

# DETEÇÃO REMOTA E PROCESSAMENTO DE IMAGEM



## Capitulo 1 – A Detecção Remota

- O que é da Detecção Remota
- Radiação Electromagnética
- Frequência radar
- Interacção com atmosfera
- Interacção Radiação-Alvo
- Assinatura Espectral
- Detecção Passiva vs Activa
- Sensores Ópticos
- Características das imagens
- Resolução Espacial, Espectral, Radiométrica e Temporal
- Formato dos dados
- Sistemas de imagens
- Distorção geométrica das imagens



Ciências  
ULisboa

<https://www.nasa.gov/press-release/nasa-small-satellites-set-to-take-a-fresh-look-at-earth>

Earth

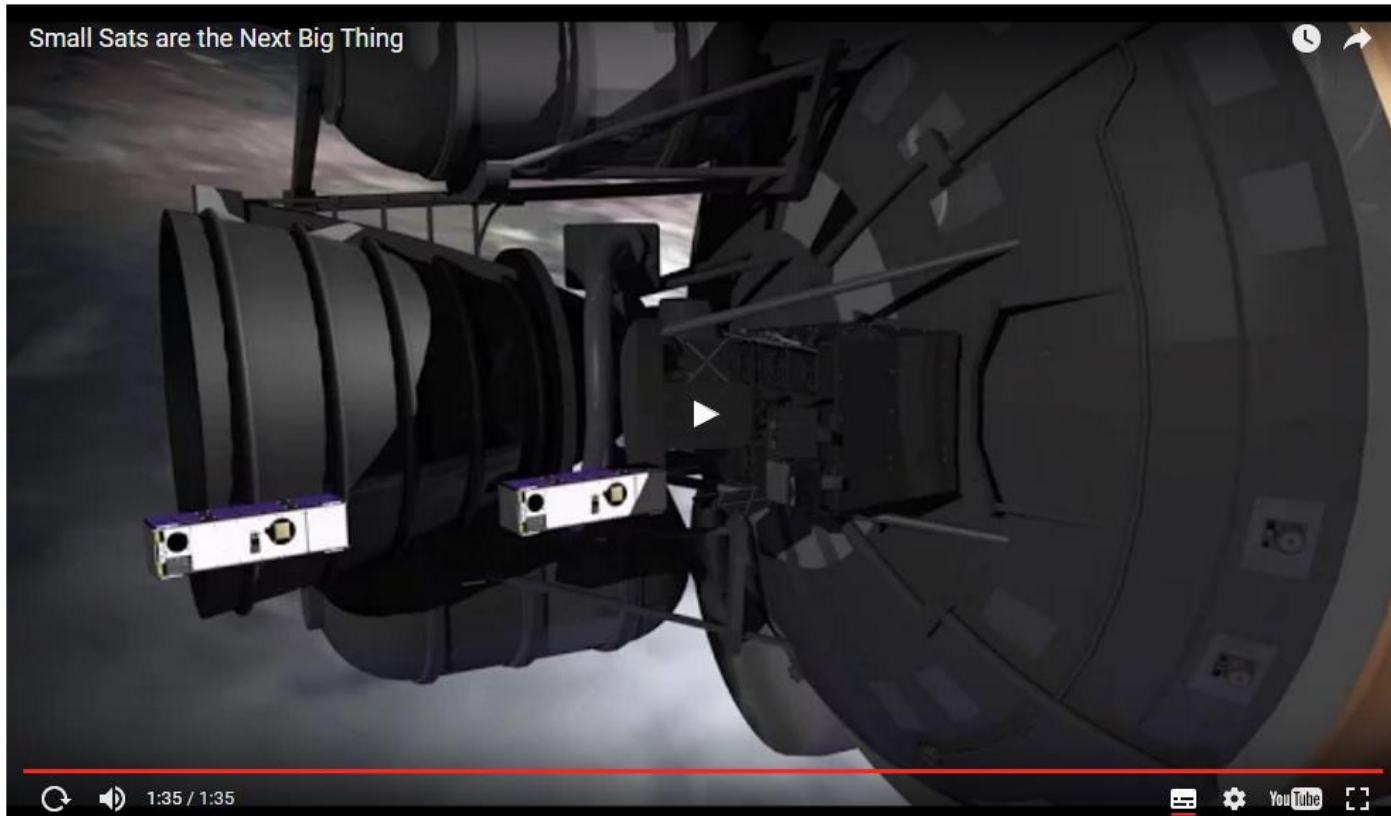
Nov. 7, 2016

RELEASE 16-104

## NASA Small Satellites Set to Take a Fresh Look at Earth



Small Sats are the Next Big Thing



1:35 / 1:35



These small satellites range in size from a loaf of bread to a small washing machine and weigh from a few to 400 pounds. Their small size keeps development and launch costs down as they often hitch a ride to space as a "secondary payload" on another mission's rocket – providing an economical avenue for testing new technologies and conducting science.

"NASA is  
portfolio,  
Washingt  
broaden  
systems.

