

## 第二章 相關理論介紹

### 2-1 遙感探測(Remote Sensing, RS)

#### 2-1-1 遙感探測概述

遙感探測(remote sensing)簡稱遙測(RS)，是不需與被觀測物體接觸而獲得相關資料之技術，常利用科學儀器遠距離來觀測並研究地表物體之性質。一般利用空中偵測器(如：飛機或衛星)做為探測載台，攜帶電磁波感測儀器接收各種反射或發射的能量，對地表之物體從事偵察及測量的工作，並以圖像膠片或資料磁帶形式記錄下來，傳送到地面，經過資訊處理、判讀分析和野外實地驗證，最終用於資源勘探、環境動態監測和有關部門的規劃決策。通常把這一接收、傳輸、處理、分析判讀和應用授感資訊的全部過程稱之為遙感技術。近年來，遙測科學所發展的分析技術及所提供的空間與光譜資訊，趨向於結合各類地理資訊系統構成一完整空間分析系統，以便有效應用資源環境空間資訊的管理、分析與規劃，進一步更可以用在天然資源蒐集與地表環境監測等方面。

遙測可依載台與地面相對高度之不同，區分為航照遙測(airborne remote sensing)、雷達微波遙測(radar remote sensing)與衛星遙測(satellite remote sensing)，目前國內遙測技術已漸趨成熟，應用範圍有四大類：自然資源調查、環境污染調查、地理資訊系統及區域規劃，其主要目的就是希望減輕資料蒐集之負擔，避免過去現場勘察或是設立觀測站的不便，有儲存大量資訊的方便性與傳送快速的優點。目前國內已有許多遙測技術之應用成果，如：山坡地監測、熱污染監視、海埔新生地變遷、都市交通、農作物辨識、國防應用、作物分類及地質研判等。

遙感技術系統是實現遙感目的的方法、設備和技術的總稱，它是一個多維、多平臺、多層次的立體化觀測系統。任何一個遙感任務的實施，均由遙感資料獲取、有用資訊選取及遙感應用三個基本環節組成。因此，遙感技術應包括任務實施、技術手段和基礎研究三部分。

遙感資料獲取是在由遙感平臺和遙感器構成的資料獲取技術系統的支援下實現的。往往隨著具體任務的性質和要求的不同而採用不同的組

合方式。從遙感資料中選取有用資訊，可以透過人工目視判讀、電腦資料處理以及兩者混合的方法。

遙感應用主要包括對某種物件或過程的調查、製圖、動態監測、預測預報及規劃管理等不同的層次。具有許多其他技術不能取代的優勢，如宏觀、快速、準確、直觀、動態性和適應性等。技術如果不和其他相關技術結合起來，其優勢也很難充分發揮出來。

遙感是從空中利用遙感器來探測地面物體性質的現代技術，相對於傳統技術，它有許多特點：

### 1. 探測範圍大

航空攝影的飛行高度可達10 km左右；陸地衛星軌道高度達到910 km左右。一張Landsat圖像覆蓋的地面範圍達到3萬多平方公里，約相當於台灣的面積。

### 2. 資料取得之速度快

實地測繪地圖，需時甚久才能完成；以Landsat 4、5? 例，每16天可以覆蓋地球一遍。

### 3. 受地面條件限制少

不受高山、冰川、沙漠和惡劣條件的影響。

### 4. 獲取的信息量大

用不同的波段和不同的遙感儀器取得所需的資訊，不僅能利用可見光波段探測物體，而且能利用人眼看不見的紫外線、紅外線和微波波段進行探測，而且可以探測到目標物的一定深度；微波波段還具有全天候工作的能力。遙感技術獲取的信息量非常大，以四波段Landsat多光譜掃描圖像? 例，像元點的解析度?  $79\text{ m} \times 57\text{ m}$ ，每一波段含有7,600,000個像元，一幅標準圖像包括四個波段，共有3,200萬個像元點。

### 5. 用途廣泛

遙感技術已廣泛應用於農業、林業、地質：地理、海洋、水文、氣象、測繪、環境保護和軍事偵察等許多領域。

## 2-1-2 遙感平台

遙感平台一般指飛機或人造衛星等，它提供遙感器所需主要的動力並攜帶探測器至預定的地點。通信系統(可能是人，也可能是自動控制系統)使遙感平台及探測器照著計畫執行任務。探測器則對預定的目標作各種電磁輻射的測量，並把結果記錄下來，送回資料處理系統。資料處理系統再把各種輔助資料附加在感測器的測量結果上，以使用於解釋。最後，研究人員利用處理過的資料把各研究對象的位置、性質、數量、新的發現撰寫成報告。按遙感平臺的高度分類大體上可分？太空遙感、航空遙感和地面遙感，簡介如下。

### 1. 太空遙感

指利用各種太空飛行器？平臺的遙感技術系統，以地球人造衛星？主體，包括載人飛船、太空梭和太空站，有時也把各種行星探測器包括在內。衛星遙感(Satellite RS)？航太遙感的組成部分，以人造地球衛星作？遙感平臺，主要利用衛星對地球和低層大氣進行光學和電子觀測。

### 2. 航空遙感

泛指從飛機、飛艇、氣球等空中平臺對地觀測的遙感技術系統。

### 3. 地面遙感

主要指以高塔、車、船？平臺的遙感技術系統，地物波譜儀或感測器安裝在這些地面平臺上,可進行各種地物波譜測量。

根據衛星的運行方式，可將衛星分為兩種形式：

#### 1. 地球同步衛星(Geosynchronous satellite)

地球同步衛星又稱同步衛星，繞地球運行的週期與地球同步軌道。地球同步軌道有無數條，有圓型或橢圓形，軌道平臺可能與地球赤道平面交叉，也可能重合。

#### 2. 對地靜止衛星(Polar orbiting satellite)

對地靜止衛星運行在地球赤道上空35,860公里高的圓形軌道上，且衛星的運行方向與地球自轉的方向相同，則衛星繞地球一周時間與地球自

轉一周的時間正好相等，即週期？23小時56分4秒，衛星相對地球上某點是靜止不動的。

一般來說，地表資源衛星為能獲得較高之空間解析度，多半會採用地球同步衛星，除了考慮較低的飛行高度之外，同時也藉由無數條飛行軌道而達到觀測地球各位置地表資源的目的，但是卻也因此犧牲了時間解析度，必須數天之後才可以得到同一地點的影像。

