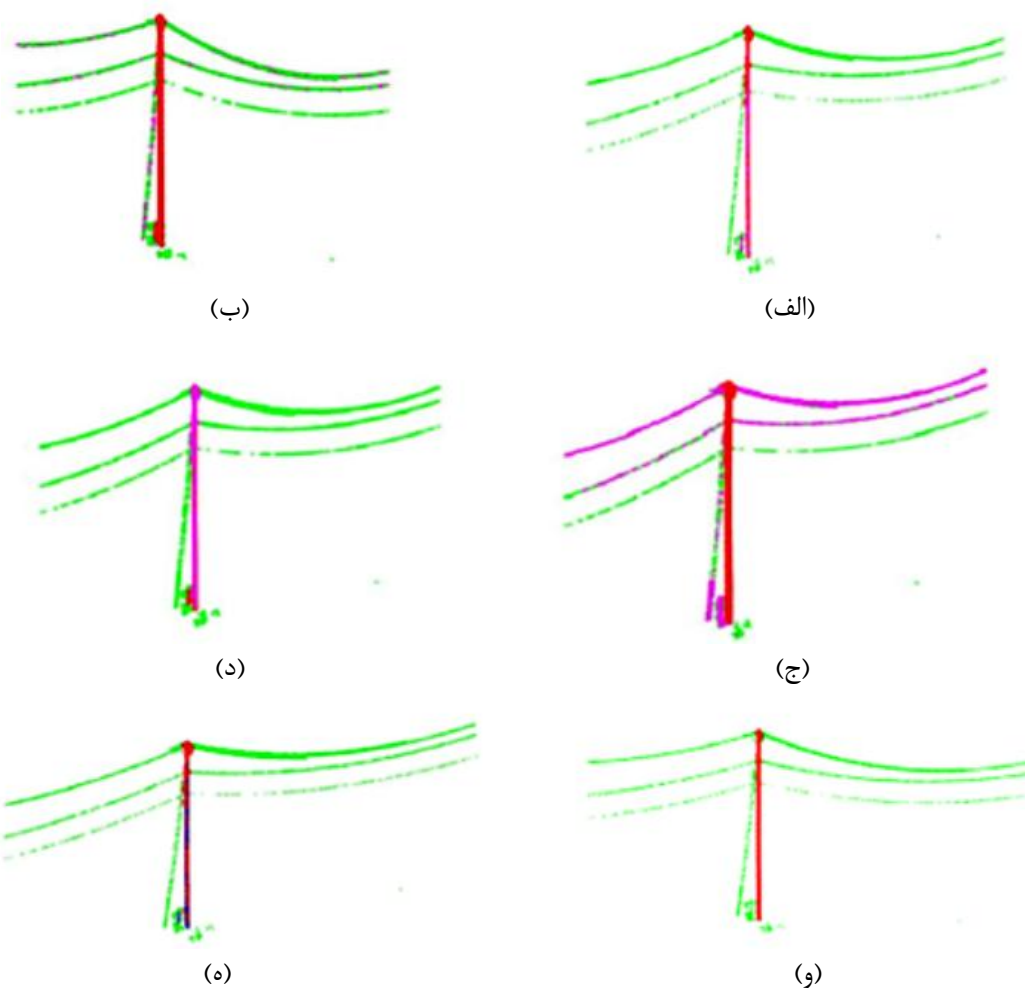
در ادامه برای حذف نقاط سیم برق، با داشتن ویژگی‌های شدت نور و چگالی، خوشه‌بندی‌های  $Kmeans$ ،  $Fcm$ ، ژنتیک و  $DBSCAN$  بررسی شدند. برای محاسبه چگالی مربوط به هر نقطه، از مکعب‌هایی با اندازه ضلعی حداقل دو برابر قطر تیر برق استفاده شد. از آن جا که چگالی نقاط مربوط به تیر برق و سیم برق اعداد متمایزی هستند؛ انتخاب این اندازه برای محاسبه چگالی، این تمایز را بهتر نشان می‌دهد. در نتیجه، خوشه‌بندی و جداسازی نقاط سیم برق از نقاط تیر انتقال برق عملکرد بهتری خواهد داشت. پارامترهای استفاده شده برای خوشه‌بندی ژنتیک مطابق جدول (۳) و پارامترهای لازم برای خوشه‌بندی  $DBSCAN$  مطابق جدول (۴) می‌باشد. در ادامه نتیجه اعمال هر یک از خوشه‌بندی‌ها در شکل (۱۱) مشخص شده‌اند. همان‌طور که در شکل (۱۱) مشخص است خوشه‌بندی‌های  $Fcm$  و  $k$ -means در تکرارهای مختلف، جواب‌های