Small-sa  
space. Th  
will debu

"NASA is  
instrume  
applicati

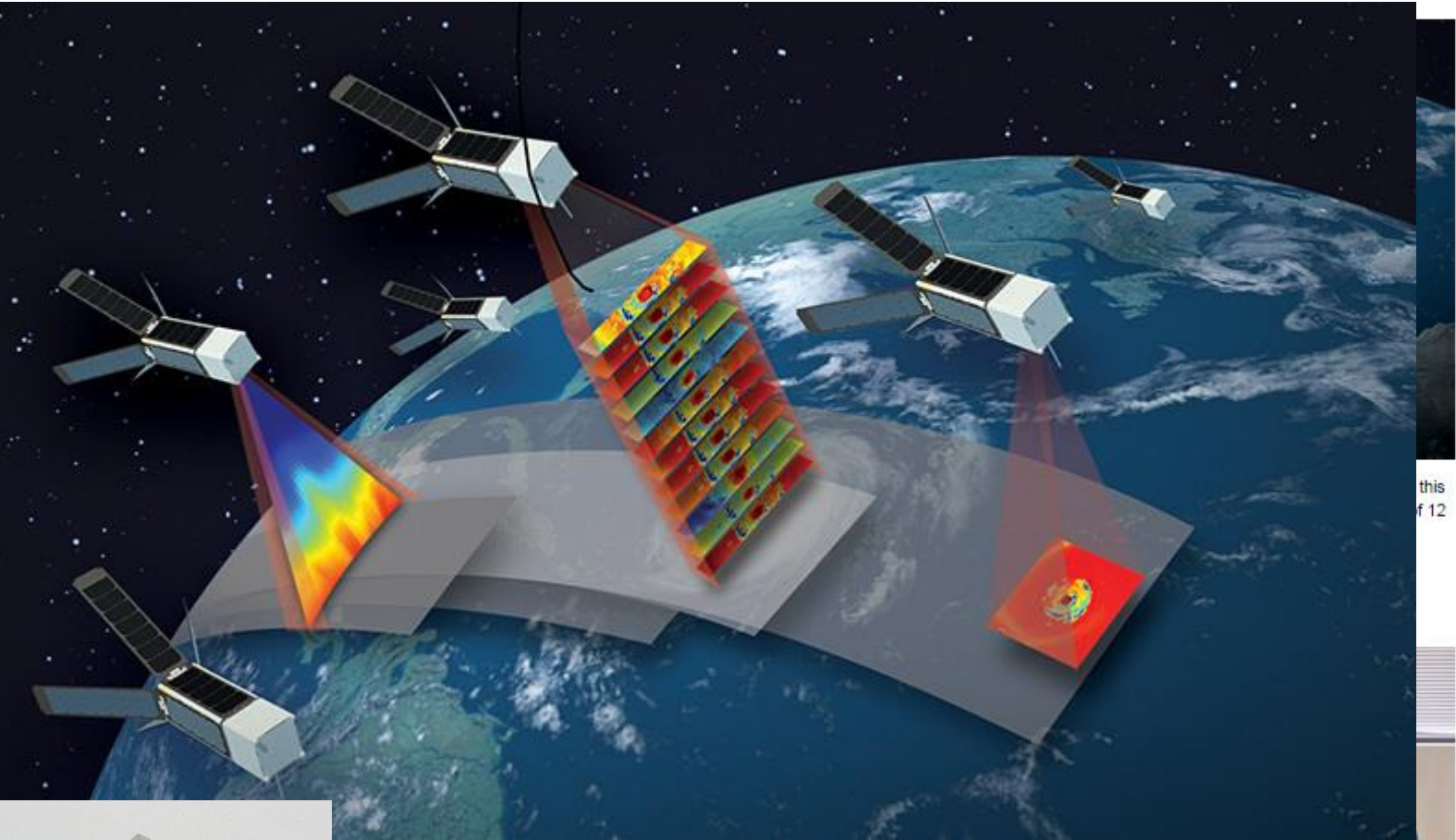
Schedule  
Nanotube  
energy b  
greenhou  
Laborato

In spring  
detailed  
understa

IceCube,  
will use a  
Hyper-A  
Baltimore  
sizes with

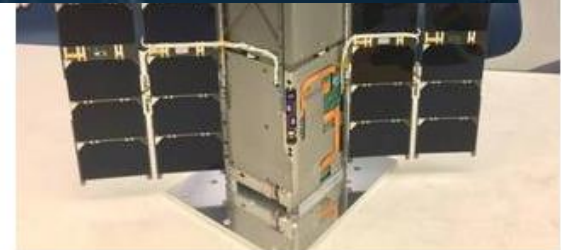
In early 2  
to launch  
System-1  
size of a  
Techno  
and cloud

The RAVAN  
Earth Sci  
at NASA  
from one



radiometer Technology Acceleration mission – is scheduled  
panic and Atmospheric Administration's Joint Polar Satellite  
ibilities of a large weather satellite into a spacecraft the  
investigator Kerri Cahoy from the Massachusetts Institute of  
ure sensors will collect data on temperature, water vapor  
forecasting and storm tracking.

CubeSat missions are funded and managed by NASA's  
the Earth Science Division. ESTO supports technologists  
to develop and refine new methods for observing Earth  
new components and instruments.



The RAVAN CubeSat set to launch this month to demonstrate new technologies for measuring Earth's energy balance, a key factor in climate studies.

**Credits: The Johns Hopkins University Applied Physics Laboratory**

The same GPS technology that helps people get where they're going in a car will soon be used in space to impact hurricane forecasting. The technology is a key capability in a NASA mission called the Cyclone Global Navigation Satellite System (CYGNSS).

The CYGNSS mission will use eight micro-satellites to measure wind speeds over Earth's oceans, increasing the ability to forecast hurricanes and providing more information based on satellite observations.

CYGNSS is taking a new approach to satellite navigation and gathers more data than traditional GPS satellites.

Typically, measuring wind speeds from space is done using a radar instrument aboard a satellite. The radar signal is reflected back to it. But this method is more expensive and has a limited coverage area.

The CYGNSS satellite is orbiting the Earth and the CYGNSS satellites throughout the world, including Michigan and the Mississippi River.

### Better Coverage

The use of eight satellites means that instruments will be deployed over the same region every few hours, compared to once every few hours, compared to once every few hours, compared to once every few hours.

"This sampling strategy is more frequent," said Ruf.

Another advantage – the instruments are most often found in the tropics, they are trying to capture data in the tropics. Instruments will be able to measure wind speeds in the tropics.

This data will be shared with NOAA and used to help emergency managers make decisions regarding extreme weather planning.