氣象衛星上攜帶各種輻射感測儀器，並由各輻射觀測值反演推求諸如溫度、濕度、風、雲、降水和各種氣體含量等氣象要素以及監測各種天氣現象，這種用於氣象目的的衛星稱為氣象衛星。美國於1960年4月1日發射第一顆氣象衛星TIROS-1(Television and InfraRed Observation Satellite)號，可提供雲圖做為天氣分析的參考之用，不但開創了衛星時代的新紀元，更讓氣象研究上之應用技術蓬勃發展。過去三十多年來已有數十顆氣象衛星升空，它們從提供定性的雲圖進步到提供其他氣象變數的精密觀測結果，這些資料在空間與時效上為其他傳統方法所不及，且彌補了傳統觀測之不足，獲取大範圍或人煙罕至地區的大氣或海洋等參數，提供相關研究之應用，對天氣分析和預報準確度的改善有莫大的助益。除了這些以外，氣象衛星還可以用來監測颱風及其他風暴系統，並且監視地球氣候及其變動。氣象衛星通常採用兩種軌道。一是高度？600至1,400公里的近極地太陽同步軌道，高緯度地區每天過境次數較多，低緯度地區相對較少。另一種是地球同步軌道，目前每半小時可即時發送可見外和紅外雲圖各一張。

### 2-1-3 主動式與被動式遙感探測器

遙感器可分為被動式遙感器(passive sensor)及主動式遙感器(active sensor)兩類。被動式遙感器其本身不發射能量，其接收來自物體的反射能量以獲取多光譜影像。如光學探測系統，其資料易識，處理單純，但受雲雨影響，SPOT 1、2、3；Landsat 2、3、4、5、7；IRS-IC等均屬之。主動式遙感器是本身發射能量並接收其反射波做偵測，如雷達探測系統，其可全天候量測，但資料識別較難且處理複雜，ERS-1、ERS-2、Radarsat等均屬之。遙感器不同其觀測對象也不同，詳如表2-1。

表2-1 微波遙感器的分類

	遙感器種類	觀測對象
被動式遙感器	微波輻射計	海面狀態、海面溫度、海風、海水鹽分濃度、水蒸氣量、雲層含水量、降水強度、大氣溫度、風
主動式遙感器	微波散射計	土壤水分、地表面的粗糙度、湖冰、海冰分布、積雪分布、植被密度、海浪、海風、風向、風速
	降雨雷達	降水強度
	微波高度計	海面形狀、大地水準面、海流、中規模旋渦、潮汐，風速
	成像雷達	地表的影像，海浪、海風、地形、地質、海冰、雪冰的監測

#### 2-1-4 國內主要接收之衛星系統

##### 1. 美國大地資源衛星(Landsat)

美國於1961年發射了第一顆試驗型極軌氣象衛星，到70年代，在氣象衛星的基礎上研製發射了第一代試驗型地球資源衛星(Landsat-1、2、3)。這三顆衛星上裝有返束光導攝影機和多光譜掃描器MSS，分別有3個和4個譜段，解析度？80 m。各國從衛星上接收了約45萬幅遙感圖像。1980年代，美國分別發射了第二代試驗型地球資源衛星(Landsat-4、5)。衛星在技術上有了較大改進，平臺採用新設計的多工模組，增加了新型的主題繪圖儀TM，可通過中繼衛星傳送資料。TM的波譜範圍比MSS大，每個波段範圍較窄，因而波譜解析度比MSS圖像高，其地面解析度？30 m (TM6的地面解析度只有120 m)。Landsat-5衛星是1984年發射的，現仍在運行。90年代，美國又分別發射了第三代資源衛星(Landsat-6、7)。Landsat-6衛星是1993年發射的，因未能進入軌道而失敗。由於柯林頓政府的支援，1999年發射了Landsat-7衛星，以保持地球圖像、全球變化的長期連續監測。該衛星裝備了一台增強型主題繪圖儀ETM+，該設備增加了一個15 m解析度的全色波段，熱紅外通道的空間解析度也提高了一

倍，達到60 m。美國資源衛星每次約上午9點至10點通過台灣上空，每16天掃描同一地區，可以接收7個波段的波長(藍光段、紅光段、綠光段、近紅外光段、兩個中紅外光段與熱紅外光段)，每景影像對應的實際地面面積均為 $185\text{ km} \times 185\text{ km}$ ，16天即可覆蓋全球一次。但台灣因Landsat資料使用量過少及雜訊日益增加，所以在考慮巨額接收及處理成本下，國內負責接收的中央大學太空及遙測研究中心於1997年已停止接收Landsat影像。

## 2. 法國SPOT資源衛星

繼1986年以來，法國先後發射了SPOT-1、2、3、4對地觀測衛星。SPOT-1、2、3採用832 km高度的太陽同步軌道，軌道重複週期為26天。衛星上裝有兩台高解析度可見光相機(HRV)，可獲取10 m解析度的全遙感圖像以及20 m解析度的三譜段遙感圖像。這些相機有側視觀測能力，可橫向擺動 $27^\circ$ ，衛星還能進行立體觀測。SPOT-4衛星遙感器增加了新的中紅外譜段，可用於估測植物水分，增強對植物的分類識別能力，並有助於冰雪探測。該衛星還裝載了一個植被儀，可連續監測植被情況。SPOT-5是新一代遙感衛星，其解析度更高，即將向全世界提供服務。

