

نقشه‌کشی با نور شهرها توسط داده‌های شب هنگام سیستم عملیاتی اسکن کننده خطی (DMSP)

نویسنده: کریستوفر د. الویج و دیگران
برگردان: طاهره کریمی
کارشناس ارشد سنجش از دور

چکیده

برداری نظامی قابل دسترسی هستند، از نقشه‌های عملیاتی دریانوردی دیجیت شده‌اند. بنابراین داده‌های قدیمی را به نقشه‌های جدید رقمی تبدیل می‌کنند.

به نظر می‌رسد توانایی سنسورهای ماهواره‌ها در بدست آوردن یک پوشش کسره‌ای متناوب عامل بالقوه‌ای جهت تولید و بروز در آوردن نقشه‌های جهانی شهرها و شهرکها باشد. متأسفانه بازناسی نواحی شهری و روستاها و شهرکها، توسط داده‌های ماهواره‌ای با توان تفکیک کم که از راديو متر پیشرفته نوآ با توان تفکیک بسیار بالا (AVHRR) گرفته شده، با توجه به فقدان عوارض طبیعی مشخص، بسیار مشکل است. از آنجایی که عوارض فضایی مانند شبکه ارتباطی جاده‌ها و ساختمانها می‌توانند با استفاده از داده‌های با تفکیک فضایی بالا که توسط لندست، اسپات و ماهواره‌های دیگر تولید شده‌اند بازناسی شوند، پیش‌بینی‌های تولید و بروز در آوردن یک نقشه جهانی که نشان دهد جمعیت در کجا متمرکز شده‌اند، حتی از یک نقطه ثابت کسب اطلاعات دلهره آور است.

از دهه ۱۹۷۰ تاکنون برنامه ماهواره هواشناسی دفاعی نیروی هوایی ایالات متحده (DMSP) توانایی و قابلیت سنجنده‌های ماهواره را در کشف انتشار طیف مرئی و مادون قرمز نزدیک از شهرها و شهرکها، اداره و کنترل کرده است.

سیستم عملیاتی اسکن خطی DMSP که به اختصار OLS خوانده می‌شود تصویرسازی روز هنگام و شب هنگام کره زمین را در دو باند طیفی مرئی (VIS) و مادون قرمز حرارتی (TIR) فراهم می‌کند. مسیر باند مرئی در هنگام شب، بخش مرئی و مادون قرمز نزدیک از باند طیفی را در بر می‌گیرد (0.5 μ m تا 0.9 μ m). سیگنال باند مرئی با استفاده از لوله‌های تقویت نور (PMT) در شب تشدید می‌شود و امکان کشف منابع ضعیف انتشار VNIR را فراهم می‌کند. سیستم PMT برای ردیابی و کشف ابرها در

سیستم عملیاتی اسکن خطی (OLS) برنامه ماهواره هواشناسی دفاعی (DMSP)، توانایی بی‌نظیری برای کشف سطوح پایین پرتومرئی و مادون قرمز نزدیک (VNIR) را در شب دارد. به وسیله داده‌های باند مرئی (OLS) یافتن ابرهایی که توسط نور ماه روشن شده‌اند، به علاوه نور شهرها، شهرکها، نقاط صنعتی، مشعلهای گاز و حوادث زودگذری مثل آتش سوزی و ابرهایی که توسط رعدوبرق تورانی شده‌اند، ممکن می‌گردد. این مقاله روشهایی را بیان می‌کند که برای کشف و تعیین موقعیت منابع انتشار VNIR ایجاد شده‌اند، البته این امر بوسیله داده‌های شب هنگام DMSP-OLS و تجزیه و تحلیل سری تصاویر چندزمانه به منظور تشخیص مراکز ثابت انتشار فضایی توسط شهرها، شهرکها، و نقاط صنعتی صورت می‌پذیرد.

مقدمه

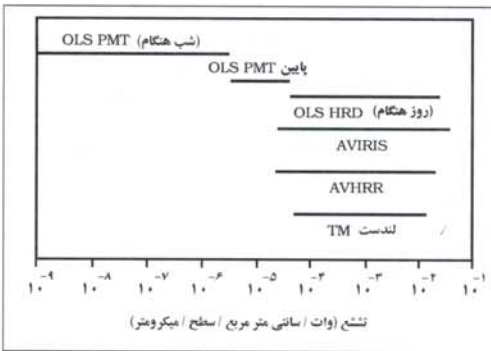
توزیع جمعیت انسانی بر روی سطح زمین به عنوان یکی از اطلاعات کلیدی شناخته شده است و برای درک بهتر اثرات انسان بر روی زمینها و منابع آبی و نیز برای مدل سازی اصلاح شده نتایج زیست محیطی که ممکن است زیرمجموعه مدلهای گوناگون رشد اقتصادی باشد، لازم است. (کلارک و ریوند ۱۹۹۲)

داده‌های سرشماری، می‌تواند تعداد جمعیتی را که بر روی واحدهای اداری مانند ایالت، استان، شهر یا شهرک استقرار یافته‌اند، فراهم کند. اما جزئیات روشن و واضح فضایی در زمینه نقاط جمعیتی مهیا نمی‌نماید. یک سری اطلاعات نقشه‌ای جهانی مثل نقشه‌های عملیاتی دریانوردی که توسط مرکز نقشه برداری دفاعی تهیه شده است، وجود دارد. اما این نقشه‌ها هر ده سال تولید شده و یا قدیمی‌اند. خطوط نواحی جمعیتی که طرح نواحی شهری را نشان می‌دهند و در نقشه رقمی جهان نمای مرکز نقشه

سیستم عملیاتی اسکن خطی DMSP

سیستم عملیاتی اسکن خطی (OLS) یک رادیومتر با اسکن نوسانی است که برای تصویرسازی ابرها با دوباند طیفی (VIS) و (TIR) و با یک مسیر تقریباً ۳۰۰۰ کیلومتری طراحی شده است. گذرگاه باند (VIS) بخش مرئی و مادون قرمز نودیک (VNIR) طیف نور را در برمی گیرد. پهنای این مسیر گسترده برای پوشش کره‌ای، در چهار زمان از روز شامل هنگام طلوع، روز، هنگام غروب و شب فراهم شده است. سکوی های (DMSP) با استفاده از چهار ژیروسکوپ ثابت شده‌اند (پایداری ۳ محوره) و جهت سکوی نیز با استفاده از یک نقشه بردار ستاره، یک سنجنده زمین بین و یک ردیاب خورشیدی تنظیم شده است.