جدول ۳: پارامترهای استفاده شده در الگوریتم ژنتیک

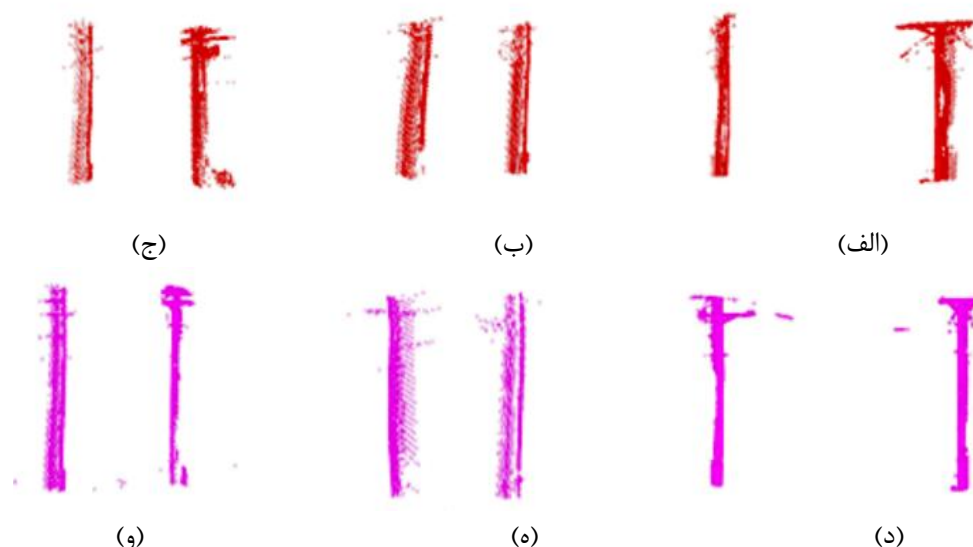
| پارامتر                | مقدار                      |
|------------------------|----------------------------|
| حداکثر تعداد تکرار     | ۱۰۰                        |
| میزان جمعیت            | ۵۰۰                        |
| درصد اشتراک            | ۰٫۸                        |
| تعداد فرزندان (والدین) | $2 * round(pc * nPop / 2)$ |
| درصد جهش               | ۰٫۳                        |
| تعداد جهش یافته‌ها     | $round(pm * nPop)$         |
| گاما                   | ۰٫۰۵                       |
| نرخ جهش                | ۰٫۰۲                       |
| فشار انتخابی           | ۸                          |

جدول ۴: پارامترهای الگوریتم  $DBSCAN$ 

| پارامتر                      | مقدار |
|------------------------------|-------|
| شعاع موردنظر برای تشکیل خوشه | ۰٫۲   |
| حداقل تعداد نقاط در خوشه     | ۵۰    |



شکل ۱۱: خوشه‌بندی به روش‌های مختلف (الف) خوشه‌بندی به روش *Kmeans* در تکرار اول (ب) خوشه‌بندی به روش *kmeans* در تکرار دوم (ج) خوشه‌بندی به روش *Fcm* در تکرار اول (د) خوشه‌بندی به روش *Fcm* در تکرار دوم (و) خوشه‌بندی به روش *DBSCAN* (ه) خوشه‌بندی به روش ژنتیک



شکل ۱۲: اعمال خوشه‌بندی به‌روش DBSCAN و ژنتیک برای سه مقطع از داده (الف) الگوریتم DBSCAN برای مقطع اول (ب) الگوریتم DBSCAN برای مقطع دوم (ج) الگوریتم DBSCAN برای مقطع سوم (د) الگوریتم ژنتیک برای مقطع اول (ه) الگوریتم ژنتیک برای مقطع دوم (و) الگوریتم ژنتیک برای مقطع سوم