SPOT衛星通過台灣上空約上午10點45分，每26天通過同一地區(垂直觀測時)，其感測器具多光譜態(XS)與全色態(Pan)兩種能力，其中多光譜態可接收三個波段，分別為綠光段(波長 $0.5\ \mu\text{m} \sim 0.59\ \mu\text{m}$ )、紅光段(波長 $0.61\ \mu\text{m} \sim 0.68\ \mu\text{m}$ )及近紅外光段(波長 $0.79\ \mu\text{m} \sim 0.89\ \mu\text{m}$ )，而全色態的波長範圍在 $0.51\ \mu\text{m} \sim 0.73\ \mu\text{m}$ ，全幅影像範圍一般約 $60\text{ km} \times 60\text{ km}$ ，但因具斜照之能力，最大可涵蓋 $80\text{ km} \times 60\text{ km}$ ，影像解析力為 $20\text{ m} \times 20\text{ m}$  (XS)、 $10\text{ m} \times 10\text{ m}$  (Pan)，SPOT衛星具有可傾斜之反射鏡可拍攝地面目標左右各400 km內之地區。

## 3. 加拿大雷達衛星(RadarSat-1)

加拿大雷達衛星RadarSat-1於1995年發射，它標誌著衛星微波遙感技術的重大進展。RadarSat-1除了有一個地面衛星資料接收站外，衛星上還載有磁帶記錄器，可覆蓋全球。該星的地面解析度、成像行寬和波束入射角提供了更寬的選擇範圍。除陸地及海洋應用外，其重要任務是對南

極大陸提供第一個完全的高解析度衛星覆蓋，其次則是對全球？生多次衛星覆蓋。

#### 4. IKONOS高解析度資源衛星

IKONOS高解析度資源衛星是美國Spaceimage公司於1999年9月發射的高解析度商用衛星，衛星飛行高度680 km，每天繞地球14圈，星上裝有柯達公司製造的數位相機。相機的掃描寬度？11 km，可採集1 m解析度的黑白影像和4 m解析度的多波段(紅光、綠光、藍光、近紅外光)影像。由於其解析度高、覆蓋週期短，故在軍事和民用方面均有重要用途。

#### 2-1-5 遙測多光譜特性

分類時首先針對遙測資料波段作選擇，波段選擇愈多則分類所得的資訊愈多，但分類所耗用電腦時間也愈久，有時還會引入雜訊造成錯誤，因此必須先對其光譜特性有充分的了解，了解其各波段與地物反射波譜間的關係，才能依其光譜特性當作分類依據得到土地類型的資料。圖2-1為電磁波之光譜，圖2-2為三種基本型式的地物：健康的綠色植物、乾燥的土壤以及透明的水體等典型的波譜反射率曲線。一般而言，應用這些曲線的內容可作為判斷地物的類別及狀態的指標。各地物之光譜特性敘述如下：

##### 1. 植物

綠光波段(波長 $0.5 \mu\text{m} \sim 0.59 \mu\text{m}$ )：葉綠素吸收少，反射綠光，受植物本身的影響小。在 $0.55 \mu\text{m}$ 處有一反射高峰，使葉綠素無法集中，減少吸收，所以反射綠光，使肉眼所見植物為綠色，但於分類時易與其他土地利用混淆，因此從事影像處理研究者均不採用第一波段。

紅光波段(波長 $0.61 \mu\text{m} \sim 0.68 \mu\text{m}$ )：為綠色植物行光合作用的波段，電子轉移時亦吸收此波段的能量。葉綠素於 $0.68 \mu\text{m}$ 處吸收現象特別強烈，故植物有較低的反射，而對土壤及建築物等非植物有較高的反射，此波段土壤與植物反射程度不同，有明顯的差異。

近紅外光波段(波長0.79  $\mu\text{m}$  ~ 0.89  $\mu\text{m}$ )：不被葉綠素吸收，此波段對綠色植物的反射強，因此對植物有很大的辨識力。

假若欲將針葉林與、闊葉林分類，則要用到近紅外光或中紅外光段；若要再細分不同植生則要用到可見光與近紅外光或中紅外光部分的波段組合。

## 2. 土壤及建築物

土壤反射強度與土壤類型、表面崎嶇度、太陽照射角度及土壤含水量等因素有關，一般而言，在可見光區域，土壤的反射強度較植物高，而在近紅外光區域之情形正好相反，植物之反射強度大於土壤。建築物之反射強度與土壤類似，在可見光裡其反射強度較植物為高，在紅外光裡則較低；但在新建之水泥建築平面其反射特性與裸露地及河床相近而難以分辨，易被分類為裸露地。

## 3. 水體

清澈的水體對電磁波之反射甚弱，在0.4  $\mu\text{m}$ 處可反射10%之入射光，並隨波長之增加而遞減，到0.8  $\mu\text{m}$ 處時已趨於零，在第三波段的影像中，水體幾乎呈黑色，甚易辨明。相對地，污濁或水深甚淺的水體在可見光區域之反射值有時會比林地的反射值還高。因此若要從影像中分類出水體的範圍，通常以波長較長的波段來進行較適當。