قابلیت‌های سنسجس نور کم و ضعیف (OLS) در شب، اندازه‌گیری تشعشعات باند مرئی را کمتر از 10^{-9} (وات / سانتی متر مربع / سطح / میکرومتر) مجاز می‌کند و این چهار مرتبه بزرگتر از منظور اصلی سکوی است و از داده‌های باند مرئی روز هنگام (OLS) یا باندهای مرئی و مادون قرمز سنجنده‌های دیگر مثل رادیومترهای بسیار پیشرفته نوآ، نقشه بردار موضوعی لندست یا طیف سنج هوایی تصویر بردار مرئی و مادون قرمز ناسا (AVIRIS) نیز حساستر است. (نگاره (۲) را ببینید)



نگاره (۲): مقایسه محدوده مرئی و مادون قرمز پویا در

(DMSP-OLS, AVHRR) نوآ، (AVIRIS) ناسا، و نقشه بردار موضوعی لندست

سیستم PMT باند مرئی، تکمیل شد تا ردیابی و کشف ابرها را در شب، با استفاده از نور ماه آسان کند. با محو شدن نور خورشید، شدت نور به سری اطلاعات بی نظیری منتج می‌شود که در آن نور شهرها، مشعلهای گاز، ابرهای روشن شده با رعدوبرق و آتش سوزیها می‌تواند مشاهده شود.

بازیافتهای باند مرئی داخل دستگاه بر پایه روشن سازی منبع تصاویری محاسبه می‌گردد که از ارتفاع خورشید، ماه و منظر قمری پیش بینی شده‌اند. بازیافت اساسی هر ۴ میلی ثانیه توسط یک الگوریتم بازیافت داخلی در طول اسکن اصلاح می‌شود. به علاوه یک الگوریتم (BRDF) (عملکرد توزیع بازتاب در دو مسیر) بازیافت را در بخشی از اسکن که زاویه روشنایی

شب تجهیز شده است. کشف یا ردیابی نور شهرها، مشعلهای گاز و آتش سوزی، نتیجه پیش بینی نشده‌ای از افزایش نور شب هنگام می‌باشد. نگاره (۱) نور شهرها را در اروپا در ۶ ژانویه ۱۹۹۵ نشان می‌دهد.

استفاده بالقوه از داده‌های شب هنگام (OLS) برای مشاهده نور شهرها و منابع دیگر انتشار (VNIR) اولین بار در دهه ۱۹۷۰ توسط کرافت (۱۹۷۳، ۱۹۷۸، ۱۹۷۹) عنوان شد. با وجود این طی بیست سال اول کار DMSP، هیچ بایگانی رقومی، مهیا نشد و تنها نوار فیلمهای استریپ برای انجمن علمی قابل دسترسی بود. سالیوان (۱۹۸۹) یک تصویر جهانی با توان تفکیک ۱۰ کیلومتر از منابع انتشار (VNIR) مشاهده شده توسط (OLS) تولید کرد و برای این کار از نوارهای فیلم موجود در مرکز ملی داده‌های برف و یخ استفاده نمود. در سال ۱۹۹۲ (DOD) و نوآ یک بایگانی رقومی برای برنامه‌های DMSP در مرکز ملی اطلاعات ژئوفیزیکی نوآ NGDC تأسیس نمودند.



نگاره (۱): نور شهرهای اروپا، مشاهده شده توسط (DMSP-OLS) در ۶ ژانویه ۱۹۹۵

نتایج اخیر بدست آمده توسط داده‌های رقومی DMSP-OLS پیشنهاد می‌کند که یک نقشه جهانی از نور شهرها می‌تواند به طور آماده تولید شده و به روز شود. طی سال گذشته نویسندگان مقاله الگوریتم‌هایی را برای بازشناسی و تعیین موقعیت زمینی منابع انتشار (VNIR) در تصاویر شب هنگام (OLS) ایجاد کرده‌اند. سپس تجزیه و تحلیل سری‌های زمانی به کار گرفته می‌شود تا مراکز ثابت انتشار (VNIR) را که توسط روستاها، شهرک‌ها و شهرها تولید می‌شوند از مراکز انتشار زودگذر ناشی از آتش سوزیها تشخیص دهد.

این مقاله مشخصات بی نظیر OLS را توصیف می‌کند که آن را قادر ساخته تا منابع ضعیف انتشار VNIR را مشاهده کند و روشهایی را طرح ریزی کند که برای ساخت و ایجاد نقشه‌های منابع انتشار VNIR ایجاد شده‌اند.

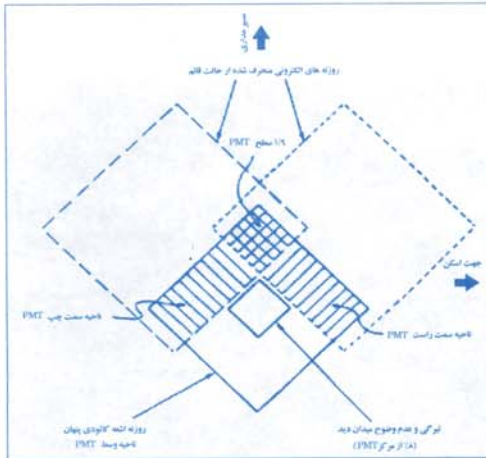
به زاویه مشاهده نزدیک شده و موجب بازتاب طبیعی بارزی می شود، بیشتر تعدیل می کند.