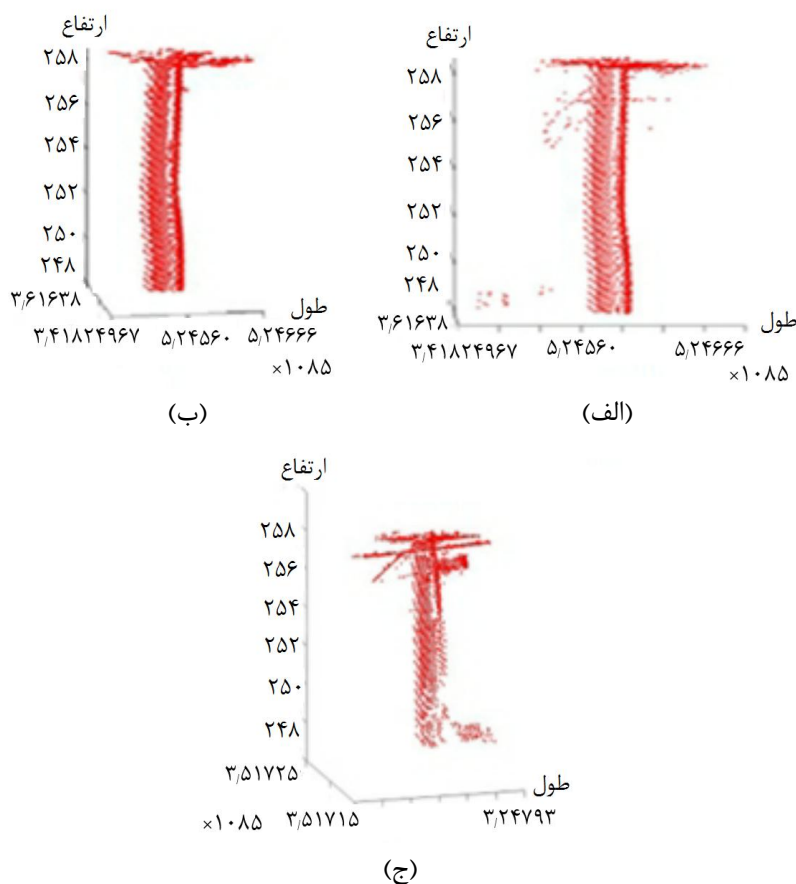
استخراج اتوماتیک مناسب نخواهد بود. حال آن‌که الگوریتم ژنتیک به‌طور موازی برای هر یک از افراد جمعیت کاندید کار می‌کند. بنابراین می‌تواند به‌طور همزمان مناطق مختلف فضای جستجو را سرچ و راه‌حل‌های بهینه‌ی سراسری را پیدا کند. لذا روش انتخابی ما برای ادامه روند حذف نقاط سیم برق در این تحقیق، الگوریتم ژنتیک بوده است [۲۱].

پس از اعمال الگوریتم ژنتیک و حذف نقاط مربوط به سیم برق، همان‌طور در شکل (۱۳) قسمت (الف) دیده می‌شود؛ همچنان تعدادی از نقاط پراکنده و نویزی باقی مانده‌اند. برای حذف این نقاط باقیمانده از چگالی نقاط استفاده شده است. از آن‌جا که چگالی نقاط پراکنده بسیار کمتر از چگالی نقاط تیر برق‌ها می‌باشد؛ برای حذف این نقاط اضافی، این‌بار مکعب‌های کشیده به طول‌های  $x$  و  $y$  به اندازه ۱۶ سانتی‌متر و ارتفاع ۶۰ سانتی‌متر استفاده می‌شود. اندازه مکعب مورد نظر با سعی و خطا و انتخاب بهترین مقدار برای حذف نقاط پراکنده تعیین شد. پس از محاسبه چگالی تک تک نقاط، نقاطی که دارای چگالی ۳ یا کمتر از آن هستند

همان‌طور که در شکل (۱۲) مشخص است؛ خوشه‌بندی ژنتیک بدون لطمه زدن به ستون یا دسته‌های تیر برق توانست نقاط مربوط به تیر برق را استخراج کند. حال آن‌که در خوشه‌بندی DBSCAN بعضاً برای بعضی از دسته‌های تیر برق به تعداد کافی نقطه وجود ندارد و قسمت‌هایی از تیر برق حذف شده‌اند.

خوشه‌بندی DBSCAN برای نقاط مرزی پاسخ مشخصی ندارد، زیرا نقاط مرزی که در نزدیکی بیشتر از یک خوشه قرار دارند می‌توانند متعلق به هر یک از خوشه‌ها باشند و با توجه به ترتیب داده‌ها در یکی از خوشه‌ها قرار می‌گیرند. همچنین خوشه‌بندی DBSCAN به دلیل حساسیت زیاد به پارامترهای تعیین شده توسط کاربر، برای همه‌ی خوشه‌های دربردارنده تیر برق، در همه مقاطع پاسخ مناسبی نخواهد داشت. به این معنا که با تعیین یک مقدار ثابت برای پارامترهای ورودی، حتی اگر الگوریتم برای یک مقطع از داده‌ها به خوبی تیر برق‌ها را استخراج کند؛ برای رسیدن به خروجی مناسب برای مقاطع دیگر از داده‌ها، نیاز به تغییر پارامترها وجود دارد و این برای روند

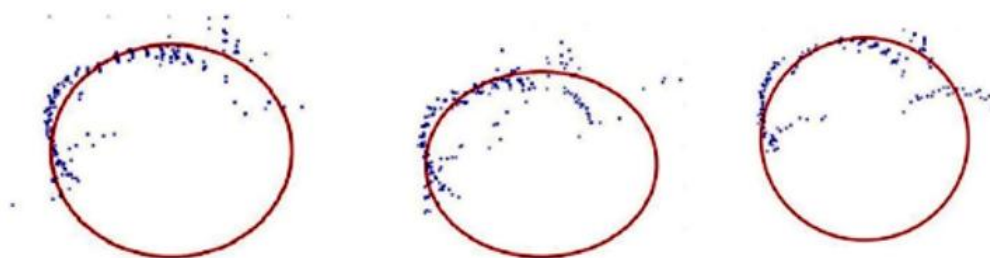
حذف می‌شوند. نتیجه اعمال این مرحله برای دو نوع تیر برق در شکل‌های (۱۳-ب) و (۱۳-ج) نشان داده شده است.