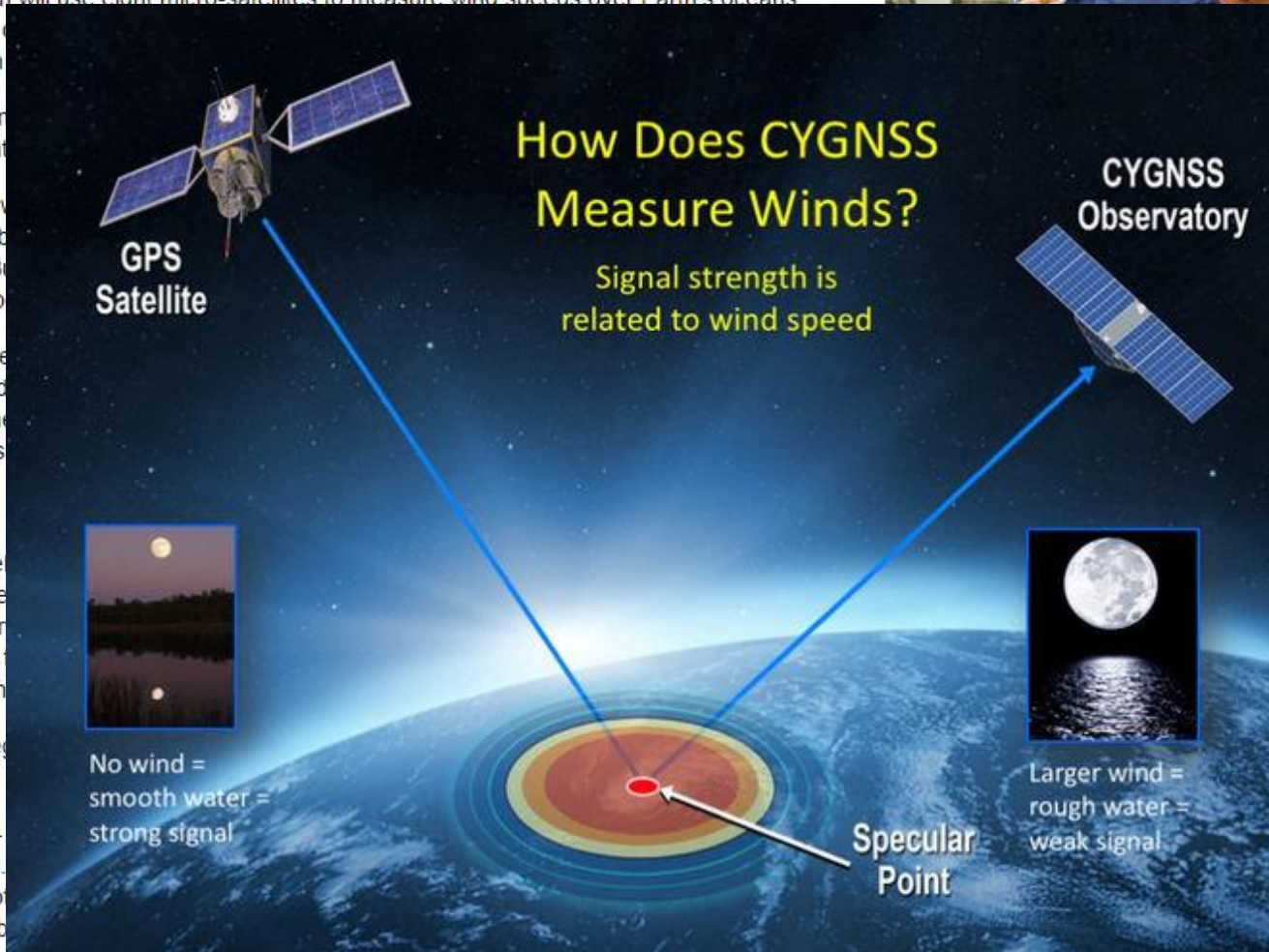


Research in the Earth and Space Sciences Center at the University of Michigan. CYGNSS, the Cyclone Global Navigation Satellite System, is bounced off of GPS satellites to measure wind speeds.



GPS signals are bounced off of ocean surfaces to measure the height of waves and wind speeds. This data will improve hurricane forecasts.

Credits: University of Michigan/Joseph Xu





# Microsoft, HERE expands collaboration on next-generation location-based services

By News Desk - December 15, 2016 👁️ 38 💬 0

SHARE



*Microsoft has selected HERE as its largest global provider of map data and services.*

**Netherlands:** As part of its multi-year strategic commercial agreement between the two companies, [Microsoft has chosen HERE](#) as its largest global provider of map data and services.

The agreement extends the companies' long-standing collaboration, enabling Microsoft to integrate HERE's data and services into Microsoft's Bing Maps platform that powers Bing.com, Cortana, and many other Microsoft services, and into Microsoft's Bing Maps API offered to developers through the Azure Marketplace.

The agreement also permits Microsoft's expanded use of HERE data and services in connection with in-vehicle productivity scenarios. In addition, Microsoft users will benefit from HERE platform services such as real-time road traffic flow and live public transit data, as well as regular map updates made by HERE.



# ISRO launches Remote-sensing satellite to aid farm sector

Vishwa Mohan | TNN | Dec 8, 2016, 05.40 AM IST



A-

A+

## Start Download

Get Maps, Directions, Street Views & Traffic w/ Free OnlineMapFinder : [www.onlinemapfinder.com](http://www.onlinemapfinder.com)

[Ads by Google](#)



*ISRO's RESOURCESAT-2A satellite was launched at Sriharikota on December 7, 2016.*

NEW DELHI: India successfully launched on Wednesday its latest remote-sensing satellite, RESOURCESAT-2A, which would send data useful for various agricultural applications in the country. The satellite, launched by ISRO's Polar Satellite Launch Vehicle (PSLV) from Sriharikota, will relay specific data on crop area and crop production estimation, drought monitoring, soil mapping and cropping system