هدف دئوع تغییرباز یافت در طول اسکن، این است که تصویرسازی پایداری قابل رؤیت ابرها در سراسر زاویه اسکن برای استفاده هواشناسان نیروی هوایی تولید کند. طی دوازده شب تاریک تر دوره قمر (اهله قمر) روشن سازی جهت ردیابی ابرها در باند مرئی بسیار کم است. تحت این شرایط الگوریتم BRDF و نیز تأثیرات باز یافت در طول اسکن به حداقل رسیده ولی خودباز یافت به سطح ماکزیم ماهانه خود می رسند. دئوع توان تفکیک فضایی که در آن داده ها می توانند آماده شوند وجود دارد. داده های تمام تفکیکی که دارای توان تفکیکی فضایی و اسمی ۵۶/۵ کیلومتر است، به عنوان داده های با توان تفکیک بالا (fine) خوانده می شود. معدل گرفتن از بلوکهای ۵ در ۵ داده های تفکیک بالا در داخل دستگاه، داده های یکنواختی با تفکیک فضایی اسمی ۲/۸ کیلومتر تولید می کند. بیشتر داده های دریافتی از مرکز ملی داده های ژئوفیزیکی نوا (NOAA-NGDC) به شیوه تفکیک فضایی یکنواخت می باشد.

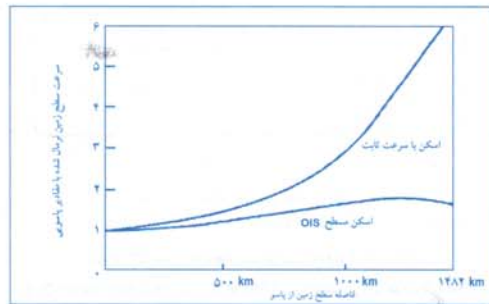
به علاوه روزنه الکترونی (PMT) بطور مغناطیسی، طی ربع خارجی هر اسکن بسته می شود. (نگاره (۴)) و مجدداً اندازه تصاویر ردیاب را در سطح زمین کاهش می دهد. تغییرات نقشه سازی (Projection) تصویر ردیاب در طول اسکن بر روی سطح زمین در نگاره ۵ نشان داده شده است. میدان دید لحظه ای مؤثر باند مرئی داده های شب هنگام با تفکیک بالا از ۲/۲ کیلومتر در پاسو شروع شده و به ۴/۳ کیلومتر در ۷۶۶ کیلومتری دور از پاسو افزایش می یابد. بعد از اینکه روزنه بسته شد، میدان دید لحظه ای (IFOV) به ۳ کیلومتر رسیده و در لبه خارجی اسکن نیز تا ۵/۴ کیلومتر، توسعه می یابد. بنابراین میدان دید لحظه ای مؤثر اساساً بزرگتر از فاصله نمونه زمینی در هر دو جهت طول مسیر و طول اسکن می باشد.

سیستم (OLS) چندین روش را به کار می گیرد تا بزرگ شدن ابعاد پیکسلهایی را که معمولاً نتیجه اسکن متقاطع هستند، متوقف نماید. (لیسک ۱۹۸۱) OLS یک حرکت اسکن مسطح (سینوزوئیدال) را شکل می دهد که فاصله نمونه زمینی (GSD) تقریباً ۵۶ متری را از یک پیکسل به پیکسل دیگر در طول مسیر و در تمام زاویه اسکن در داده های تفکیک بالا حفظ می کند. (نگاره (۳))

سیستم (OLS) چندین روش را به کار می گیرد تا بزرگ شدن ابعاد پیکسلهایی را که معمولاً نتیجه اسکن متقاطع هستند، متوقف نماید. (لیسک ۱۹۸۱) OLS یک حرکت اسکن مسطح (سینوزوئیدال) را شکل می دهد که فاصله نمونه زمینی (GSD) تقریباً ۵۶ متری را از یک پیکسل به پیکسل دیگر در طول مسیر و در تمام زاویه اسکن در داده های تفکیک بالا حفظ می کند. (نگاره (۳))



نگاره (۴): بسته شدن روزنه لوله تقویت نور در (DMS-OLS). این بسته شدن، اندازه تصاویر ردیاب را بر سطح زمین در طی اولین و آخرین ربع هر اسکن کاهش می دهد. منبع تصویر از یک شرکت الکترونیکی



نگاره (۳): یکنواختی سرعت اسکن سطح زمین در DMS-OLS منبع تصویر از یک شرکت الکترونیکی

تولید سری داده ها از نور شهرهای ایالات متحده

به منظور مناسب کردن فرایندهای تولید یک نقشه جهان نما از منابع انتشار باند مرئی و مادون قرمز نزدیک، ما یک سری اطلاعات از نور شهرها برای ایالات متحده بدست آورده ایم که از داده های تفکیک یکنواخت OLS استفاده کرده است. روشها شامل موارد زیر است:

- ردیابی و تعیین موقعیت زمینی منابع انتشار VNIR و ابرها از میان تعداد زیادی از تصاویر شب هنگام مسیر OLS
- نقشه برداری آنها در یک شبکه مرجع ثابت و
- استفاده از تحلیل سریهای تصاویر چندزمانه به جهت اینکه نورهای ثابت شهرها، شهرکها و تسهیلات صنعتی از نورهای زودگذر برخواسته از آتش و رعدوبرق تشخیص داده شود.