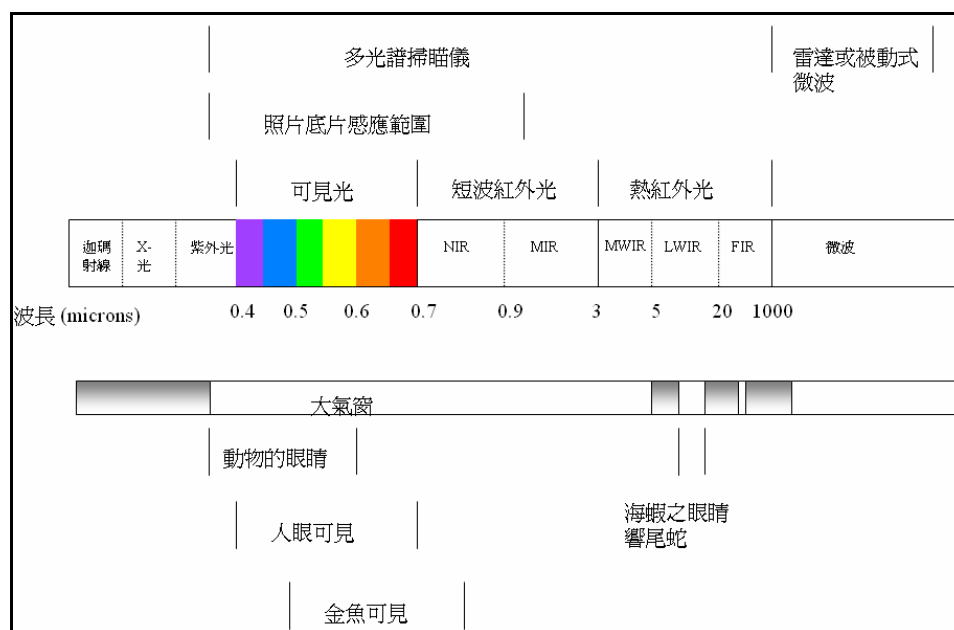


圖2-1 電磁波之光譜圖



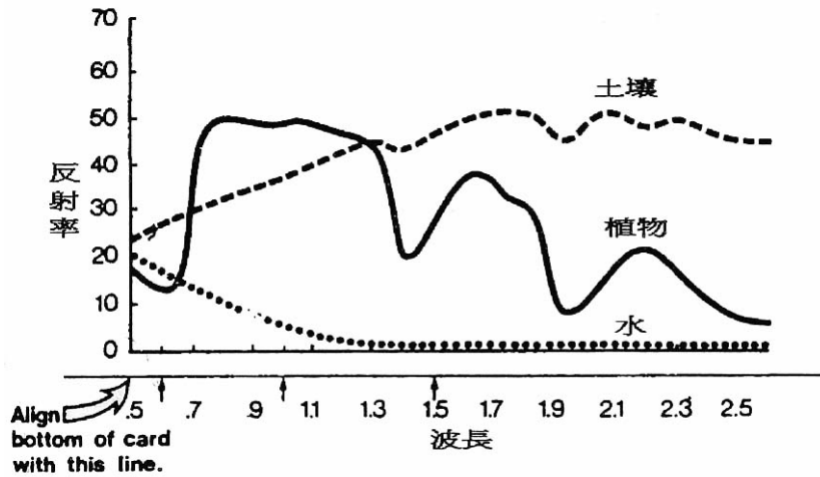


圖2-2 土壤、植物及水體之光譜反射特性曲線

## 2-2 地理資訊系統(Geographic Information System, GIS)

### 2-2-1 地理資訊系統概述

地理資訊系統是一種採集、存儲、管理、分析、顯示與應用地理資訊的電腦系統，是分析和處理大量地理資料的技術。它在最近30多年內取得了驚人的發展，並廣泛地應用於資源調查、環境評估、區域發展規劃、公共設施管理、交通安全等領域，成了一個跨學科多方向的研究領域。在水利行業，GIS可以發揮非常重要的作用，已引起越來越多的重視。

地理資訊系統，顧名思義是由「地理」、「資訊」與「系統」三者結合而成。地理，概括來說，是地球表面上所呈現的一切容貌特徵與事件過程。資訊，是將空間資料經數位化處理後，儲存於電腦資料庫中，這是GIS運作的心臟，沒有基本的數位資料，就無法製作或分析地圖。系統，則是連結了電腦硬體、運作軟體、空間資料與使用人員這四項要件，缺一不可。

地理資訊系統是一門新技術，也可說是一門新學科。它牽涉的範圍相當廣泛，發展脈絡主要與電腦輔助設計系統(computer-aided design systems, CAD)、電腦繪製地圖系統(computer cartography systems)、資料庫管理系統(database management systems)與遙感探測系統(remote sensing

systems)四者的關係密切，綜合這些系統專善的能力，GIS居中轉圜其間，堪稱集其大成。

地理資訊系統為對於空間資訊之展示，發展至今已能整合向量式繪圖系統，及關連式資料庫系統，能有效儲存，查詢大量的地理圖層，影像及文字數字資料，並具有空間分析及動態實體模擬能力，透過GIS可輸出高品質的圖形，影像及屬性等整合資訊，以俾便提供決策分析參考之用。其後續之各種發展隨著軟硬體之科技及觀念之進步，已呈現出多元化之風貌，應用層面也正迅速在擴展之中。

## 2-2-2 地理資訊系統之發展過程

1960年代，電腦技術開始應用於地圖量算、分析和製作。60年代中後期，許多與GIS有關的組織和機構紛紛成立並展開工作，最初的系統主要是關於城市和土地利用的。國際上最早建立的較完善的GIS是加拿大的CGIS，由加拿大政府於1963年開始組織研製，1971年正式投入使用。

1970年代是GIS的鞏固發展時期，注重於空間地理資訊的管理。資源開發、利用及環境問題成爲政府首要解決的問題，這些都需要一種能有效分析，處理空間資訊的技術、方法與系統。同時，電腦技術的迅速發展，使得電腦進入到政府部門和企業中。

1980年代是GIS的大發展時期，注重於空間決策支援分析，GIS的應用領域迅速擴大，政府性、學術性機構和GIS平臺製造商紛紛湧現，並提供專業化的服務。

1990年代是GIS的用戶時代。一方面，GIS成爲許多機構必備的工作系統，GIS正在深刻影響著決策部門的運行方式，決策速度。另一方面，社會對GIS的認知程度的普遍提高，導致了需求大幅提高。GIS將成爲現代社會的最基本的服務之一。20世紀60、70年代，隨著資源開發與利用、環境保護等問題的日益突出，人類社會迫切需要一種能夠有效地分析、處理空間資訊的技術、方法和系統。與此同時，電腦軟硬體技術也得到了飛速的發展，與此相關的電腦圖形和資料庫技術也開始走向成熟。這爲地理資訊系統理論和技術方法的創立提供了動力和技術支援。

雖然電腦製圖(computer cartography)、資料庫管理(database management)、電腦輔助設計(computer aided design)、管理資訊系統(management information system, MIS)、遙感、應用數學和計量地理學等技術能夠滿足處理空間資訊的部分需求(如繪圖)，但無法全面地完成對地理空間資訊的有效處理。