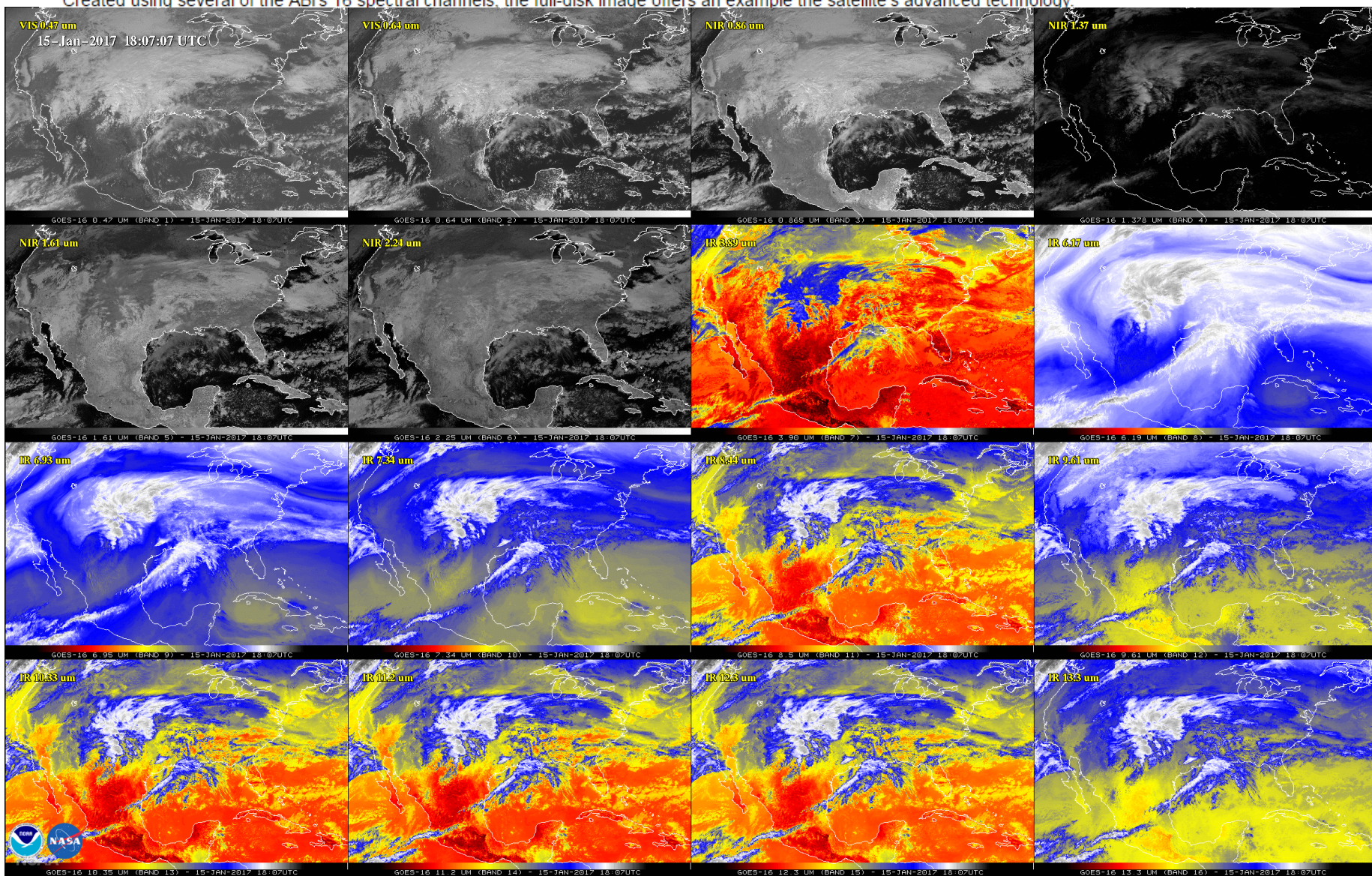
analysis to generate farm advisories.

It will be brought to its final operational configuration in the coming days before it

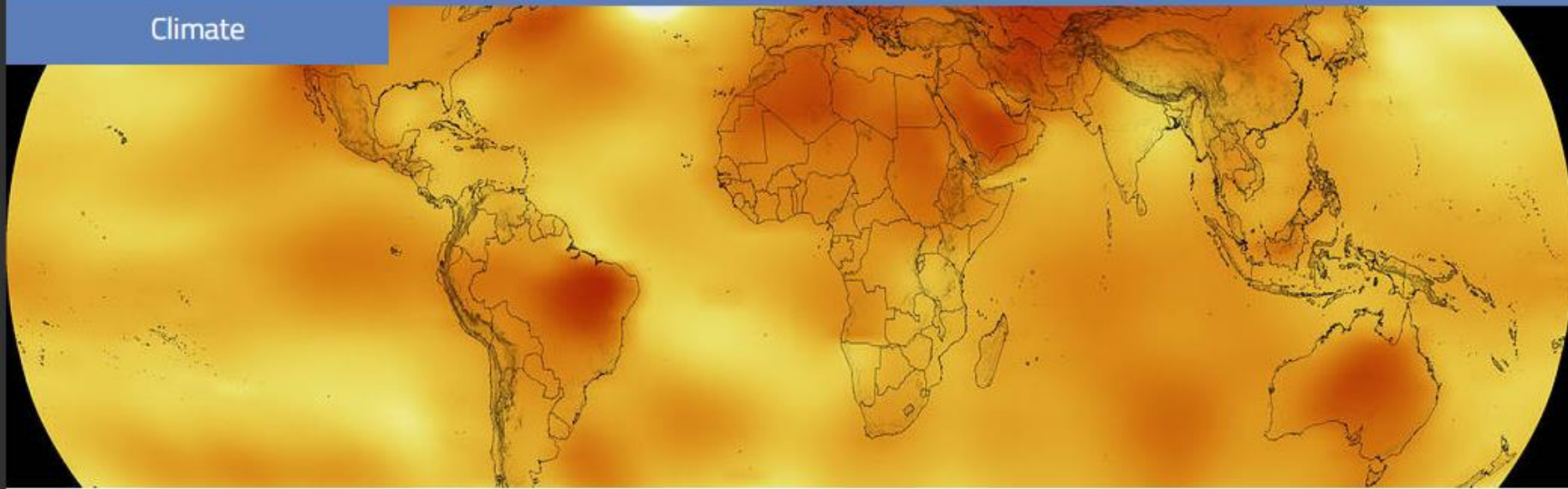
# NOAA's GOES-16 Satellite Sends First Images to Earth



GOES-16, the first spacecraft in NOAA's next-generation of geostationary satellites, has sent the first high-resolution images from its Advanced Baseline Imager (ABI) instrument. Included among them are a composite color full-disk visible image of the Western Hemisphere captured on January 15, 2017. Created using several of the ABI's 16 spectral channels, the full-disk image offers an example the satellite's advanced technology.







