



تولید مدل دیجیتالی زمین (DTM) با استفاده از تصاویر ماهواره‌ای روسی

نویسندهان : **Mikhail M. Fomtchenko** رئیس انجمن **Sovinformsputnik**
دکتر **Vladimir Ftchekalin** کارشناس ارشد فتوگرامتری انجمن **Sovinformsputnik**
متترجم : خسرو خواجه

اشاره:

این مقاله جنبه‌های اصلی تکنولوژی را برای مدل‌های دیجیتالی نقاط ارتفاعی (DEM) و تصاویر ارتوی دیجیتالی، با استفاده از تصاویر ماهواره‌ای روسی مورد بررسی قرار می‌دهد. تصاویر ماهواره‌ای TK-350 و KVR-1000 دیدگاهی را از نظر اقتصادی مطرح می‌کند که دستیابی به این تولیدات دیجیتالی را امکان‌پذیر می‌سازد.

اساس این نظریه آن است که پردازش مشترک فتوگرامتری تصاویر برمبنای داده‌های ناوبری انجام می‌گردد. در انجام چنین کاری دیگر به نقاط کنترل زمینی نیازی نمی‌باشد و تصاویر کوچک مقیاس TK-350 به عنوان مبنای متريک جهت ایجاد DEM و نيز برای دستیابي مرجع زمین، تصاویر بزرگ مقیاس KVR-1000 به کار گرفته می‌شوند. در این راستا تصاویر بزرگ مقیاس KVR-1000 دارای اطلاعات موضوعی هستند و برای تولید تصاویر ارتو طراحی شده‌اند مشخصه‌های دقت تولیدات دیجیتالی تعیین می‌گردد.

در سالهای اخیر کشور روسیه به طور گسترده‌ای تصاویر ماهواره‌ای TK-350 و KVR-1000 به بازار جهانی داده‌های سنجش از دور عرضه داشته است. مشخصه‌های منحصر به فرد تصاویر مزبور آنها را به خاطر برخورداری از مزایای اقتصادی در تهیه نقشه‌های نواحی وسیع در صحنه رقابت جهانی متمایز نموده است. این دو تصویر، امکان تولید نقشه‌های دیجیتالی زمین را با دقتی قابل مقایسه با دقت‌های نقشه‌های ۱:۵۰۰۰ و نقشه‌های توپوگرافی بزرگ مقیاس فراهم می‌آورد.

مشخصه‌های اولیه داده‌ها

- وضعیت یک نقطه در تصویر:
- کائون ثابت دوربین (f)
- تعداد نقاط کنترل به کار رفته (n)

نگاره (۲) - دقت مثلث‌بندی عکس TK-350 که برای $m_{x,y} = \pm 15\text{um}$, $m_{mod} = \pm 4\mu\text{m}$, $f = 350\text{mm}$, $\epsilon = 10^\circ$

ترسیم شده است نشان می‌دهد.

ابن نمودار ترسیمی، نشان می‌دهد که دقت تولید مدل دیجیتالی نقاط ارتفاعی (DEM) ۱۰ متر در ارتفاع است. با استفاده از مختصات نقطه که با GPS تعیین می‌شود، دقت به ۵-۶ متر در ارتفاع بهبود می‌یابد.

تولید دیجیتالی تصویر ارتو

مرحله مقدماتی در تولید تصاویر ارتو، راستری کردن تصاویر زنگی KVR-1000 پا اسکنر کارل زایس SCALI است. دهانه دوربین ۷۴mm است که برابر با ۲ متر وضوح زمین است.

مرحله بعدی، به دست آوردن مختصات مرجع زمینی و ارتفاع نقاط کنترل است، که باید برای تعیین توجیه بیرونی تصویر KVR-1000 به کار رود. در اینجا، مختصات مرجع زمین و ارتفاع نقاط کنترل از تصاویر TK-350 پاکیز شناسایی نقاط بروزی زمین بدست می‌آید.

مختصات آنها از طریق مدل زمین به دست می‌آید و در شرایط استاندارد، دقت نقاط کنترل (افقی) $l4\text{m}$ و (عمودی) $Ca 10\text{m}$ است.

دقت مرجع زمین در تصویر KVR-1000 بستگی به دقیقی دارد که نسبت به آن نقاط کنترل در تصویر اندازه‌گیری شده است و نیز بستگی به دقت مدل ریاضی دارد که ژئومتری تصویر را بیان می‌دارد. دقیق‌ترین مدل برای KVR-1000 تصویری است که مدل پویایی را تشکیل می‌دهد مدل مزبور حرکت ماهاواره را در حین نور خوردن فیلم، انحراف لنز، تعییر مکان محور چرخشی لنزها و جایه‌جایی نقطه اصلی در مذکور نظر می‌گیرد. خطاهای باقیمانده بین ۱۷ میکرومتر - ۱۴ میکرومتر.

ابن مقادیر خطاهای برابر با ۳ متر وضوح در روی زمین است. بنابراین با داشتن نقاط کنترل GPS می‌توان تصاویر ارتو با مقیاس ۱:۱۰۰۰۰ را بر مبنای تصویر KVR-1000 تولید نمود.