### 2-2-3 地理資訊系統組成要件

從系統論和應用的角度出發，地理資訊系統可分？四個子系統，即電腦硬體和系統軟體，資料庫系統，資料庫管理系統，應用人員和組織機構。

#### 1. 電腦硬體和系統軟體

這是開發、應用地理資訊系統的基礎。硬體主要包括電腦、印表機、繪圖儀、數位化儀；系統軟體主要指作業系統。

#### 2. 資料庫系統

系統的功能是完成對資料的存儲，它又包括幾何(圖形)資料和屬性資料庫。事實上，幾何與屬性資料庫可以合二為一，即屬性資料存在於幾何資料中，這也是目前地理資訊系統研究的主要內容之一。

#### 3. 資料庫管理系統

這是地理資訊系統的核心，通過資料庫管理系統，可以完成對地理資料的輸入、處理、管理、分析和輸出。

#### 4. 應用人員和組織機構

專業人員，特別是地理資訊系統成功應用的關鍵，而強有力的組織是系統運行的保障。由於地理資訊系統的應用往往具有專業背景，所以無論是需求分析、總體設計，還是專業功能的開發和應用，都離不開專業人員的參與。

### 2-2-4 地理資訊系統之功能

#### 1. 空間資料的輸入與編輯

地理資料如何有效地輸入到GIS中是一項瑣碎、費時、代價昂貴的任務，常用的方法是數位化和掃描。數位化的主要問題是低效率和高代價；掃描輸入則面臨另一個問題，掃描得到的網格資料如何變換成GIS資料庫通常要求的點、線、面、拓撲關係屬性等形式。就這一領域目前的研究進展而言，全自動的智慧地圖識別短期內沒有實現的可能；因而，互動式的地圖識別是向量化方法的一種較現實的途徑。市場上已有多種互動式向量化軟體出售。

目前GIS的輸入正在越來越多地借助非地圖形式，遙感就是其中的一種形式。遙感資料已經成GIS的重要資料來源。與地圖資料不同的是，遙感資料登錄到GIS較容易，但如果通過對遙感圖像的解釋來採集和編譯地理資訊則是一件較困難的事情；因此，GIS中開始大量融入圖像處理技術，許多成熟的GIS產品都具有功能齊全的圖像處理子系統。

地理資料獲取的另一項主要進展是GPS技術。GPS可以準確、快速地定位在地球表面的任何地點，因而除了作原始地理資訊的來源外，GPS在飛行器跟蹤、緊急事件處理、環境和資源監測、管理等方面有著很大的潛力。

## 2. 空間資料的存儲與管理

GIS中的資料分網格資料和向量資料兩大類，如何在電腦中有效存儲和管理這兩類資料是GIS的基本問題。在電腦高速發展的今天，儘管微機的硬碟容量已達到GB級，但電腦的記憶體對靈活、高效地處理地圖這類物件仍是不夠的。GIS的資料存儲卻有其獨特之處。大多數的GIS系統中採用了分層技術，即根據地圖的某些特徵，把它分成若干層，整張地圖是所有層疊加的結果。在與用戶的交換過程中只處理涉及到的層，而不是整幅地圖，因而能夠對用戶的要求作出快速反應。

地理資料存儲是GIS中最低層和最基本的技術，它直接影響到其他高層功能的實現效率，從而影響整個GIS的性能。

## 3. 地理資料的操作和分析

GIS中對資料的操作提供了對地理資料有效管理的手段。對圖形資料(點、線、面)和屬性資料的增加、刪除、修改等基本操作大多可借鑒CAD和通用資料庫中的成熟技術；有所不同的是GIS中圖形資料與屬性資料緊

密結合在一起，形成對地物的描述，對其中一類資料的操作勢必影響到與之相關的另一類資料，因而操作帶來的資料一致性和操作效率問題是GIS資料操作的主要問題。

地理資料的分析功能，即空間分析，是GIS得以廣泛應用的重要原因之一。通過GIS提供的空間分析功能，用戶可以從已知的地理資料中得出隱含的重要結論，這對於許多應用領域是至關重要的。

GIS的空間分析分？兩大類：向量資料空間分析和網格資料空間分析。向量資料空間分析通常包括：空間資料查詢和屬性分析，多邊形的重新分類、邊界消除與合併，點線、點與多邊形、線與多邊形、多邊形與多邊形的？加，緩衝區分析，網路分析，面運算，目標集統計分析。網格資料空間分析功能通常包括：記錄分析、？加分析、濾波分析、擴展領域操作、區域操作、統計分析。

#### 4. 圖像顯示與輸出

將用戶查詢的結果或是資料分析的結果以合適的形式輸出是GIS問題求解過程的最後一道工序。輸出形式通常有兩種：在電腦螢幕上顯示或通過繪圖儀輸出，對於一些對輸出精度要求較高的應用領域，高質量的輸出功能對GIS是必不可少的，這方面的技術主要包括：資料校正、編輯、圖形整飾、誤差消除、座標變換、出版印刷等。

### 2-3 全球定位系統(Global Positioning System, GPS)

#### 2-3-1 全球定位系統概述

全球定位系統(NAVSTAR GPS, NAVigation Satellite Timing And Ranging Global Positioning System)原是美國國防部為了軍事定時、定位與導航的目的所發展，希望以衛星導航為基礎的技術可構成主要的無線電導航系統，未來並能滿足下一個世紀的應用。第一顆GPS衛星在1978年發射，首十顆衛星稱為BLOCK I試驗型衛星，從1989年到1993年所發射的衛星稱為BLOCK II/IIA量產型衛星，第二十四顆BLOCK II/IIA衛星在1994年發射後，GPS已達到初步操作能力(initial operational capability, IOC)，24顆GPS衛星提供全世界24小時全天候的定位與導航資訊。美國空軍太空

司令部於1995年4月27號宣布GPS已達到完整操作能力(full operational capability)，將BLOCK 衛星加以汰換而24顆衛星全部為BLOCK II/IIA衛星，之後又發射四顆BLOCK IIA及一顆BLOCK IIR衛星，成功地滿足軍事實務的操作。由於此技術的迅速發展，使得民間應用的需求與日遽增，對於傳統導航方式更有革命性的影響。