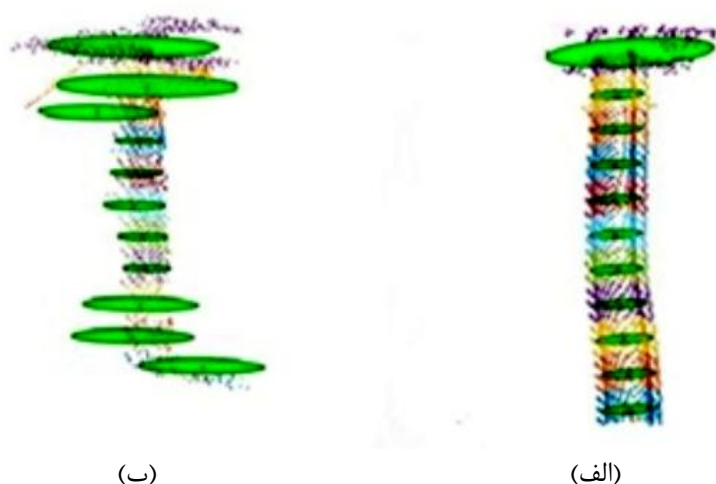
شکل ۱۳: الف) نقاط باقیمانده بعد از اعمال الگوریتم ژنتیک ب) نقاط باقیمانده پس از حذف نقاط پراکنده با استفاده از اطلاعات چگالی ج) نقاط باقیمانده پس از حذف نقاط پراکنده با استفاده از اطلاعات چگالی در نمونه‌ای دیگر از تیر برق

می‌شود. در شکل (۱۴) چند نمونه از مقاطع تصویر شده و دایره‌های برازش داده شده به نقاط تصویر شده در صفحه  $X-Y$  نشان داده شده است. نتیجه برازش بهترین دایره در هر مقطع برای تیر برق های شکل (۱۳-ب) و (۱۳-ج)، در شکل (۱۵) نشان داده شده است. برای درک بهتر، دایره‌ها با در نظر گرفتن ارتفاع در هر مقطع نمایش داده شده‌اند.

حال برای حذف احتمالی تعداد اندک نقاط باقیمانده و نیز رسیدن به شکل منظم و استوانه‌ای ستون تیر برق، از مقاطع عرضی به فاصله یک متری استفاده می‌شود. به این صورت که این مقاطع عرضی از پایین‌ترین تا بالاترین ارتفاع ستون در نظر گرفته می‌شوند و در هر مقطع عرضی با توجه به این که نقاط ستون تیر برق به صورت دایره‌های تو خالی هستند؛ به مجموعه نقاط تصویر شده در هر مقطع بهترین دایره برازش داده



شکل ۱۴: برازش دایره به نقاط تصویر شده در تعدادی از مقاطع عرضی ستون تیر برق



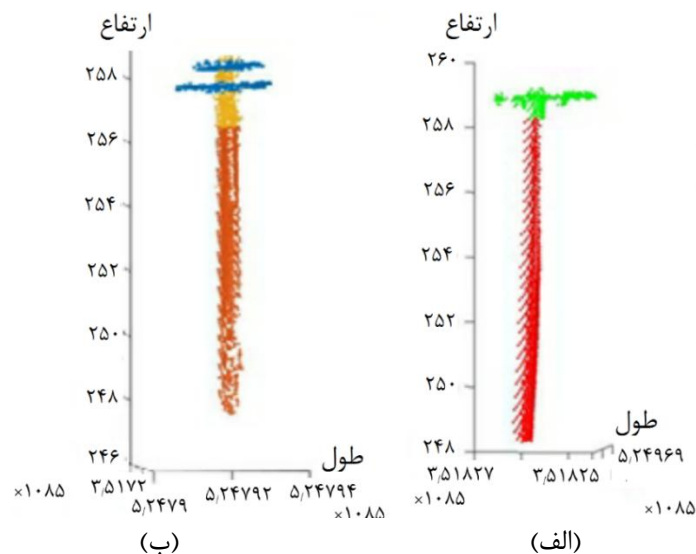
(ب)

(الف)