خطا	DX	DY	DH
RMS	44.5m	21.6m	4.1m
Maximum	240m	124m	20m

جدول (۲) ارزیابی دقت یک مدل دیجیتالی ارتفاعی (DEM) که با تصاویر TK-350 به دست آمده است. مدل دیجیتالی ارتفاعی (DEM) با نرم‌افزار روسی photoMod محاسبه شده است. ارزیابی بر مبنای ۴۷ نقطه کنترلی انجام گرفته است.

تصاویر ماهاواره‌ای TK-350 و KVR-1000 از یک ماهاواره گرفته می‌شوند و زمانهای دریافت این دو تصویر و پارامترهای فتوگرافی آنها ممزوج و درهم آمیخته می‌شوند. یک عکس TK-350 ناصیحه‌ای را به مساحت ۶۰۰۰ کیلومترمربع پوشش می‌دهد و همین تاچی بنه نوبه خود با هفت عکس بی‌دربی و متواالی پوشش داده می‌شود. ارتفاع استاندارد ثبت تصاویر از سطح زمین ۲۲۰ کیلومتر است و تصاویر برداشتی به ترتیب از قدرت تکیک و وضوح زمینی ۱۰ متر و ۲ متر برخوردارند. تصاویر TK-350 دارای سیستم تصویر مرکزی (سیستم تصویر مستوی) و تصاویر KVR-1000 دارای سیستم تصویر پانoramیک (سیستم تصویر استوانه‌ای) است.

هر پنج عکس متواالی TK-350 چهار زوج عکس را تشکیل می‌دهد (جدول ۱)

تجهیزات مستقر در عرش ماهاواره با ترکیب در ردهای ستاره‌ای، یک ارتفاع منج لیزری و یک سیستم تعیین وضعیت، زاویه توجیهی عکس TK-350 را با دقت (رادیان / متر ۰/۰۵-۰/۰۷) - ۱۰-۱۵ ثانیه تعیین می‌کنند. ارتفاع را می‌توان با دقت تقریبی ۵ متر و فاصله را با دقت ۲۰ متر به دست آورد.

تولید مدل دیجیتالی زمین (DTM)

فرآیند اصلی که داده‌های لام زمین را به هنگام تولید مدل دیجیتالی ارتفاعی (DEM) و تصاویر دیجیتالی ارتو فراهم می‌آورد، تولید مدل زمین (نگاره ۱) است. پیش‌بینی خطاهای RMS تعیین مختصات ژئودزی نقاط زمین برای مدل، بستگی به عوامل زیر دارد.

- خطاهای RMS اندازه‌گیری نقاط تصویر ($m_{x,y}$):
- خطاهای RMS مدل ریاضی که ژئومتری تصویر را بیان می‌کند (m_{mod}):
- خطاهای RMS موقعیت نقاط کنترل، افقی و عمودی ($M_{x,y}, M_H$):
- مقایسه تصویر (t):
- زاویه میل (e):

زوج‌های عکس	B/H	درصد پوشش	کیلومتر
۱-۵	۱/۰۳	۲۰	۲۲۷
۱-۴	۰/۷۷	۴۰	۱۷۰
۱-۳	۰/۵۲	۶۰	۱۱۴
۱-۲	۰/۲۶	۸۰	۵۷

جدول (۱) - نسبت‌های سطح مبنای و ارتفاع (Base/Height) زوج‌های عکس استریوکه می‌توان از پنج عکس بی‌دربی TK-350 به دست آورد. ارتفاع ۲۲۰ کیلومتر است

تصویر TK-350 همخوانی ندارد و این امر هم به دلیل آن است که یک سری عوامل هواشناسی در مدنظر قرار نگرفته است. نرم افزار OrtoSpace که توسط Sovinformosputnik ارایه شده است مدولی را بر می‌گیرد که ورودی عوامل اختلالات واقعی نظری شکست درونی پرتو نوری، انحراف سیستم لنزها، جایه‌جایی فیلم برای جریان حرکت تصویر را در مدنظر قرار می‌دهد. کل تأثیر این گونه اختلالات ممکن است بیش از ۳۰ μm در تصویر (۱۸۹ متر در روی زمین) باشد.

به منظور عملی کردن تصحیحات ژئومتری در روی هر یک از تصاویر TK-350 در لحظه نوردهی اش چهارخانه‌بریزی جاپ می‌شود. عالم عکس (+) در ابتدا با استفاده از یک منو کههارا نورخاوسی (دستگاه مخصوص مقایسه نقاط) واسنجی می‌شود. دقت واسنجی $2\mu\text{m} - 4\mu\text{m}$ است.

کیفیت بالای گرافیکی و متريک تصاویر TK-350 امکان می‌دهد که مدل ديجيتالی نقاط ارتفاعی DEM به دو طریق تولید شود.

طریقه اول سنتی و مبتنی بر استفاده از اندازه‌گیری‌های استریو تو سط یک عامل انسان است.

