

目錄

中文摘要.....	I
英文摘要.....	II
致謝.....	III
目錄.....	IV
圖目錄.....	VII
表目錄.....	XI
第一章 緒論.....	1
1-1 高光譜影像簡介	1
1-2 分類方法基本概念	3
1-2-1 應用統計原理進行分類	4
1-2-1-1 監督式分類(Supervised Classification)	4
1-2-1-2 非監督式分類(Unsupervised Classification)	4
1-2-1-3 模糊分類法(Fuzzy Set Classification)	5
1-2-1-4 Hughes 現象	5
1-2-2 光譜混合分析基本原理	8
1-2-2-1 線性光譜混合求解法(Linear Spectral Unmixing)	8
1-2-2-2 匹配濾波(Matched Filter)	9
1-2-2-3 混合調協匹配濾波(Mixture Tuned Matched Filter)	9
1-3 研究目的與動機	9
1-4 文獻回顧	10
1-5 論文架構	11
第二章 高光譜影像分析方法之回顧.....	13
2-1 協變方矩陣與相關矩陣分析	13
2-2 資料轉換	16
2-2-1 主軸分析(Principal Component Analysis, PCA)	17
2-2-2 MNF 轉換(Minimum Noise Fraction Transformation)	20
2-3 參考光譜(Endmember)之選取	23
2-3-1 純像元之決定	24
2-3-2 n 維視覺化	24
2-4 光譜圖庫(Spectral Library)	25

2-5 光譜混合求解	29
2-5-1 線性光譜混合求解(Linear Spectral Unmixing)	31
2-5-2 匹配濾波(Matched Filter).....	32
2-5-3 混合調協匹配濾波(Mixture Tuned Matched Filtering)	33
2-6 分類精度評估之方法	34
2-7 微分分析	36
第三章 光譜混合分析與最大似然法的比較.....	40
3-1 實驗數據說明	40
3-2 統計數據	41
3-3 雜訊波段認定與去除	42
3-4 地物類別與訓練樣本之選定及分類流程說明	42
3-5 特徵萃取之分類成果	47
3-6 線性光譜混合求解法	50
3-7 匹配濾波法	54
3-8 混合調協匹配濾波法	57
3-9 分類成果分析與比較	61
第四章 MASTER 系統與影像資料說明	64
4-1 任務說明	64
4-2 儀器架構	65
4-3 儀器輻射率定	67
4-4 MASTER 影像	67
4-5 統計數據	71
第五章 MASTER 影像之光譜混合分析	73
5-1 波段選定與地真資料說明	73
5-2 類別樣本數選定及分類流程說明	74
5-2-1 影像上直接選取各類別樣本及分類流程說明	74
5-2-2 純像元之選定及分類流程說明	78
5-3 實驗一	83
5-3-1 最大似然分類法	83
5-3-2 線性光譜混合求解法	87
5-3-3 匹配濾波法	92
5-4 實驗二	97
5-4-1 最大似然分類法	97
5-4-2 線性光譜混合求解法	101
5-4-3 匹配濾波法	106
5-4-4 混合調協匹配濾波法	111
5-5 成果分析與比較	115