Jan. 18, 2017  
RELEASE 17-006

## NASA, NOAA Data Show 2016 Warmest Year on Record Globally

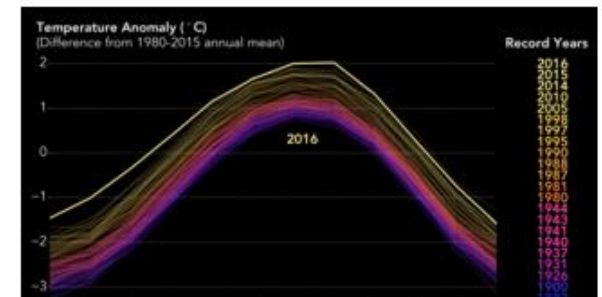


Earth's 2016 surface temperatures were the warmest since modern recordkeeping began in 1880, according to independent analyses by NASA and the National Oceanic and Atmospheric Administration (NOAA).

Globally-averaged temperatures in 2016 were 1.78 degrees Fahrenheit (0.99 degrees Celsius) warmer than the mid-20th century mean. This makes 2016 the third year in a row to set a new record for global average surface temperatures.

The 2016 temperatures continue a long-term warming trend, according to analyses by scientists at NASA's Goddard Institute for Space Studies (GISS) in New York. NOAA scientists concur with the finding that 2016 was the warmest year on record based on separate, independent analyses of the data.

Because weather station locations and measurement practices change over time, there are uncertainties in the interpretation of specific year-to-year global mean temperature differences. However, even taking this into account, NASA estimates 2016 was the warmest year with greater than 95 percent certainty.



# O que é a Detecção Remota?

A Detecção Remota é um conjunto de métodos para adquirir informação acerca da superfície da Terra, sem estar em contacto com esta.



É uma tentativa de medir algo à distância

A Detecção remota é definida como a medição das propriedades de um objecto na superfície da Terra usando dados adquiridos por avião ou satélite

# A Detecção Remota

Isto é conseguido por detecção e registo da radiação electromagnética (REM) reflectida ou emitida pelos objectos na superfície da Terra e transportada até ao sensor (em geral a bordo dum satélite ou avião).

Os dados da Detecção Remota podem ser

- medições discretas pontuais ou
- um perfil ao longo de um percurso de satélite (scan)

**MAS**, nesta disciplina estamos principalmente interessados em medições no espaço bidimensional,  
ou seja **IMAGEM**.



Ciências  
ULisboa

# Detecção Remota : Motivação

Fornecer informação única para resolver os desafios sociais de escala global



Climate Change



Environment



Resources



Sustainable Development



Megacities



Mobility



Hazards

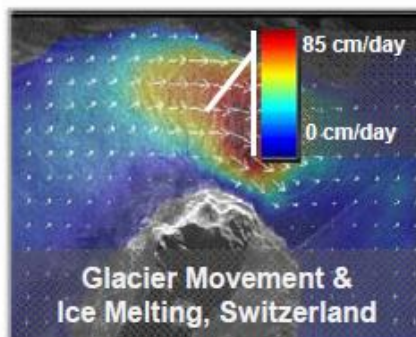


Disaster

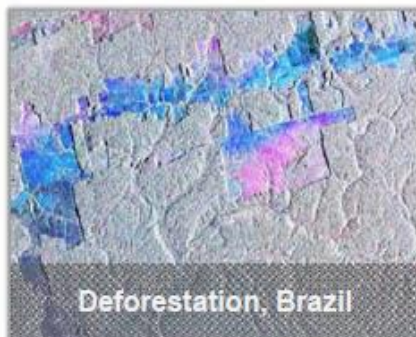


# Detecção Remota : Motivação

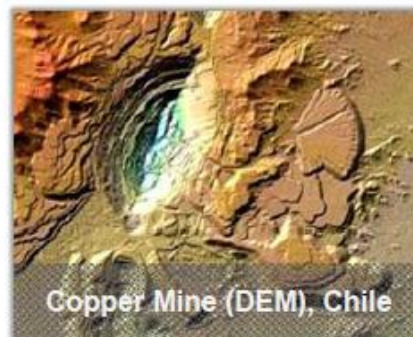
Fornecer informação única para resolver os desafios sociais de escala global