شکل ۱۵: دایره‌های برازش داده شده در مقاطع عرضی یک متری (الف) دایره برازش داده شده به تیر برق شکل (۱۱-ب).  
(ب) دایره برازش داده شده به تیر برق شکل (۱۱-ج)

بزرگ و خارج از انتظار دارند (شکل ۱۵-ب). از آن‌جا که شعاع تیر برق‌ها حدود ۲۵ سانتی‌متر است، در این‌جا فقط دایره‌هایی که شعاع آنها بین ۲۴ تا ۲۶ سانتی‌متر است در نظر گرفته می‌شوند. این دایره‌ها به شکل بهتری ستون تیر برق را نشان می‌دهند و مراکز آن‌ها مقدار نزدیکتری به مرکز واقعی ستون دارند. با میانگین‌گیری از مرکز دایره‌های انتخاب شده، یک مختصات نهایی برای مرکز استوانه محاسبه می‌شود. با در نظر گرفتن همه نقاط موجود تا شعاع ۲۵ سانتی‌متری از مرکز جدید محاسبه شده، مابقی نقاط خارج این محدوده استوانه‌ای شکل حذف می‌شوند. بدین ترتیب ستون تیر برق به شکلی کاملاً منظم به شکل (۱۶) استخراج شد.

روش برازش دایره به منظور حذف نقاط پراکنده در فاصله دورتر از ستون تیر برق انجام می‌شود و با توجه به استوانه‌ای شکل بودن تیر برق‌ها در داده‌های این تحقیق، بسیار مفید است. اما حتی اگر ستون تیر برق به شکل دیگر مثلاً مکعبی شکل باشد؛ از آن‌جا که هدف تنها حذف نقاط پراکنده دور و به دست آوردن یک مرکز مشخص برای ستون است باز هم روش برازش دایره برای این منظور می‌تواند مفید باشد. برای هر یک از دایره‌های برازش داده شده، شعاع دایره و همچنین مرکز دایره محاسبه می‌شود. دایره‌های موجود در بالای تیر برق، مشخص‌کننده دسته‌های تیر برق هستند و معمولاً شعاع بزرگتری دارند. اما برخی دایره‌های مربوط به ستون تیر برق نیز شعاع



شکل ۱۶: باریک سازی ستون تیربرق ها (الف) باریک سازی ستون تیربرق نشان داده شده در شکل (۱۳-الف). (ب) باریک سازی ستون تیربرق نشان داده شده در شکل (۱۳-ب)

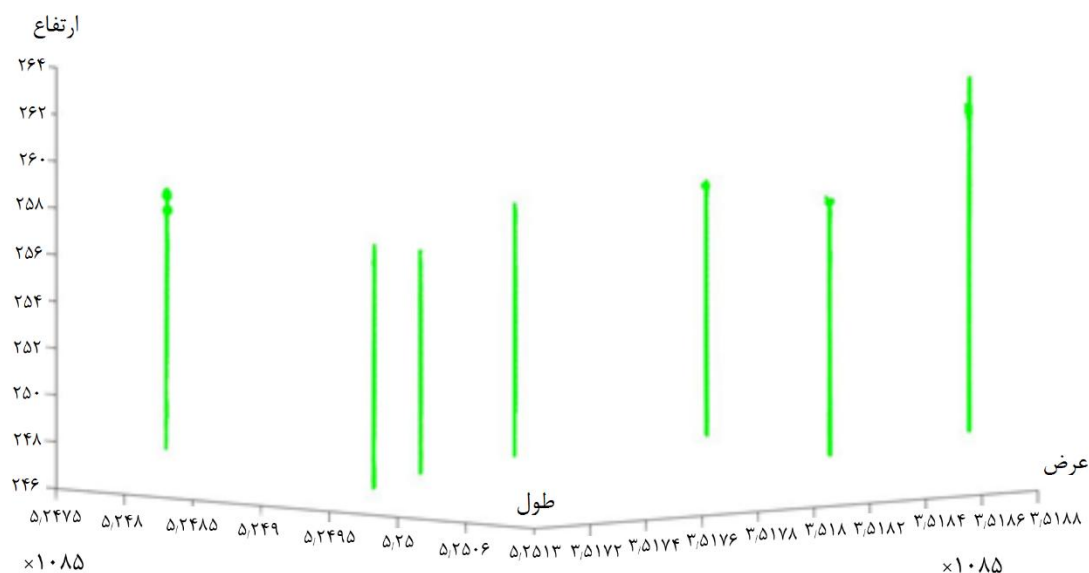
پیشنهادی است. این بدان جهت است که ممکن است در استخراج اتوماتیک، تعدادی نقاط در قسمت های بالایی تیر برق از دست رفته باشند. همچنین در استخراج دستی با وجود دقت زیاد، از آن جایی که تشخیص دقیق نقاط مرزی بین دو عارضه با توجه به حجم زیاد نقاط بسیار مشکل است؛ تعداد زیادی از نقاط عارضه مجاور و همچنین نقاط نویزی و پراکنده اطراف تیر برق به اشتباه به عنوان نقاط تیر برق استخراج می شوند.