فاصله نمونه زمینی در طول اسکن برای داده های تفکیک بالا از ۳/۱ کیلومتر در پاسو (NADIR) شروع شده و بطور آهسته به ۵۵/۵ کیلومتر در فاصله ۱۲۰۰ کیلومتری پاسو رسیده و مجدداً با پایان یافتن اسکن تا ۵/۵ کیلومتر کاهش می یابد. تصویر ردیاب به عنوان عملکرد زاویه اسکن، می چرخد. شکل، اندازه و جهت ردیابهای OLS برای برآورد پیشرفت این چرخش و کم کردن گسترش میدان دید لحظه ای مؤثر (EIFOV) در زوایای اسکن مایل

رقومی عوارض زمینی بنیاد شده است. مسیر زمینی هر مدار با استفاده از مشاهدات روزانه مسیر مایل رادار ماهواره شکل می‌گیرد (که توسط فرماندهی فضایی وابسته به نیروی دریایی مهیا شده است) این مسیر به عنوان داده ورودی به یک مدل مکانیک مداری نیروی هوایی وارد می‌شود که موقعیت ماهواره را هر ۴۲۰۸/۰ ثانیه محاسبه می‌کند. در اوج واقع شدن ماهواره توسط محاسبه تنازات مسیر مداری برآورد می‌شود. ما از یک مدل بیضوی سرپهن از سطح دریا استفاده کرده‌ایم و پایه عوارض زمینی را (زو و هستینگز، ۱۹۹۵) به عنوان مبنای ارتفاع رقومی عوارض در نظر گرفته‌ایم.

شبکه مرجع

یک شبکه مرجع سه هزار خط در پنج هزار نمونه پیکسل یک کیلومتری از شبکه مرجع جهانی استخراج شده است که برای پروژه یک کیلومتری (AVHRR) ایجاد شده بود (بدن شینگ و فوندین، ۱۹۹۵). شبکه مرجع ما از خط ۳۰۰۰ و نمونه ۶۷۰۰ شبکه بزرگتر جهانی شروع می‌شود. برای انتقال داده‌های تعیین موقعیت شده زمینی OLS به داخل شبکه مرجع ما نزدیک‌ترین سلول شبکه را به طول و عرض جغرافیایی مرکز پیکسل (OLS) یافته و بلوکهای پیکسلی سه در سه در اطراف آن قرار دادیم.

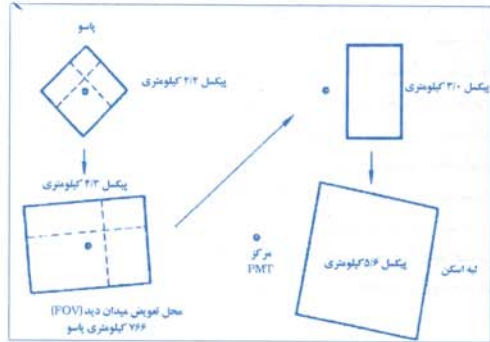
انتخاب تصویر و زیرمدار بردن آن

کل ۲۳۶ داده تفکیک پکتواخت مدارهای OLS که ایالات متحده را پوشش می‌دهند، از بایگانی DMSP از تاریخ اکتبر ۱۹۹۴ تا مارس ۱۹۹۵ انتخاب شده‌اند. ۵۰ مدار از ماهواره (F-10) و ۱۸۶ مدار از ماهواره (F-12) بدست آمده است. دوره زمانی انتخاب شده اکتبر تا مارس، به دلیل تکمیل بودن آرشو طی این مدت زمانی و نیز جهت اجتناب کردن از روشنایی خورشیدی که در قسمتهای شمالی این نواحی طی مدت انقلاب تابستانی وجود خواهد داشت، انتخاب شده است. از مدارهای شبانه، مدارهایی انتخاب شده‌اند که ماه در آن از نیمه کمتر است. با تنظیم مدارها برای این که تنها داده‌های تصویری در برگیرنده منطقه ۲۰ تا ۵۵ درجه عرض شمالی باقی بمانند، حجم داده‌ها بیشتر کاهش یافته است.

حذف درخشندگی

یک تأثیر مخالف با تقویت نور PMT این است که OLS کاملاً به نور پراکنده خورشید حساس است. تحت شرایط هندسی ویژه، قسمتهایی از OLS توسط نور خورشید روشن شده و نور پراکنده خورشید وارد تونل سیاه اپتیکی می‌شود که تلسکوپ OLS در آن تعبیه شده است. نتیجه این امر داده‌های اشیاع شده باندمرئی است که قسمتهای زیادی از تصویر رادربرمی‌گیرد، یعنی شرایطی که به عنوان «درخشندگی» به آن اشاره می‌شود. شکل واقعی و موقعیت مداری درخشندگی در طول سال تغییر می‌یابد. تعداد کمی از مدارهای مورد استفاده اولین بار در قسمتهای شمال غربی ایالات متحده با درخشندگی مواجه شدند.

یک الگوریتم خودکار جهت تعیین و حذف درخشندگی از تصاویر



نگاره (۵): نقشه سازی از تصاویر دریاب باندمرئی شب هنگام (OLS) بروی زمین. منبع تصویر از یک شرکت الکترونیکی

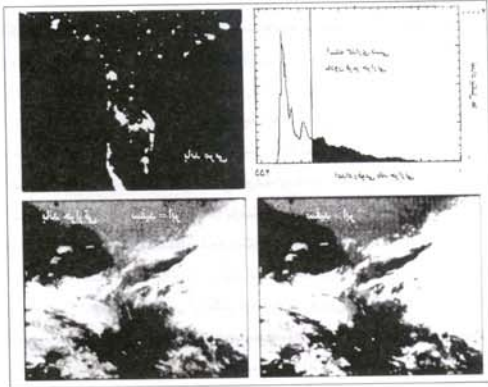
استفاده از سربهای زمانی لازم است تا مطمئن شویم که هر سطح از زمین با مشاهدات بدون ابر کافی پوشش داده شده است، تا حضور یا فقدان انتشار فضایی ثابت (VNIR) تعیین گردد. پوشش سنگین ابر، ردیابی منابع انتشار VNIR را منقطع می‌کند و پوشش سبکی از ابر، باعث می‌شود تا نورهای سطح زمین پراکنده شده و بیش از حد واقعی خود نمود یابند.