Climate Change



Environment



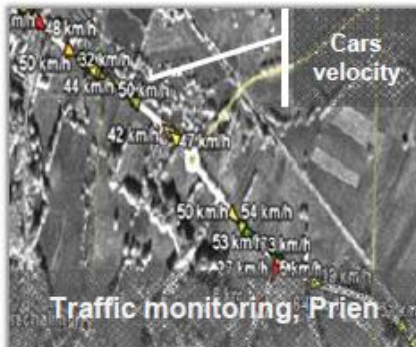
Resources



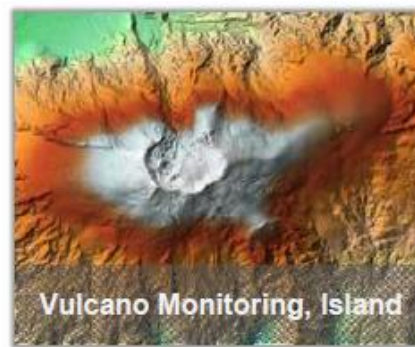
Sustainable Development



Megacities



Mobility



Hazards



Disaster

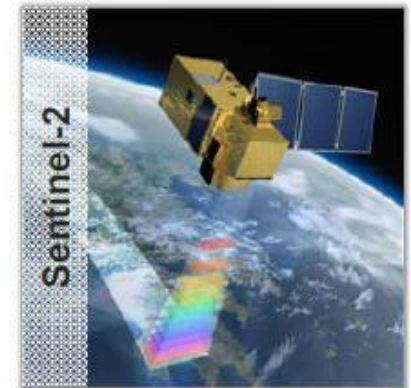


Ciências  
ULisboa

# Detecção Remota

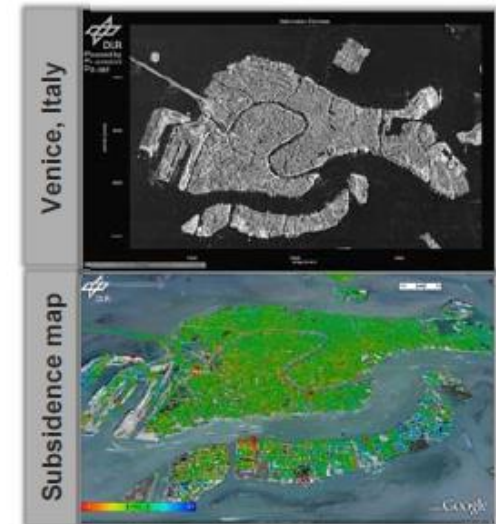
Medição das propriedades dos objetos à distancia com instrumentos dedicados

- **Acquired information**
  - spatial (geometric resolution)
  - spectral (frequency resolution)
  - intensity (radiometric resolution)
  - temporal (revisit time)
  
- **Different types of remote sensing sensors:**
  - **Optical and infrared sensors**
    - passive:
      - High-resolution
      - Multispectral, hyperspectral
    - active: Lidar



## Medição das propriedades dos objetos à distancia com instrumentos dedicados

- Acquired information
  - spatial (geometric resolution)
  - spectral (frequency resolution)
  - intensity (radiometric resolution)
  - temporal (revisit time)
  
- Different types of remote sensing sensors:
  - Microwave sensors
    - passive (radiometers)
    - active (radars)
      - Scatterometer, Altimeter
      - Synthetic Aperture Radar - SAR



A era moderna da Detecção Remota começou com o primeiro

**LandSat Multispectral Scanner System (MSS) em 1972,**

Que forneceu pela primeira vez um conjunto consistente de imagens sinópticas de elevada resolução à comunidade científica mundial.

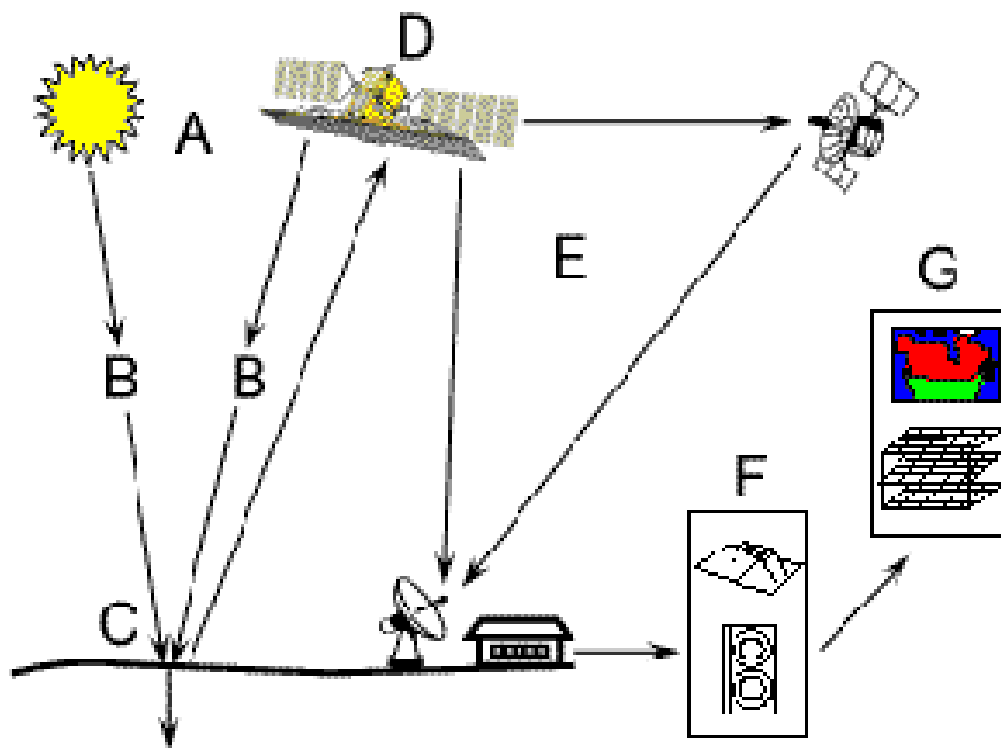
A principal característica deste sensor era a possibilidade de registar várias bandas espectrais (4 bandas, com 100 nm de largura cada) com uma resolução temporal de 18 dias.

Os dados eram adquiridos e difundidos pela primeira vez em formato digital.



# Detecção Remota

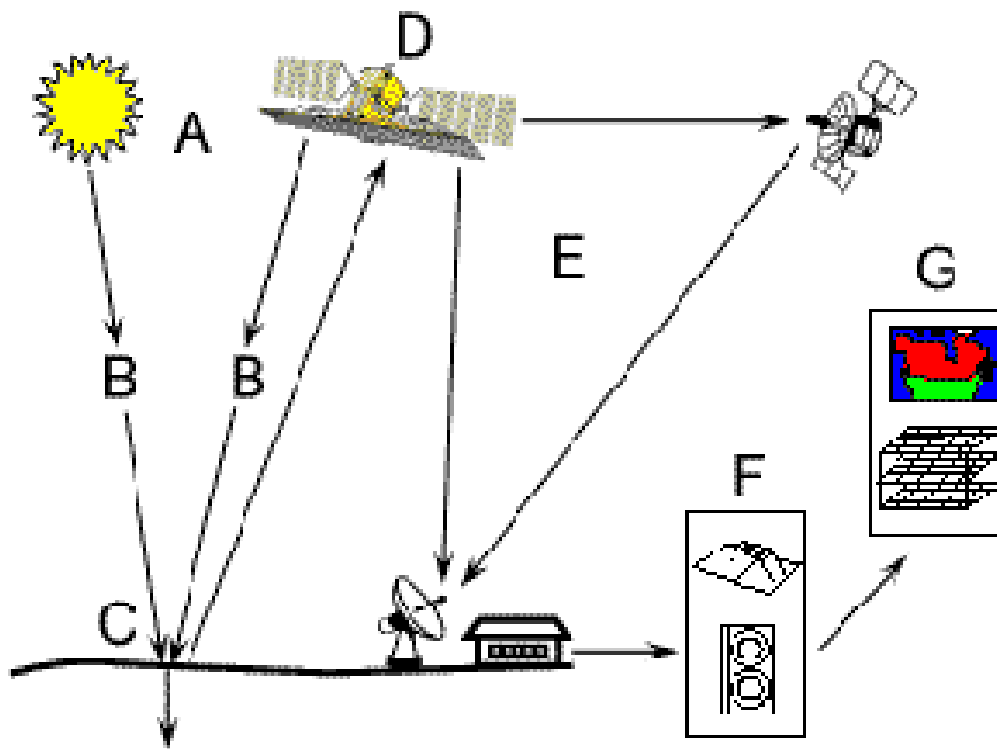
Em grande parte da Detecção Remota **o processo** envolve uma interacção entre a radiação incidente e os alvos de interesse.