در نهایت، الگوریتم پیشنهادی برای همه مقاطع دیگر از داده ها نیز پیاده سازی شدند و خروجی استخراج اتوماتیک تیرهای انتقال برق برای همه مقاطع به صورت شکل (۱۷) شد.

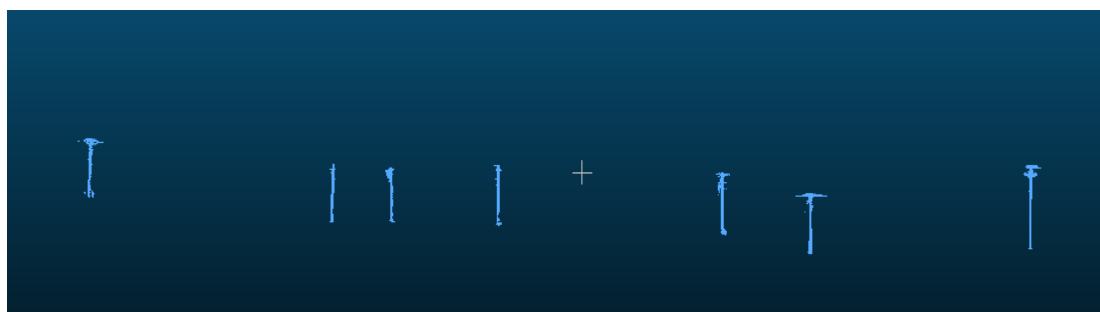
برای ارزیابی عملکرد شناسایی تیرهای انتقال برق، در نرم افزار *Cloud Compare* به طور دستی همه ی تیرهای انتقال برق استخراج شدند (شکل (۱۸)). همان طور که دیده می شود نتایج استخراج شده به طور اتوماتیک با نتایج استخراج شده به طور دستی از تطابق بسیار خوبی برخوردار است. تعداد تیر برق های استخراج شده با الگوریتم پیشنهادی با تعداد تیر برق های شناسایی شده به روش دستی کاملاً برابر بوده و هیچ تیر برق از دست رفته ای وجود نداشته است. هیچ عارضه ای نیز به اشتباه به عنوان تیر برق شناسایی نشده است. تعداد نقاط هر یک از تیر برق ها در استخراج دستی و نیز استخراج اتوماتیک تیر برق ها به ترتیب از چپ به راست در جدول (۵) آورده شده است. همان طور که دیده می شود تعداد نقاط تیر برق ها در حالت دستی بیشتر از تعداد نقاط در الگوریتم

جدول ۵: تعداد نقاط تیربرق‌ها در استخراج دستی و اتوماتیک

| شماره تیربرق | تعداد نقاط تیربرق با<br>الگوریتم پیشنهادی | تعداد نقاط تیربرق در<br>حالت دستی | اختلاف تعداد نقاط در<br>الگوریتم پیشنهادی و دستی |
|--------------|-------------------------------------------|-----------------------------------|--------------------------------------------------|
| ۱            | ۱۵۱۸                                      | ۱۷۳۴                              | ۲۱۶                                              |
| ۲            | ۱۱۹۳                                      | ۱۳۹۰                              | ۱۹۷                                              |
| ۳            | ۷۶۷                                       | ۱۲۹۲                              | ۵۲۵                                              |
| ۴            | ۱۱۷۴                                      | ۱۳۵۴                              | ۱۸۰                                              |
| ۵            | ۱۳۵۸                                      | ۱۹۸۳                              | ۶۲۵                                              |
| ۶            | ۲۰۶۳                                      | ۲۷۶۴                              | ۷۰۱                                              |
| ۷            | ۲۶۱۹                                      | ۳۵۵۹                              | ۹۴۰                                              |



شکل ۱۷: تیر برق‌های استخراج شده به صورت اتوماتیک برای همه مقاطع



شکل ۱۸: تیر برق‌های استخراج شده به طور دستی در نرم افزار Cloud Compare برای همه مقاطع