透過GPS，不論使用者是在陸地、海面或是空中，都可以精確測量出所在的位置(包括經、緯度與高度等資訊)。

利用測量獲得地表與數顆衛星的距離，求得地表位置的座標。和傳統地面測量相比，具有測點間不必相互通視的優點，並可同時獲得三維點座標及基線向量。

目前GPS系統在地球上空配置有24枚衛星，其中3枚為備用，GPS衛星佈置在離地球表面上約為20200公里上空的近似圓形軌道上，其採用近似圓形軌道的目的在於增加地面上可見範圍及全球均勻覆蓋。

GPS衛星每11小時又58分鐘即能繞地球一周，在地球的任何角落，均能同時收到至少4枚以上衛星所傳送的電波，我們可藉各種電波的特性及衛星的位置，利用電腦算出接受訊號一方的正確位置。

### 2-3-2 全球定位系統之特性

由於GPS有諸多優點，它曾被廣泛應於許多方面，但它仍有一些缺點，GPS的特性及優、缺點如下：

1. 衛星高度高且涵蓋面積廣，全天候傳送定位訊號，提供全球導航和定位需求。
2. 跨越地形及海域限制，可以執行長距離洲際間測量作業。
3. 具有瞬間定位能力，且精度優良，適合高速度運動載具使用。
4. 接收儀體積小，重量輕，機動性高。
5. 為防止訊號為敵對國家使用，除軍事用碼可被鎖住外，在美國認為必要時，可以人為方式操縱衛星訊號，造成錯誤導航及定位。
6. 衛星天線對空情況必須良好，衛星訊號無法穿透水面或地表面。

7. 易受大氣層干擾，影響定位精度。

至於GPS 全球定位系統應用於測量方面之特點，大致可概述如以下八點：

1. 測站之間無須通視。
2. 定位精度非常高。
3. 觀測時間短。
4. 可提供三度空間座標。
5. 儀器操作非常簡單。
6. 可在任何地點、時間觀測，不受天氣狀況的影響下全天候作業。
7. 使用者不用付費。
8. 相對定位精度高。

由於GPS具有全球性，全天候，連續的精密三度空間導航與定位能力，而且具有良好的抗干擾性和保密性，其已成為美國導航技術現代化的重要指標。

### 2-3-3 全球定位系統之架構

在整體運作上，GPS系統架構可分為下列三部份：

#### 1. 太空部份(space segment)

GPS 系統之太空部份係由24顆衛星組成，其中21顆為操作衛星，3顆為備用衛星，備用衛星的功能主要在於作為當主衛星失效時之備用及加強衛星之幾何分佈，在平時，這些備用衛星也可用於定位，故為主動預備(active spare)方式。24顆衛星分佈於6個軌道面上，軌道傾角為55度，每個軌道各有4顆衛星隨時隨地繞經我們的上空，每個軌道面上的衛星各相距120度，而軌道面與另一次軌道面上之衛星則相差40度，衛星軌道高度為20,200公里，衛星繞行地球一周約12小時。這樣的分佈可以使全球各地在任何時刻都可同時觀測到至少4顆以上之衛星，以便實施三度空間之

定位測量。若我們將仰角減為5度時(一般限定為15度)，則任何時間及地點可同時觀測6到11顆衛星。

GPS系統所有衛星均完全由美國製造並載送至預定的軌道上運行，該系統之每顆衛星，皆發射L頻道的兩種不同波段之無線電波，承載著民用及軍用電碼向地球傳送，而由接收儀的天線接收使用。

## 2. 地面控制部份(control segment)

GPS系統的控制部份的研制分為階段 I 控制系統(CS)，階段II初始控制系統(ICS)和階段 III 實用控制系統(OCS)等三個階段。

GPS系統之控制部份是由一個主控制計算中心，三個地面天線及五個衛星追蹤站所組成。主控制站設於科羅拉多州的獵鷹空軍基地(Flacon Air Force Base)，而五個衛星追蹤站之功能是利用高精度的接收儀及電腦接收衛星導航資料，並將其傳送至主控制計算中心。每個衛星追蹤站都有一部GPS雙頻接收機，標準原子鐘、感測器及資料處理器(data processor)且其座標係經美國國防影像製圖局(NINA)精密測量而得，每個衛星追蹤站24小時不停地追蹤每一顆衛星，並將每5秒之虛擬距離觀測量、氣象及電離層資料聯合求解得每15分鐘一組之勻化數據傳送至主控制計算中心。

主控制計算中心統合各衛星追蹤站之資料並據以計算衛星星曆、衛星時錶改正量及電離層改正係數等，並且將所得結果彙集成導航訊息，先傳到地面天線，再由地面天線傳到衛星，以更新資料。一般正常情形每隔8小時就會將資料分別傳送到每顆衛星上，更新衛星內之導航資料。主控制計算中心亦同時負有診斷各系統是正常運作及調度修正衛星軌道位置之功能。這五座衛星追蹤站分別設於科羅拉多泉(Colorado Springs)、夏威夷(Hawaii)、瓜加林島(Kwajalein)、亞森松島(Ascension Island)及迪雅戈加西亞(Diego Garcia)等五處。

## 3. 使用者接收端部份(user segment)

使用者部份所指的是能夠接收GPS衛星訊號之接收儀。目前研製中的GPS接收儀可分為低動態、中動態及高動態等三類。由於GPS的用途相當廣泛，使用者部份可依目的之不同而有不同功能及精度的接收器及應用對象有所不同的特性。依用途性質而言，接收儀可分軍用及民用兩種，兩者之差異主要在於民用接收儀無法譯解軍用碼。當一九八一年第一台



商用接收機問世後，經過這些年的發展，由於其高精度、快速、經濟方便全天候等諸多優點，GPS已成為最受歡迎的定位技術，廣泛的用於導航、大地測量、海上測量及製圖等領域。近期則是逐漸整合至車用電子系統或是個人手持裝置(PDA)上。

#### 2-4 地探雷達簡介(Ground Penetrating Radar, GPR)

地探雷達(GPR)是一種專為獲得地表下資訊的雷達系統，其發射之電磁波頻率範圍從10 MHz至1,000 MHz，可穿透地表約8至15 ft深，為一種非破壞性的調查檢測工具。當地探雷達探測時，雷達天線係放在地面(也可放於水面上)拖著移動，天線本身除了可發射信號外並可接收信號。舊式的雷達所發射的電磁波是類比信號，其操作方法是採用機械式的操作，使用時較不方便；新式的探測儀發射的是數位資料，其操作方式是軟體控制，使用方便。雷達所發射的電磁波由於不同之地層有不同之介電常數，其反應也不同，介電常數愈大者，對電磁波之吸收率愈強。各種不同之材質其介電常數如下：