© CCRS / CCT

Isto é exemplificado pelo uso de sistemas de imagem onde os sete elementos indicados na figura estão envolvidos.

Estes sete elementos compõem o processo de Detecção Remota do começo ao fim.



© CCRS / CCT

A – Fonte de energia

B – radiação e Atmosfera

C – Interação com alvo

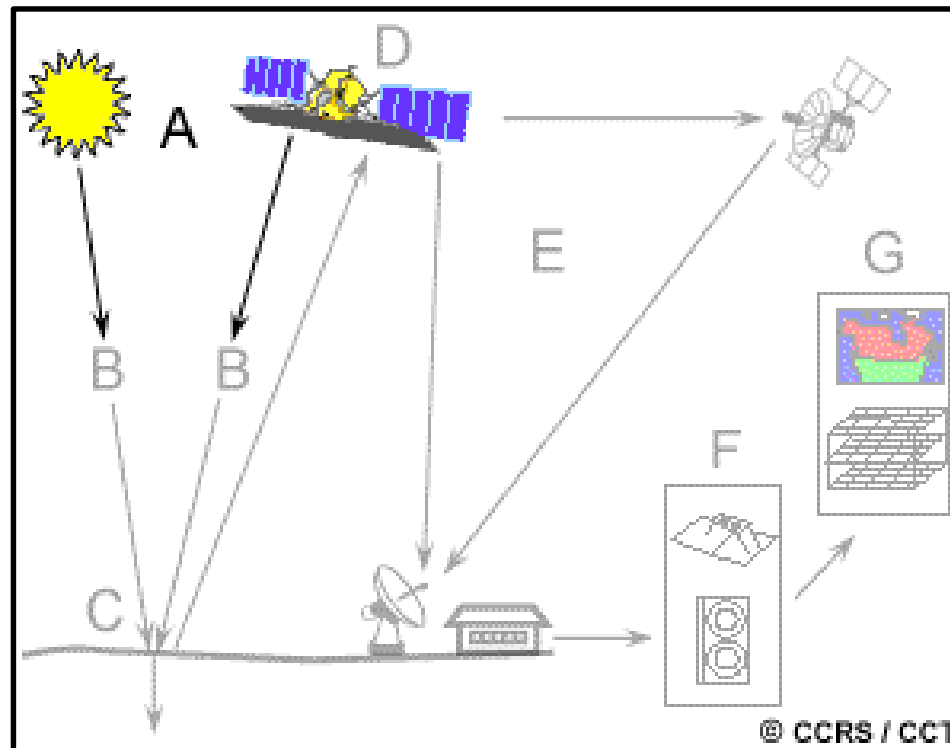
D – Registo da energia pelo sensor

E – Transmissão, recepção e processamento

F – Interpretação e Análise

G - Aplicação

# Radiação Electromagnética



O primeiro requisito para a detecção remota é a existência de uma fonte de energia para iluminar o alvo (a menos que a energia seja emitida pelo alvo). Esta energia é da forma de radiação electromagnética.

# Radiação Electromagnética

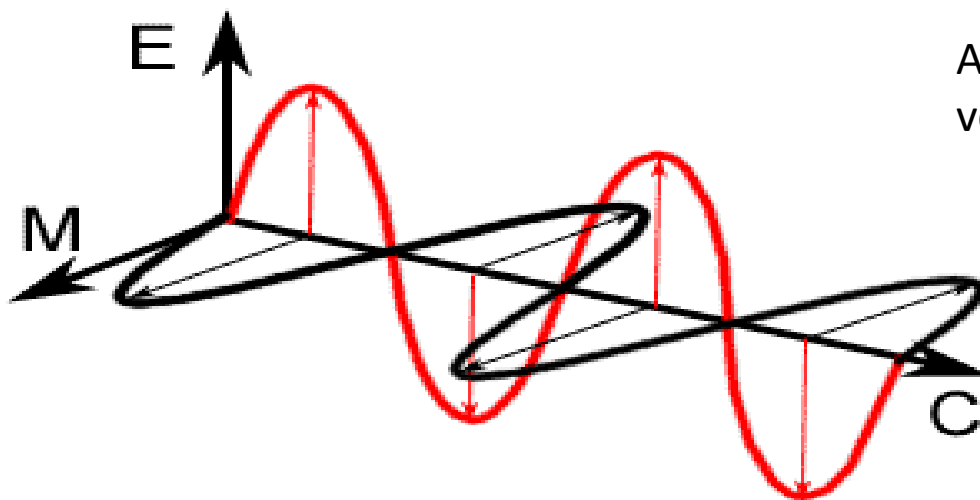
## A radiação Electromagnética consiste

### Campo Eléctrico

Que varia em magnitude numa direcção perpendicular à direcção de deslocamento da radiação