## ۵- نتیجه‌گیری و پیشنهادات

در این تحقیق برای شناسایی تیرهای انتقال برق در مسیر یک جاده از داده‌های ابر نقاط لیدار متحرک زمینی استفاده گردید. برای این منظور، در قدم اول نقاط زمینی با استفاده از الگوریتم *SMRF* حذف شده و نقاط باقیمانده با الگوریتم *DBSCAN* در گروه‌های مشابه از لحاظ چگالی گروه‌بندی شدند. در مرحله بعدی برای حذف نقاط اضافی سیم برق، خوشه‌بندی ژنتیک با توجه به ویژگی‌های چگالی و شدت نور نقاط انجام شد. در پایان، با استفاده از چگالی نقاط و نیز برازش دایره به ستون تیربرق، نقاط پراکنده حذف و تیرهای انتقال برق به شکل دقیقی استخراج شدند. از نقاط قوت الگوریتم پیشنهادی، نرخ بالای آن در تشخیص و استخراج تمامی تیرهای انتقال برق به طور اتوماتیک است. همچنین در طی مراحل استخراج، تنها با بررسی ویژگی‌های تعداد کمی از تیر برق‌ها از جمله تعداد نقاط، چگالی نقاط و ارتفاع خوشه‌ها، پارامترها و ویژگی‌های لازم برای استخراج مابقی تیر برق‌ها در مقاطع دیگر از داده‌ها به دست آمد. الگوریتم پیشنهادی با وجود توانایی بالا در تشخیص ۱۰۰٪ تیر برق‌ها به دلیل استفاده از الگوریتم *DBSCAN* در ابتدای کار، با توجه به حجم زیاد نقاط در این مرحله، زمان‌بر بوده و

## مراجع

- [1] S. I. El-Halawany and D. D. Lichti, "Detection of road poles from mobile terrestrial laser scanner point cloud," in *2011 International Workshop on Multi-Platform/Multi-Sensor Remote Sensing and Mapping*, 2011, pp. 1–6.
- [2] H. Yokoyama, H. Date, S. Kanai, and H. Takeda, "Pole-like objects recognition from mobile laser scanning data using smoothing and principal component analysis," *Int. Arch. Photogramm. Remote Sens. Spat. Inf. Sci.*, vol. 38, pp. 115–120, 2011.
- [3] H. Yokoyama, H. Date, S. Kanai, and H. Takeda, "Detection and classification of pole-like objects from mobile laser scanning data of urban environments," *Int. J. Cad/Cam*, vol. 13, no. 2, pp. 31–40, 2013.
- [4] Y. Yu, J. Li, H. Guan, C. Wang, and J. Yu, "Semiautomated extraction of street light poles from mobile LiDAR point-clouds," *IEEE Trans. Geosci. Remote Sens.*, vol. 53, no. 3, pp. 1374–1386, 2014.
- [5] M. Lehtomäki, A. Jaakkola, J. Hyypä, A. Kukko, and H. Kaartinen, "Detection of vertical pole-like objects in a road environment using vehicle-based laser scanning data," *Remote Sens.*, vol. 2, no. 3, pp. 641–664, 2010.
- [6] D. C. Mason, L. Giustarini, J. Garcia-



- Pintado, and H. L. Cloke, "Detection of flooded urban areas in high resolution Synthetic Aperture Radar images using double scattering," *Int. J. Appl. Earth Obs. Geoinf.*, vol. 28, pp. 150–159, 2014, doi: <https://doi.org/10.1016/j.jag.2013.12.002>.
- [7] Y. Hu, X. Li, J. Xie, and L. Guo, "A novel approach to extracting street lamps from vehicle-borne laser data," in *19th International Conference on Geoinformatics*, 2011, pp. 1–6.
- [8] D. Li, "Optimising detection of road furniture (pole-like objects) in mobile laser scanning data." *University of Twente*, 2013.
- [9] S. Pu, M. Rutzinger, G. Vosselman, and S. O. Elberink, "Recognizing basic structures from mobile laser scanning data for road inventory studies," *ISPRS J. Photogramm. Remote Sens.*, vol. 66, no. 6, pp. S28–S39, 2011.
- [10] B. Yang, L. Fang, and J. Li, "Semi-automated extraction and delineation of 3D roads of street scene from mobile laser scanning point clouds," *ISPRS J. Photogramm. Remote Sens.*, vol. 79, pp. 80–93, 2013.
- [11] H. Guan, J. Li, Y. Yu, C. Wang, M. Chapman, and B. Yang, "Using mobile laser scanning data for automated extraction of road markings," *ISPRS J. Photogramm. Remote Sens.*, vol. 87, pp. 93–107, 2014.
- [12] W. Y. Yan, S. Morsy, A. Shaker, and M. Tulloch, "Automatic extraction of highway light poles and towers from mobile LiDAR data," *Opt. Laser Technol.*, vol. 77, pp. 162–168, 2016.
- [13] L. Yan, Z. Li, H. Liu, J. Tan, S. Zhao, and C. Chen, "Detection and classification of pole-like road objects from mobile LiDAR data in motorway environment," *Opt. Laser Technol.*, vol. 97, pp. 272–283, 2017.
- [14] D. Shokri, H. Rastiveis, W. A. Sarasua, A. Shams, and S. Homayouni, "A Robust and Efficient Method for Power Lines Extraction from Mobile LiDAR Point Clouds," *PFG–Journal Photogramm. Remote Sens. Geoinf. Sci.*, vol. 89, no. 3, pp. 209–232, 2021.
- [15] T. J. Pingel, K. C. Clarke, and W. A. McBride, "An improved simple morphological filter for the terrain classification of airborne LIDAR data," *ISPRS J. Photogramm. Remote Sens.*, vol. 77, pp. 21–30, 2013.
- [16] M. Căţeanu and C. Arcadie, "ALS for terrain mapping in forest environments: an analysis of lidar filtering algorithms," *EARSeL eProceedings*, vol. 16, no. 1, pp. 9–20, 2017.
- [17] J. Liu, J. Z. Huang, J. Luo, and L. Xiong, "Privacy preserving distributed DBSCAN clustering," in *Proceedings of the 2012 Joint EDBT/ICDT Workshops*, 2012, pp. 177–185.
- [18] R. M. Esteves, R. Pais, and C. Rong, "K-means clustering in the cloud--a Mahout test," in *2011 IEEE Workshops of International Conference on Advanced Information Networking and Applications*, 2011, pp. 514–519.
- [19] T. M. Kodinariya and P. R. Makwana, "Review on determining number of Cluster in K-Means Clustering," *Int. J.*, vol. 1, no. 6, pp. 90–95, 2013.
- [20] S. Krinidis and V. Chatzis, "A robust fuzzy local information C-means clustering algorithm," *IEEE Trans. image Process.*, vol. 19, no. 5, pp. 1328–1337, 2010.
- [21] B. Lu and F. Ju, "An optimized genetic K-means clustering algorithm," in *2012 International Conference on Computer Science and Information Processing (CSIP)*, 2012, pp. 1296–1299.
- [22] A. H. Beg and M. Z. Islam, "Advantages and limitations of genetic algorithms for clustering records," in *2016 IEEE 11th Conference on Industrial Electronics and Applications (ICIEA)*, 2016, pp. 2478–2483.
- [23] M. C. Naldi, A. C. de Carvalho, and R. J.