第六章 結論與建議.....	117
參考文獻.....	119
附錄一.....	126
作者簡歷.....	128



圖目錄

圖 1- 1 遙感探測中高光譜技術概念圖	2
圖 1- 2 高光譜與多光譜特性描述	3
圖 1- 3 當不同訓練樣本數時，平均辨識精度之變化情形	7
圖 1- 4 Hughes 現象說明(N_1 及 N_2 為樣本數).....	7
圖 2- 1 高光譜影像分析流程圖	13
圖 2- 2 二維點分佈圖之形狀與相關係數之關係圖	15
圖 2- 3 燕麥與石塔的協變方矩陣與相關矩陣圖	16
圖 2- 4 二維空間主軸轉換示意圖	18
圖 2- 5 主軸轉換後影像成果(以 MASTER 影像為例)	19
圖 2- 6 MNF 轉換後影像成果(以 MASTER 影像為例).....	22
圖 2- 7 MNF 轉換後部分影像品質排序明顯顛倒(以 MASTER 影像為例).....	23
圖 2- 8 各類別與混合關係之二維分佈示意圖	25
圖 2- 9 兩種含 Fe^{2+} 量不同之輝石光譜反射值	26
圖 2- 10 水(H_2O)、氫氧根(OH)、碳酸鹽(CO_3)的振動波段	27
圖 2- 11 綠色植被、乾燥植被及土壤的反射光譜	28
圖 2- 12 影像中純像元與混合像元示意圖	30
圖 2- 13 線性光譜混合與非線性光譜混合模式之示意圖	30
圖 2- 14 MTMF 方法示意圖	34
圖 3- 1 實驗區之 AVIRIS 高光譜影像(A)與測試區 USGS 四角地圖(B)	40
圖 3- 2 平均光譜反應值、標準偏差及最大最小值	41
圖 3- 3 92AV3C 影像之協變方矩陣及相關矩陣圖	42
圖 3- 4 各類別之測試樣本選取區域(左)及地真資料圖(右).....	43
圖 3- 5 各類別訓練樣本之光譜曲線(平均值、標準偏差、最小及最大值)	44

圖 3- 6 十二種類別之平均光譜反應值(A)與標準偏差(B)	45
圖 3- 7 AVIRIS 高光譜影像分析流程圖	46
圖 3- 8 不同特徵萃取法之分類精度	48
圖 3- 9 不同特徵萃取法之 <i>Kappa</i> 值.....	48
圖 3- 10 特徵選取之最大似然法分類成果	49
圖 3- 11 MNF 轉換後之分類成果.....	49
圖 3- 12 主軸轉換後之分類成果	49
圖 3- 13 各類別之分量影像(波段數 170)	51
圖 3- 14 線性混合求解法之 RMS 影像(波段數 170)	52
圖 3- 15 乾草堆(R)、樹林(G)及草(B)的混合比例影像.....	52
圖 3- 16 波段數變化時，線性混合求解分類成果之整體精度	53
圖 3- 17 波段數度變化時，線性混合求解分類成果之 <i>Kappa</i> 值.....	53
圖 3- 18 不同波段數時，線性光譜混合求解分類成果	54
圖 3- 19 各類別之匹配影像(波段數 170)	55
圖 3- 20 波段數變化時，匹配濾波分類成果之整體精度	56
圖 3- 21 波段數變化時，匹配濾波分類成果之 <i>Kappa</i> 值.....	56
圖 3- 22 不同波段數時，匹配濾波分類成果	57
圖 3- 23 各類別之不可信度影像(波段數 170)	58
圖 3- 24 各類別 MF 與不可信度分量影像之二維分佈圖(波段數 170).....	59
圖 3- 25 玉米-2 等三類別之地真資料溢散現象(波段數 170)	60
圖 4- 1 MASTER 光學的設計	66
圖 4- 2 PACRIM 2000 拍攝飛行航線	68
圖 4- 3 DC8 飛機外觀.....	69
圖 4- 4 攝影姿態與各波段中心波長	69
圖 4- 5 MASTER 影像拍攝飛行路線示意圖	70
圖 4- 6 測試區之 MASTER 影像(R: #21、G: #12、B: #3).....	70