توسعه تصاویر چند زمانه مرتبط فضایی مستلزم استفاده از یک شبکه مرجع با توان تفکیکی بالاتر از تصویرسازی ورودی است. ما یک شبکه یک کیلومتری را بکار بردیم که برای سیستم تصویر جهان نمای یک کیلومتری رادومتر بسیار پیشرفته با توان تفکیک بسیار بالای (NASA USGS) تهیه شده بود. (بدن شینگ و ناوندین ۱۹۹۴) تا مانع انجام سیستم گوده هومولوژین شود. (گوده، ۱۹۲۵؛ استین واند، ۱۹۹۴). این سیستم تصویر، پهنه شده است تا اندازه سلولهای شبکه را در کل عرضهای جغرافیایی و توده‌های متصل خشکی (به جز قاره جنوبگان) بطور یکسان فراهم کند. این موارد خصوصیات مطلوبی هستند تا سری داده‌های خشکیهای جهان از تصویرسازی سلولی (راستری) تولید شود. (استین واند، ۱۹۹۴) از آنجایی که یک سری تصاویر زمانی گردآوری شده است بنابراین امکان تحلیل داده‌ها فراهم شده است تا منابع انتشار ثابت (VNIR) (شهرها، شهرکها و نقاط صنعتی) را از منابع زودگذر (VNIR) ناشی از حوادثی مانند آتش سوزی مشخص سازند.

تعیین موقعیت زمینی

الگوریتم و روش ما در تعیین موقعیت زمینی به روش جدیدی انجام می‌شود. یعنی تصویر کردن نقطه مرکزی هر پیکسل بر روی سطح زمین. الگوریتم تعیین موقعیت زمینی، طول و عرض جغرافیایی مراکز پیکسلهایی را برآورد می‌کند که بر پایه مسیر مدار ماهواره بروی زمین، ارتفاع ماهواره، معادلات زاویه اسکن OLS، یک مدل سطح دریاهای آزاد زمین و داده‌های

پایه آستانه گذاری روی باند TIR می‌باشد. ابرها بطور کلی سردتر از سطح زمین هستند. با وجود این، جداسازی پیکسل ابرها از پیکسل‌های سطح زمین با استفاده از آستانه گذاری TIR، به دلیل تغییرات دما در سطح زمین با توجه به اختلافات فصلی و اختلاف عرضهای جغرافیایی و نیز تغییرات ارتفاعی، امری پیچیده است. جداسازی ابرها از پیکسل‌های سطح زمین در عرضهای پایین نسبتاً آسان است. چراکه عموماً اختلاف دمایی زیادی بین پیکسل‌های بالای ابرها و پیکسل‌های شامل خشکی یا اقیانوس وجود دارد. به دلیل تأثیرات قوی عرض جغرافیایی بر آستانه TIR برای نمایش ابرها در داده‌هایمان، ما هر یک از ۲۳۱ بخش مداری را از قسمت عرض جغرافیایی به ۵ باند تقسیم نموده و بصورت چشمی آستانه‌ای از TIR را برای تفکیک پیکسل‌های ابر انتخاب کردیم. (نگاره (۷)).



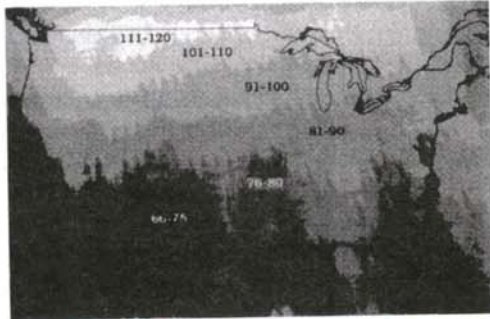
نگاره (۷): ابرها توسط انتخاب دستی حد آستانه، روی یک نمودار از باند حرارتی مشخص می‌شوند.

پیکسل‌های ابر در هر مدار تعیین موقعیت زمینی و سپس به داخل یک شبکه مرجع تصویرسازی شدند، تا به عنوان شمارشگر حفظ و نگهداری شده و مقادیر سلول‌های شبکه برای هر مدار که یک ابر در آن وجود دارد یکی افزایش یابد. سپس تعداد کل مشاهدات بدون ابر در شبکه مرجع توسط کاستن تعداد ابرها از تعداد کل پوششها تعیین می‌شود. (نگاره (۸)) بیشتر نواحی خشکی در شبکه مرجع ۴۶ تا ۱۰۰ مشاهده بدون ابر داشتند. آن نواحی که کمتر از ۴۶ مشاهده بدون ابر داشتند عموماً در نواحی مرتفع نلث غربی شبکه قرار گرفته بودند؛ یعنی جایی که توده‌های برف احتمالاً به جای پوشش ابر در داده‌های باند TIR ماهواره OLS اشتباه گرفته شده بود. کمترین تعداد مشاهدات بدون ابر (۱۹ مورد) در سیرانوادای کالیفرنیا رخ داد. نواحی دارای بالاترین تعداد مشاهدات بدون ابر، در قسمت شمالی شبکه مرجع هستند و این واقعیت را منعکس می‌کنند که این نواحی بالاترین تعداد مشاهدات را دارند. (نگاره (۶)).

OLS ایجاد شد. درخشندگی زمانی ردیابی می‌شود که بلوکهای پیکسلی ۴۰ در ۴۰، با همه پیکسل‌های دارای عدد رقومی DN اشباع شده که از ۶۳ به بعد شمارش شده‌اند، مقایسه شوند. ردیابی بلوکهای پیکسلی اشباع شده یک جستجوی گسترده را برای تمامی پیکسل‌های مطابق با عدد DN ۴۰ یا بزرگتر از آن آغاز می‌کند. اعداد DN برای این پیکسلها تا صفر تنظیم شده است. برای ردیابی و تعیین درخشندگی اندازه سلول ۴۰ در ۴۰ انتخاب شده است تا از این که شهرهای بزرگ را اشتباهاً به جای درخشندگی در نظر بگیرند، اجتناب شده و اختلافات در اندازه و شکل درخشندگی اصلاح شوند.