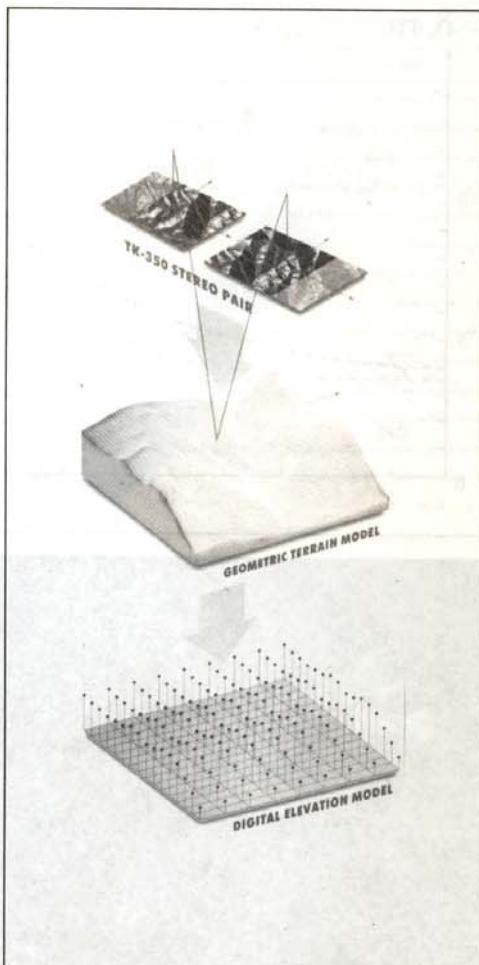
طریقه دوم مبتنی بر همبستگی خودکاری تصویر ديجيتالی با استفاده از نقاط ارتفاعی نظری مدلولهای Intergraph، رسام استرنوديجيتالی PhodisST وغیره است.

مثالها:

در ماه نوامبر سال ۱۹۹۶ ميلادي از شهر قاهره یک مدل ديجيتالی نقاط ارتفاعی (DEM) توسط Sovinformosputnik با استفاده از نرم افزار خاصی نظری مدلولهای PhotoMod تهیه شد. همبستگی تصویر ديجيتالی دو بعدی (2-D) با حداکثر ضریب $1/8$ تا $1/9$ به دست آمد. اندازه پیکسل $14\mu\text{m}$ است.

برای ارزیابی دقت، ۴۷ نقطه اندازه‌گیری شد و نتایج در جدول (۲) آمده است. قابلیت تولید تصویر اُرتو به خوبی با یک قطعه تصویر ديجيتالی KVR-1000 از شهر دهلی (هندستان) در نگاره (۳) نشان داده شده است.

برای مختصات مرجع زمینی اش از ۱۱ نقطه GPS استفاده گردید که شرکت زیمنس در اختیار مان گذاشت. دهانه آسکن (پوشش) $94\mu\text{m}$ بود. دقت دستیابی به مرجع زمینی $4/1\text{m}$ است و وضعیت ۸ نقطه خطای RMS را با ۳ متر نشان میدهد. □



نگاره (۱)، طرح تکنولوژی تولید مدل ديجيتالی نقاط ارتفاعی (DEM) با استفاده از تصاویر TK-350

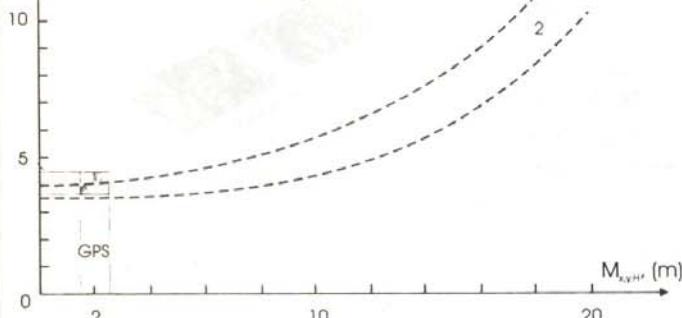
تحقیق عملی تکنولوژی

بنابر اعلام DMA (سازمان نقشه‌برداری و وزارت دفاع ایالات متحده)، که با استفاده از تصاویر TK-350 دست به مطالعه ایجاد مثلث‌بندی زده است با دقت ۹ متر افقی و ۱۶ متر عمودی بوده است. همبستگی مقادیر دقت، همان طور که تحلیل نشان می‌دهد، با خصوصیت

δ, m

$$\frac{B}{H} = 0.77$$

$n = 20 \text{ points}$



نگاره (۲)

دقت مثلث بنده عکس (d)
را برای تصویر TK-350 به
عنوان تابعی از دقت نقطه
کنترل ($M_{x,yHr}$) بر حسب متر
نشان می‌دهد که منحنی ۱
برای X, Y و منحنی ۲ برای
H است.



نگاره (۳)

قطعه‌ای از یک تصویر
دیجیتالی آرتی دهلي
(UTM, WGS-84, KVR-1000 No.2045)