圖 4- 7	MASTER 影像之平均光譜、標準偏差及最大與最小值反應曲線	71
圖 4- 8	MASTER 影像之協變方矩陣與相關矩陣圖	72
圖 5- 1	MASTER 資料的 50 個波段影像(波段數由左至右，由上至下)	73
圖 5- 2	鰲鼓濕地地真資料圖	74
圖 5- 3	地真資料圖	75
圖 5- 4	各類別之訓練樣本選取區域	75
圖 5- 5	實驗一之五種類別平均光譜反應值與標準偏差	76
圖 5- 6	實驗一之分析流程圖	77
圖 5- 7	影像所含類別判釋(MNF 波段 1 與波段 2 之二維分佈圖).....	79
圖 5- 8	像元純度索引圖(PPI).....	79
圖 5- 9	全部純度像元之 n 維視覺化	80
圖 5- 10	各類別純像元於 n 綴空間分佈圖	80
圖 5- 11	實驗二之五種類別平均光譜反應值與標準偏差	81
圖 5- 12	實驗二之精度評估與分析流程圖	82
圖 5- 13	波段數變化時，最大似然分類法之分類精度	84
圖 5- 14	波段數變化時，最大似然分類法之 Kappa 值.....	84
圖 5- 15	最大似然分類法之分類成果	85
圖 5- 16	波段數變化時，最大似然分類法之各類別使用者精度	86
圖 5- 17	波段數變化時，最大似然分類法之各類別生產者精度	86
圖 5- 18	波段數變化時，線性光譜混合求解之分類精度	89
圖 5- 19	波段數變化時，線性光譜混合求解之 Kappa 值.....	89
圖 5- 20	線性光譜混合求解之各類別分量影像與 RMS 影像 (N=43)	90
圖 5- 21	線性光譜混合求解分類成果 (N=43)	91
圖 5- 22	波段數變化時，線性光譜混合求解之各類別使用者精度	91
圖 5- 23	波段數變化時，線性光譜混合求解之各類別生產者精度	92
圖 5- 24	波段數變化時，匹配濾波之分類精度	94

圖 5- 25 波段數變化時，匹配濾波之 <i>Kappa</i> 值.....	94
圖 5- 26 匹配濾波之各類別分量影像 (N=43)	95
圖 5- 27 匹配濾波之分類成果 (N=43)	96
圖 5- 28 波段數變化時，匹配濾波法之各類別使用者精度	96
圖 5- 29 波段數變化時，匹配濾波法之各類別生產者精度	97
圖 5- 30 波段數變化時，最大似然分類法之分類精度	99
圖 5- 31 波段數變化時，最大似然分類法之 <i>Kappa</i> 值.....	99
圖 5- 32 最大似然分類法之分類成果	100
圖 5- 33 波段數變化時，最大似然分類法之各類別使用者精度	100
圖 5- 34 波段數變化時，最大似然分類法之各類別生產者精度	101
圖 5- 35 波段數變化時，線性光譜混合求解之分類精度	103
圖 5- 36 波段數變化時，線性光譜混合求解之 <i>Kappa</i> 值.....	103
圖 5- 37 波段數變化時，線性光譜混合求解之各類別使用者精度	104
圖 5- 38 波段數變化時，線性光譜混合求解之各類別生產者精度	104
圖 5- 39 線性光譜混合求解之各類別分量影像與 RMS 影像 (N=43)	105
圖 5- 40 線性光譜混合求解之分類成果 (N=43)	106
圖 5- 41 波段數變化時，匹配濾波之分類精度	108
圖 5- 42 波段數變化時，匹配濾波之 <i>Kappa</i> 值.....	108
圖 5- 43 匹配濾波之各類別分量影像 (N=43)	109
圖 5- 44 匹配濾波之分類成果 (N=43)	110
圖 5- 45 波段數變化時，匹配濾波之各類別使用者精度	110
圖 5- 46 波段數變化時，匹配濾波之各類別生產者精度	111
圖 5- 47 各類別之不可信度分量影像 (N=43)	112
圖 5- 48 各類別 MF 與不可信度分量影像之二維分佈圖 (N=43)	113
圖 5- 49 甘蔗-A 等三類別之地真資料溢散現象 (N=43)	114

表目錄

表 1- 1 目前已有之高光譜成像光譜儀	3
表 2- 1 誤差矩陣之型式	35
表 3- 1 訓練樣本數及測試樣本數	43
表 3- 2 二種分類結果之各類別的誤授誤差與漏授誤差百分比	63
表 4- 1 ASTER 與 MODIS 儀器特性(EO-1 載台)	65
表 4- 2 MASTER 儀器諸元	66
表 5- 1 最大似然分類法之分類統計結果 (N=8)	85
表 5- 2 線性光譜混合求解之分類統計結果 (N=43)	88
表 5- 3 匹配濾波之分類統計結果 (N=43)	93
表 5- 4 最大似然分類法之分類統計結果 (N=4)	98
表 5- 5 線性光譜混合求解之分類統計結果 (N=43)	102
表 5- 6 匹配濾波之分類統計結果 (N=43)	107