مسیر پوششهای مداری

تعداد پوششهای داده‌های OLS برای هر یک از سلولهای ۱ کیلو متری در شبکه مرجع، توسط تعیین موقعیت زمینی محیط بیرونی داده‌های بدون صفر هر مدار (از دست دادن داده‌ها ارزشی معادل صفر دارد) و نیز توسط تصویرکردن سلول‌ها به داخل شبکه مرجع، تعیین شده‌اند. نواحی داخل چندضلعی‌ها ارزش ۱ گرفته‌اند. سپس تعداد کل پوششها برای هر سلول شبکه با افزودن ارزش تمامی چندضلعی‌های پوششی در سریهای زمانی تعیین شده است. طی این فرایند مشخص شده است که ۵ مدار از ۲۳۶ مدار بیرون آورده شده از بایگانی، هیچ داده‌ای را بین ۲۰ تا ۵۵ درجه عرض شمالی شامل نمی‌شود. بنابراین تعداد مدارات شامل داده‌های قابل استفاده، تا ۲۳۱ عدد کاهش می‌یابد. تعداد کل پوششها بر روی نواحی خشکی شبکه مرجع از ۵۰ تا ۱۲۰ درجه بندی شدند (نگاره (۶)) بالاترین تعداد پوشش در شمالی‌ترین قسمت شبکه مرجع رخ می‌دهد. تعدادی از مدارات ماهواره (F-10) در قسمت جنوبی شبکه فاقد اطلاعات هستند. به علاوه پوشش جانبی بیشتری بین مدارات در قسمت شمالی شبکه مرجع وجود دارد.



نگاره (۶): تعداد پوششهای داده‌های شب هنگام (OLS) در شبکه مرجع ایالات متحده

نشان دادن ابرها

به دلیل حضور سطح پایین نوردهی ماه در قسمت مداری، ممکن نبود تا باند مرئی را برای نمایش ابرها بکاربرد. (نگاره (۵)) نشان دادن ابرها کاملاً بر

پردازش یک تصویر با کنار هم چیدن نتایج بلوکهای پیکسلی ۲۰ در ۲۰ همجوار بدست می آید. ترتیب قرارگیری بلوکهای ۲۰ در ۲۰ داخل بلوکهای ۵۰ در ۵۰ برای فراهم کردن پردازش سریع زیر مدارات و برای اصلاح تغییرات روشنایی زمینه، طراحی شده است. تعیین آستانه محلی برای یک بلوک ۲۰ در ۲۰، چهارصد بار سریعتر از اعمال یک آستانه جدید برای هر پیکسل منفرد است. بین بلوکهای پیکسلی ۵۰ در ۵۰ بیرونی، که قبلاً پس زمینه را تولید می کرد، ۶۰٪ پوشش جانبی وجود دارد. نتیجه این امر در انتقال یکنواخت سطوح آستانه، به حداقل رساندن اختلافات آستانه بین بلوکهای پیکسلی ۲۰ در ۲۰ همجوار است.

توزیع مقادیر DN در هر سلول از بلوکهای ۵۰ در ۵۰ برای تعیین یک سری از پیکسلها به عنوان پس زمینه محلی تجزیه و تحلیل می شود. مقادیر DN باند مرئی، از صفر تا ۶۳ تغییر می یابد. صفرها داده های از دست رفته و ۶۳ها پیکسلهای اشباع شده هستند. حد پایین پس زمینه، DN برابر ۱ می گیرد. حد بالای پس زمینه با استفاده از توزیع فراوانی تعداد پیکسلها در مقابل مقادیر DN و با شروع کردن از $DN = 63$ و ادامه کار به طرف پایین معین شده است. توزیع فراوانی نیز برای ردیابی اولین مقدار DN تجزیه و تحلیل می شود یعنی جایی که ۵ مخزن متوالی DN بیش از ۴٪ درصد از تعداد کل پیکسلها را دارا باشد.

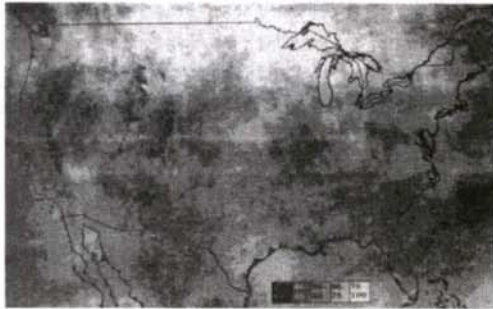
تشخیص نورهای ثابت

بعد از اینکه منابع انتشار VNIR و ابرها تشخیص داده شدند، پیکسلهای بدون ابر شامل منابع انتشار VNIR بر روی زمین تعیین موقعیت شده و در داخل شبکه مرجع قرار داده می شوند. برای هر مدار یک شبکه مرجع مسطح تولید شده است.



نگاره (۱۰)، نور شهرهای ایالات متحده نشان داده شده با نمایش تمامی موقعیت های شبکه مرجع که منابع انتشار VNIR را حداقل در ۱۰ درصد از مشاهدات بدون ابر (به رنگ سفید) داشته است

یک شمارشگر از سریهای زمانی عبور کرده تا تعداد دفعات نور بدون ابری که در هر سلول شبکه ردیابی شده بود، معین کند. سپس این مقدار بر



نگاره (۸): تعداد مشاهدات بدون ابر داده های OLS در شبکه مرجع

تشخیص منابع انتشار VNIR

به دلیل اختلافات روشنایی که در داخل و مابین مدارات رخ می دهد، ممکن نیست که تنها یک حد و آستانه برای عدد رقمی (DN) جهت تشخیص منابع انتشار باندمرئی و مادون قرمز نزدیک تنظیم نمود. ما برای ردیابی اتوماتیک منابع انتشار VNIR در داده های شب هنگام OLS، الگوریتمی ایجاد کردیم که از آستانه های برپایه زمینه محلی استفاده می کند.