1. 空氣(air): 1
2. 乾淨水(fresh water): 81
3. 海水(sea water): 81 to 88
4. 乾的沙土(sand, dry): 4 to 6
5. 溼的沙土(sand, saturated, fresh water): 30
6. 溼的細粉沙(silt, saturated, fresh water): 10
7. 濕的黏土(clay, saturated, fresh water): 8 to 12
8. 一般土壤(average soil): 16

由於地表下之含水層與非含水層之介電系數差異大，故運用本探測方法為調查地下水分佈之便利工具。惟地探雷達所測得之資料，仍無法作實際運用，必須先行研判找出變化點(數目須依據變化情形及面積而定)印證比對(即進行地質鑽探作岩心比對)，方能正確應用。

本方法除可探測水深外，並可測得湖底沉積物之變化，另外軍隊方面，由於戰後有用以探測地雷之佈置及考古學家用以發現地底是否有不同物質之存在，以便進一步之發掘計畫。

## 2-5 影像的處理與分類(Image processing and classification)

### 2-5-1 光譜影像的資料格式

光譜影像是由網格式(raster)數值資料所組成，每一網格的基本構成單元稱為像素(pixel)，每一個像素存在一個數值(digital number, DN)，此數值代表著光譜影像的亮度值(即物體反射太陽輻射能的強度)，一般網格數值資料以欄(column)和列(row)的方式儲存，每一網格稱為一個網格細胞，衛星影像資料，依光譜感應器記錄的光譜值區域範圍，可區分為不同的波段(band)，每一波段均代表多樣性資源的光譜特性。

### 2-5-2 影像解析度

#### 1. 空間解析度(spatial resolution)

光譜影像的空間解析度，指影像像素對應到地面像素的大小，空間解析度愈大者，能觀測到物體細部情況的程度愈佳，然單一影像所能涵蓋的面積範圍則較小。通常飛行高度愈高者，其空間解析度會相對的較差，因此若需要較精細的解析度資料時，可以藉由飛機航拍的方式處理。

#### 2. 光譜解析度(spectral resolution)

光譜影像的光譜解析度，指影像光譜值橫跨於光譜區域的範圍。以SPOT衛星為例，多光譜態可接收三個波段，分別為綠光段(波長 $0.5 \mu\text{m} \sim 0.59 \mu\text{m}$ )、紅光段(波長 $0.61 \mu\text{m} \sim 0.68 \mu\text{m}$ )及近紅外光段(波長 $0.79 \mu\text{m} \sim 0.89 \mu\text{m}$ )，此為光譜解析度。

#### 3. 輻射解析度(radiometric resolution)

光譜影像的輻射解析度，指遙感探測系統記錄每一個像素值的DN值範圍。若是以二進位8位元方式紀錄，則解析度為28，像素資料記錄範圍為0至255。

#### 4. 時間解析度(temporal resolution)

光譜影像的時間解析度，指衛星經過同一地區，拍攝影像的時間週期。以NOAA氣象衛星為例，由於每天可以通過同一地點2次，因此其時間解析度為0.5天。

### 2-5-3 光譜影像的前處理

衛星掃描影像的過程中，因受大氣、地形、衛星本身系統及感應器系統等的影響，導致掃描的影像產生雜訊和扭曲。影像的前期處理，即指原始影像雜訊的消除和影像的輻射值校正，並經由幾何校正方式，校正影像的幾何扭曲，衛星的前期處理，包含輻射修正和幾何校正。

#### 1. 輻射校正(radiometric corrections)

輻射校正包含衛星感測器的錯誤修正及大氣散射的修正。大氣散射修正指藉由數學和統計的方法調整影像的DN值，以修正大氣中的微塵、水氣等對太陽輻射能產生反射、折射或散射的影響。

#### 2. 幾何校正(geometric corrections)

衛星影像的幾何校正，指校正影像因受衛星高度和感測器角度等影響所產生的影像幾何變形，即以地面控制點(ground control points, GCPs)模擬地面特徵點與影像相對位置點的幾何關係來修正衛星影像，完成控制點之選取後，利用多項式關係建立正確座標系統與欲糾正影像系統座標的轉換函式模式，以ERDAS Imagine為例，其內建的多項式最多可達五級，以協助使用者完成幾何校正之目的。

### 2-5-4 光譜影像的分類

影像分類的目的系利用地物光譜反射的差異，以統計分析與數學演算法將影像中的像元，歸類為不同的類別中，以產生空間的主題資訊。

至於自動分類法有非監督分類法(unsupervised classification)和監督分類法(supervised classification)，此兩種方法之分類理論分述如下

### 1. 非監督式分類

非監督式分類法之原理乃依據像元的自然分佈特性，用聚集演算的方法聚集成類組，理論基礎為性質相同的個體具有聚集成群的趨勢；即利用數學運算，依據統計及群集之觀念，檢查一大串未知像元之波譜自然群，利用群集分析以分離類屬，再決定其資訊的應用，故各點必能依照光譜特性歸於應屬的類組中。其特色為：(a)使用者事先不知各類組之波譜特徵；(b)分類程式計算資料統計特徵值，以最可能的方式自然組成群集；(c)分析者辨識各群集，並組成土地利用分類；(d)辨識過程需對研究區有一定認識或實地調查；(e)屬於統計學上之群集分析(clustering)。

優點為單純利用統計方法進行分類，不需事先知道土地覆蓋情形，會依據波譜特性產生均勻的波譜分類，且獨特類別之覆蓋種類皆可分類，並且可減少監督式分類法中圈選訓練樣區之人工時間；缺點是研究區土地覆蓋分布不一定如波譜一般均勻分布，所以只能判釋分類數目，無法得知分類類別，而且對特定類組無法控制，各種地物的波譜特性可能隨時間有變異，在精確度方面亦因地貌複雜度不同而造成精確度品質不穩定，例如：地貌愈複雜則分類精確度愈差。常使用的方法有：K-均數聚集法(generalized K-means clustering)、連續聚集法、反覆自我組織資料分析法(ISODATA)，各方法介紹如下：