G. B. Campell, "Genetic clustering for data mining," in *Soft computing for knowledge discovery and data mining*, Springer, 2008, pp. 113–132.

- [24] V. Pratt, "Direct least-squares fitting of algebraic surfaces," *ACM SIGGRAPH Comput. Graph.*, vol. 21, no. 4, pp. 145–152, 1987.
- [25] A. K. Jain, "Data clustering: 50 years beyond K-means," *Pattern Recognit. Lett.*, vol. 31, no. 8, pp. 651–666, 2010.
- [26] T. Singh and M. Mahajan, "Performance comparison of fuzzy C means with respect to other clustering algorithm," *Int. J. Adv. Res. Comput. Sci. Softw. Eng.*, vol. 4, no. 5, pp. 89–93, 2014.



## *Automatic extraction of roadside transmission poles using mobile laser scanner data*

Zahra Chamani<sup>1</sup>, Hamid Bagheri<sup>2\*</sup>, Heidar Rastiveis<sup>3</sup>

1- Graduate of Photogrammetric Surveying Engineering, Tafresh University, Iran

2- Department of Civil Engineering, Technical and Vocational University (TVU), Tehran, Iran

3 - Department of Photogrammetry and Remote Sensing, School of Surveying and Geospatial Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran

### **Abstract**

Nowadays, mobile terrestrial laser scanning systems (MTLS) have made great strides in collecting three-dimensional (3D) data with high speed and accuracy, as well as high point densities from the road environments. Because the manual extraction of the powerlines from the MTLS data is time-consuming, costly and laborious, proposing an automated method using a computer agent has become a scientific challenge as it requires less cost and human labour. In this regard, the proximity of other complications to the powerlines, the presence of natural features such as trees, data incompleteness, and the uniform spatial distribution or shape pattern of the road objects are the main challenges of the powerline detection process. The purpose of this study is to automatically detect powerline poles on the roadside from MTLS point clouds. In the proposed method, the ground points are firstly removed from the data using the Simple Morphological Filter (SMRF) algorithm. Then, the DBSCAN clustering algorithm is employed to classify the remaining points based on the local density information of the points. After that, genetic clustering is used to remove the extra points of the powerline considering the density and intensity characteristics of the points. Eventually, the remaining dispersed points are deleted and power light beams are extracted accurately and neatly. The proposed method was tested and evaluated using four sample sections of the data with different complications. The comparison between the extracted powerlines from the proposed algorithm and the manually extracted results showed the high ability in extracting the powerlines from the MTLS points clouds so that the number of the extracted powerlines is the same.

**Key words :** Powerline Extraction, Point Clouds, Mobile Terrestrial Laser Scanning, Density, Clustering, Roadside Objects.