نگاره (۹): الگوریتم برداشت نور اعمال شده بر روی بلوکهای پیکسلی ۲۰×۲۰ توسط انتخاب اتوماتیک یک حد آستانه بر پایه هیستوگرام بدست آمده از بلوک پیکسلی ۵۰×۵۰ احاطه کننده

نورها در بلوکهای پیکسلی ۲۰ در ۲۰ با یک پس زمینه محلی از هم جدا شده اند که این پس زمینه از روی بلوک پیکسلی ۵۰ در ۵۰ احاطه کننده آن رسم شده است. این الگوریتم جداسازی نور پیکسلهای درخشان را از یک سری پیکسل زمینه انتخاب شده، حذف می کند؛ سپس این پیکسلها جهت تعیین آستانه روشنایی برای تشخیص منابع انتشار VNIR تجزیه و تحلیل می شوند. آستانه منتج برای بلوکهای پیکسلی ۲۰ در ۲۰ مرکزی، درون بلوکهای پیکسلی ۵۰ در ۵۰ بکار گرفته شده است. (نگاره (۹)) مراحل

تعداد کل مشاهدات بدون ابر (نگاره ۸)) تقسیم شده و در ۱۰۰ ضرب می‌شود. این کار به همراه انتشار VNIR ردیابی شده در هر سلول از شبکه که منحصراً بر روی مشاهدات بدون ابر OLS بنا گردیده بود، رقم درصد فراوانی را بدست می‌دهد.

نتایج

نتایج اصول پردازش ما، در نگاره (۱۰) نشان داده شده است. تصویری از شبکه مرجع که فراوانی نوره‌های بدون ابری را که در هر سلول شبکه ردیابی شده‌اند، نسبت به تعداد کل مشاهدات بدون ابر (نگاره ۸) نشان می‌دهد. اکثریت عوارض ردیابی شده، نورشهرها و شهرکها هستند. ردیفی از سکوها‌های نفتی را در خلیج مکزیک، جنوب لوئیزیانا می‌توان مشاهده کرد. تعدادی از عوارض مشخص شده بر روی زمین (چنانکه هنوز هم نامعین هستند) صنایع مجزا، تولیدات گاز و نفت و مناطق استخراج معدن است.

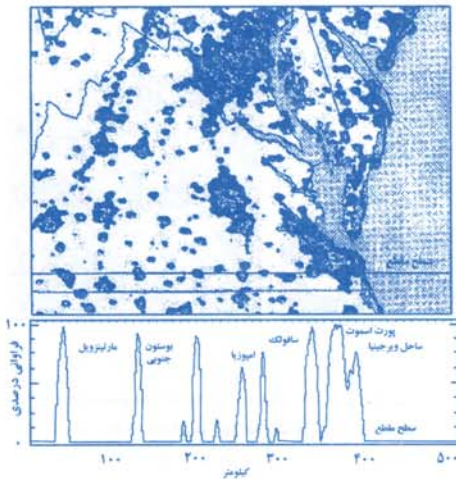
امتحانی از سطح مقطعها از نورشهرها در نگاره (۱۰) بیان می‌کند که نوعاً یک ناحیه مرکزی با تعداد بالایی از مشاهدات نور وجود دارد و اینک فراوانی مشاهدات نور به سرعت در لبه‌های عوارض کاهش می‌یابد. مثالهای چندی از این عارضه در سطح مقطع پایین نگاره (۱۱) نشان داده شده است. ما عقیده داریم که این عارضه ناشی از خطا در تعیین موقعیت زمینی نوره‌ها، کشف زیریکسلهای نوره‌ها و پراکندگی نوره‌ها زیر مه ردیابی نشده و پوشش نازک ابری می‌باشد. باند مادون قرمز حرارتی OLS، توانایی محدودی برای کشف ابرهای گرم مثل مه دارد.

نگاره (۱۱) نوره‌های ثابت معین شده را برای واشنگتن، نواحی جریان مستقیم برق، به همراه نوار ساحلی، مرز ایالات، جاده‌های اصلی و خطوط نواحی جمعیتی که از روی نقشه رقمی جهان بدست آمده، نشان می‌دهد. (OLS) تقریباً نوره‌های ثابت همه خطوط نواحی جمعیتی نقشه رقمی جهان را معین کرد. با وجود این نوره‌های ثابت OLS، نواحی بزرگتر از خطوط نواحی جمعیتی نقشه رقمی جهان را پوشش می‌دهد. این عجیب نیست که خطوط نواحی جمعیتی نقشه رقمی جهان از یک نقشه تولید شده در ۱۹۷۰ رقمی شده است و شامل مقادیر رشد شهری-زیر شهری در طی ۲۵ سالی که گذشت نمی‌شود.

نتیجه گیری

سیستم عملیاتی اسکن خطی برنامه ماهواره هواشناسی دفاعی (DMSP-OLS) توانایی نظیری برای ردیابی منابع انتشار مرئی و مادون قرمز نزدیک در شب و تا حدود 10^{-9} وات/سانتی متر مربع/سطح/میکروتر دارد که این چهار مرتبه بزرگتر از منظور اصلی ماهواره و از حداقل تشعشعات VNIR قابل ردیابی توسط سنسورهای بهینه شده ماهواره جهت مشاهده تشعشع منعکس شده روز هنگام خورشیدی نیز کمتر می‌باشد. (یعنی نوره‌های ضعیف‌تر را نیز ردیابی می‌کند). از دهه ۱۹۷۰ معلوم شد که نورشهرها، شهرکها، نقاط صنعتی و

مشعلهای گاز با داده‌های شب هنگام DMSP-OLS قابل ردیابی است. در دهه ۱۹۸۰ چندین نقشه با مقیاس ناحیه‌ای و جهان نما از منابع انتشار VNIR، با استفاده از داده‌های آنالوگ (فیلم) تولید شدند. ما اولین روش را برای نقشه کشی نورشهرها با استفاده از داده‌های رقمی OLS بیان می‌کنیم. روش رقمی برای نقشه برداری نورشهرها از داده‌های DMSP-OLS داده‌های تعداد زیادی از مدارات را، با استفاده از یک زمینه محلی (ناحیه‌ای) برای ردیابی منابع انتشار VNIR و نمایش پوشش ابر بکار می‌گیرد. ابرها می‌توانند نوره‌های VNIR منتشر شده از سطح زمین را محو یا پراکنده سازند. بنابراین ردیابی ابرها برای اطمینان یافتن از اینکه مشاهدات بدون ابر کافی در هر ناحیه خشکی صورت گرفته یا نه و برای حذف کردن نوره‌های بخش شده توسط ابرها، بسیار ضروری است. این فرایندها باعث می‌شود تا نمودار آماری فراوانی از عوارض منفردی که می‌توانند ردیابی شوند، فراهم شده و نیز نوره‌های شهرکهای کوچکی که در هیچ شبی حتی در شرایط بدون ابر امکان ردیابی شدن ندارند، مشخص شود. بسیاری از شهرها با ۹۰ تا ۱۰۰ درصد مشاهدات بدون ابر ردیابی شده‌اند. با وجود این، شهرکهای کوچکتر با فراوانی کمتر در چند حالت فقط با ۱۰ تا ۲۰ درصد ردیابی شده‌اند.