#### (1) K-均數聚集法之步驟

- a. 設定最初之聚集中心，此中心可任意設定。
- b. 計算每一像元至聚集中心之光譜距離 - 歐基里德距離(Euclidean distance)，並指定其歸入於最適切之聚集中心所屬之類組。
- c. 計算新類組之平均數，為新聚集中心，當新聚集中心與原聚集中心不符時，即回到步驟(b)以重新計算，直至新聚集中心與前一運算中心相符為止。
- d. 計算各類組的分散度，以決定各類組的數據。

## (2) 連續聚集法之步驟

- a. 建立新類組。
- b. 分派新像元於所建立之類組中。
- c. 合併過多之類組。

## (3) ISODATA法

反覆自我組織資料分析法(ISODATA)是依據像元至各類組中心平均值的光譜距離代表像元數據和分類類組特徵的相似程度，當距離最小時表示像元與類組相似度最大。開始計算時可任意給定數個類組中心，然後計算每個點位至每個類組中心的光譜距離(歐幾里得距離)，若某一點位到某類組中心的距離為最短，則將此點歸於某類組，而後根據所分出的類組重新計算每個類組中心的平均值，如此不停迭代計算，直到滿足所給定的限制條件為止。而ISODATA基本步驟如下。

- a. 選擇類組中心的起始平均值。
- b. 計算像元和所有類組平均值的距離，將像元指定至最小距離的類別。
- c. 重新計算每個類組中心的平均值。
- d. 以此新的平均值重新進行最小距離的分類，前後兩次迭代的結果若像元類別多數有變動則回到(b)重新計算；直到達到收斂(多數像元類別無變動)則停止。

## 2. 監督式分類

監督式分類法的首要工作為訓練樣區(training area)的選取，需經過人工選取後再行自動分類，傳統選取方式大致採用逐像元(per pixel)方式，其單個像元分類結果可能造成某一個區塊內光譜的異質性(heterogeneous)，以水稻田為例，水稻田內可能有數個像元分類正確，但另外數個像元卻受周圍地物影響而分類錯誤。若將水稻田區塊視為單元進行分類辨視得到的成果即為每個農地區塊的屬性，所以用區塊為單元

的判釋方式與實際地表狀況較吻合，其分類概念亦與糧食局的調查方式一致。

監督式分類法主要是根據地真(ground truth)，如航空照片、像片基本圖或其他主題圖等地面實際資料，將已知特定類組的像元利用特定訓練樣區用訓練分類演算，依調查目的先決定欲分出的類組，再圈選出各類組的訓練樣區以決定每一像元應歸入的類組，並計算各類組的均數與共變異矩陣等統計值，再依統計值產生之機率密度函數對整個影像各像元作分類。監督式分類法的優點為透過人工訓練判釋，所判釋之精確度較為穩定；缺點也因為利用人工判釋方法，需要訓練較具專業的判釋人員，同時分類所花費的時間隨地貌的複雜程度而有不同。以下為監督式分類法主要的五個步驟：

- (1) 目標物的訓練樣區選取，例如林地、水體、裸露地等。
- (2) 從影像中判釋具有代表性的目標物像元，即訓練樣區，若能同時配合土地利用資料選擇，此方式較易找到足夠之數量與純淨之樣本像元。此步驟甚為重要，因為訓練樣區的統計資料為分類時之標準，若其中摻雜太多的混合像元，容易導致分類結果錯誤。
- (3) 檢查圈選樣區內的像元個數是否足夠，避免因像元數太少無法進行統計分析，並從選出的訓練樣區中，計算各波段之統計資料。
- (4) 多波段影像中，相鄰波段的相關性很高，不同的物質可能在某些波段具有近似的反應，若事先已知悉它們的相關程度，則分類時可減少波段數目，以節省時間、提高效率。常用的方法是求取二類在某一波段的分離程度。
- (5) 利用上述步驟所決定之各項參數進行分類。

一般常見的監督式分類計算方法有：最小距離法(minimum distance to means classifier)、平行六面體法(parallelepiped classifier)、最大概似法(maximum likelihood classifier)。以下分別介紹此三種最常用之方法：

#### (1) 最小距離法

最小距離法係首先訂出每一類波譜平均值，然後考慮波譜亮度值位置座標，經計算影像中每個未知分類像元與各類屬的平均距離

後，再予以分類。此方法的優點為計算簡單。但並不考慮各訓練區的變異量。

## (2) 平行六面體法

平行六面體法係依據訓練樣區在各波段的最大及最小灰度值(門檻值)以繪出每一訓練樣區的範圍區域，若未知像元落在某訓練樣區的範圍內，則歸入該類組，否則令為未知類組。利用每個類組特徵的門檻值以判別像元是否落在此類組的範圍，門檻值決定了特徵空間內環繞在類組均值周圍的每個平行六面體的大小，如果像元屬於某一特定類組的比率比預定的門檻值高，而落在平行六面體內，便歸為此類組，然而如果像元有多個類組所佔的比率相同且較其他類組大，便歸類至雙重類組或多重類組的區域(Code 255)；假若像元未落至任何類組，便分配至零(null)類組(Code 0)。平行六面體分類法是為求分類迅速時常用的方法，但是如遇到有重疊區域，此演算法將無法正確分辨而將之歸於未知類。

## (3) 最大概似法

假設選取各訓練樣區點在光譜空間屬於常態分佈，則各類波譜反應形式與每一種類波譜平均值及協變方矩陣(covariance matrix)為相關。利用這些參數，即可計算每一像元為特定分類的統計機率。若將此機率值繪於三度空間圖上，垂直軸即表示一個像元屬於一種地物分類的機率，以最大機率當作判斷類別的標準。其方法除了考慮訓練樣區之中值外，同時亦考慮訓練樣區之變異量與協變方量，其方法正確率高且最為普遍被應用，但缺點是計算量很大。