نگاره (۱۱): نوره‌های ثابت ناحیه واشنگتن، نواحی جریان مستقیم برق (D.C) به همراه خطوط ساحلی، مرز ایالات و خطوط نواحی جمعیتی مأخوذ از نقشه رقمی جهان. سطح مقطعی از مقادیر درصد فراوانی برای انتشار VNIR در طول خطی که از میان ویرجینیای جنوبی عبور داده شده، در پایین تصویر نشان داده شده است.

نویسنندگان، علاوه بر تعیین صحیح موقعیت زمینی، پتانسیل کاهش تأثیرات لبه بر روی زمینه‌ای از نوره‌های ثابت را بدست می‌آورند. ما اعتقاد

AVHRR :Advanced Very High Resolution Radiometer
AVIRIS :Airborne Visible/Infrared Imaging Spectrometer
BRDF :Bidirectional Reflectance Distribution Function
DMSP :Defense Meteorological Satellite Program
DN :Digital Number
EIFOV :Effective Instantaneous Field of View
GSD : Ground Sampling Distance
IFOV :Instantaneous Field of View
NASA :National Aeronautics and Space Administration
NGDC :National Geophysical Data Center
NOAA :National Oceanic and Atmospheric Administration
OLS :Operational Linescan System
PMT :Photomultiplier Tube
TIR :Thermal Infra-Red
USGS :United States Geological Survey
VIS :Visible
VNIR :Visible and Near-Infra Red

داریم که واضح بودن قابل توجه عوارض می توانسته تنها با حفظ پیکسلهایی انجام شده باشد که در قسمتهای بالایی پیکهای منفرد نمودار درصد فراوانی واقع می شوند. تأثیرات لبه می تواند در سطح مقطع پایین نگاره (۱۱) مشاهده شود. به دلیل دامنه وسیع مقادیر پیکهای درصد فراوانی، در نظر گرفتن یک مقدار آستانه ثابت برای واضح سازی عوارض، غیر ممکن است. برای مثال، اگر یک آستانه ثابت ۳۰ درصدی بکار برده شود، عوارضی که در ۹۵٪ از مشاهدات وجود داشته اند، دارای وضوح کمتری خواهند شد و عوارضی که در ۲۰٪ مشاهدات حضور داشته اند مثل شهرکهای کوچک و روستاها، محو خواهند گشت.

بخشهای اخیر با مهندسی متصدی امور OLS، بیان می دارد که تنظیم داده های شب هنگام OLS با واحدهای تابش، بر پایه کالیبراسیون سنسور قبل از پرواز، عملی و امکانپذیر می باشد. ما اکنون علاوه بر کنترل بازیافتها در طول اسکن، الگوریتمهای BRDF را نیز بکار گرفته ایم که برای بدست آوردن تابشها از بازیابی دوباره داده های شب هنگام OLS لازم است.

در سال آتی ما انتظار داریم تا یک نقشه جهانی از منابع انتشار VNIR ثابت را تکمیل کنیم که برای انجمنهای علمی جهت تحلیل جریانهای اجتماعی، زیست محیطی و تأسیسات انرژی قابل دسترس باشد. با تلفیق نقشه نورهای ثابت با مشاهداتی از شبهای منفرد (به صورت تک تک و موردی) ردیابی نقاط تاریک و قهوه ای شبکه الکتریکی ناشی از حوادث طبیعی یا انسانی ممکن می گردد. در دوره های طولانی تر ما انتظار داریم که بطور دوره ای امکان به روز کردن نقشه جهانی نور شهرها برای ردیابی نواحی توسعه شهری فراهم شود.

انتظار می رود که برنامه DMSP، اداره سنسورهای OLS را دائماً تا بخش بعدی دهه آینده و شاید تا سال ۲۰۱۰ ادامه بدهد. سیستم مجتمع نظامی سنجنده های هواشناسی اداره مورد نظر نوآ، توانایی دیدن نورهای ضعیف را که توسط OLS وارد شده حفظ خواهد کرد. بنابراین می توان انتظار داشت که نقشه برداری منابع ثابت انتشار VNIR با استفاده از داده های شب هنگام ماهواره، منبع معتد اطلاعات در دهه های آتی باشد.

توضیح مترجم

فوتومولتی پلایر (PMT) لوله هایی حاوی چندین صفحه ناشر الکترون (Diode) هستند که در اثر برخورد نور، الکترون آزاد می کنند. هنگامی که فوتون نور وارد لوله فوتومولتی پلایر می شود، پس از برخورد با اولین صفحه، به ازای هر فوتون، یک الکترون آزاد می شود. این الکترون بوسیله میدان الکتریکی به سمت صفحه بعدی شتاب می گیرد و در برخورد با آن صفحه، باعث آزاد شدن یک الکترون دیگر می شود. این فرایند ادامه پیدامی کند تا در انتهای لوله جریانی از الکترونها ایجاد شود. هر چه شدت نور ورودی بیشتر باشد، تعداد الکترونهای حاصل (شدت جریانی الکتریکی) بیشتر خواهد شد.

(Analogue): صورتی از ثبت داده ها که بر اساس اصل اندازه گیری پیوسته به جای شمارش گسسته عمل می کند.