### Campo Magnético

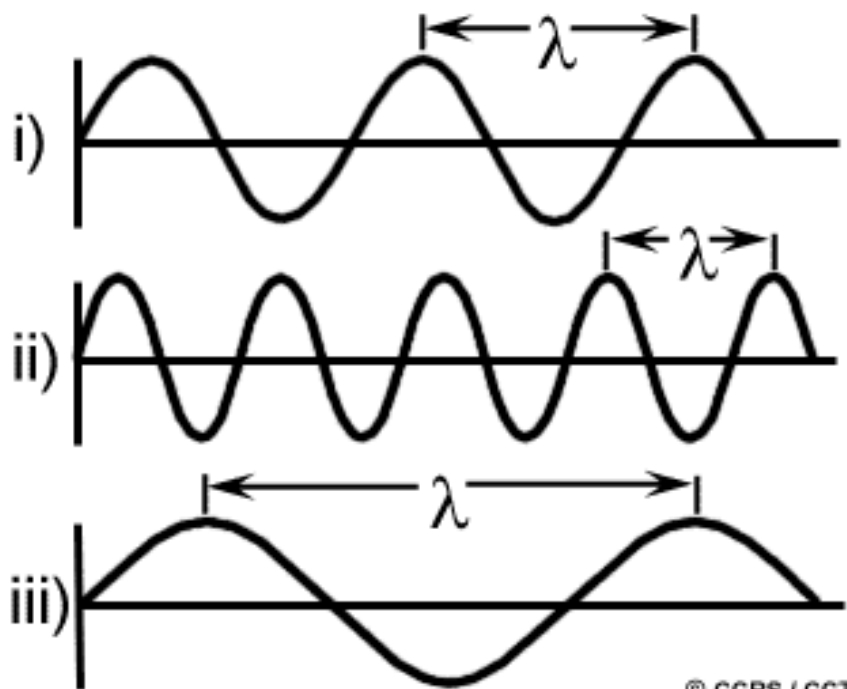
Orientado perpendicularmente ao campo eléctrico.



Ambos se deslocam à velocidade da luz ( $c$ ).

# Radiação Electromagnética

Duas características da radiação electromagnética são particularmente importantes para a compreensão da Detecção Remota. São elas:



**Comprimento de onda  
( $\lambda$ )**

**Frequência  
( $f$ )**

## Comprimento de onda ( $\lambda$ )

É o comprimento de um ciclo de onda, que pode ser medido como a distância entre duas cristas de onda.

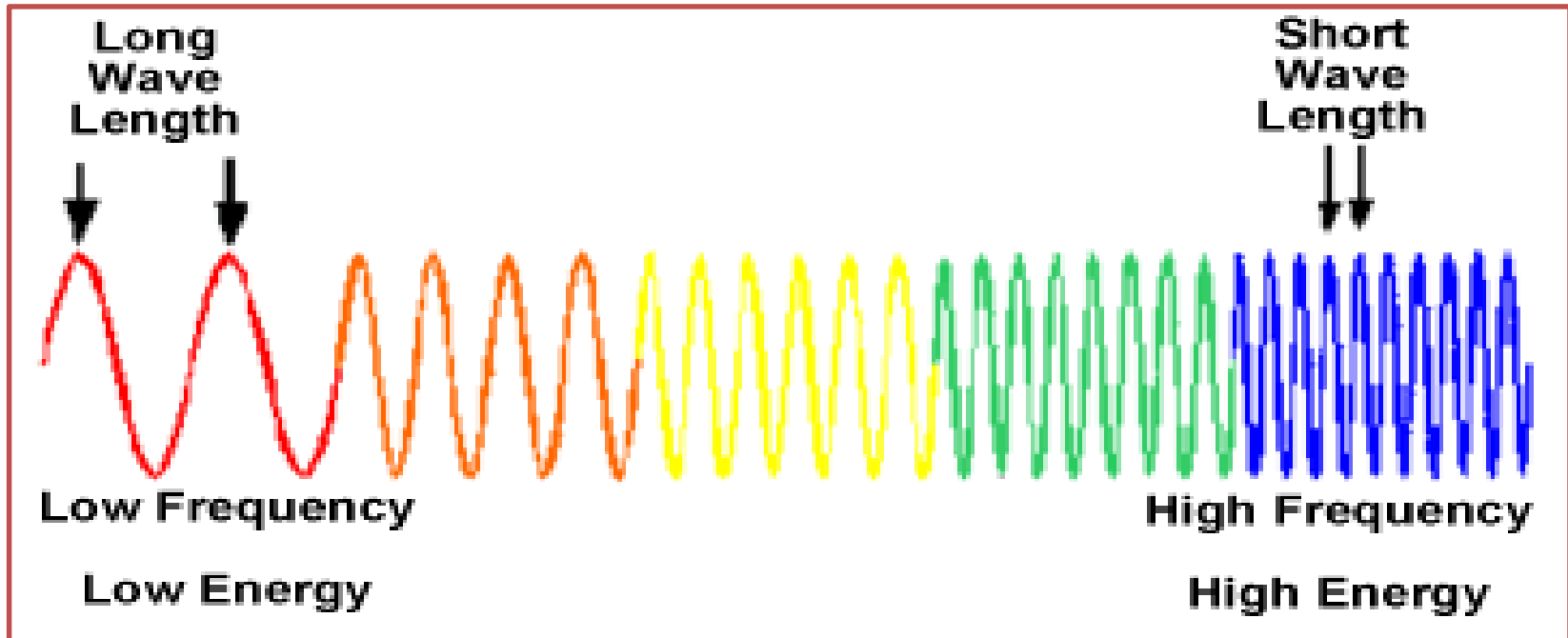
É medido em metro (m) ou sub-fracções do metro: nanómetro (nm,  $10^{-9}$  m), micrómetro ( $\mu\text{m}$ ,  $10^{-6}$  m) ( $\mu\text{m}$ ,  $10^{-6}$  m) ou centímetros (cm,  $10^{-2}$  m).

## Frequência (f)

É o número de ciclos de uma onda que passa num ponto fixo por unidade de tempo. A frequência é medida em hertz (Hz) equivalente a um ciclo por segundo.

Também se usa como medida os múltiplos do Hz (kHz, MHz, GHz)

# Radiação Electromagnética



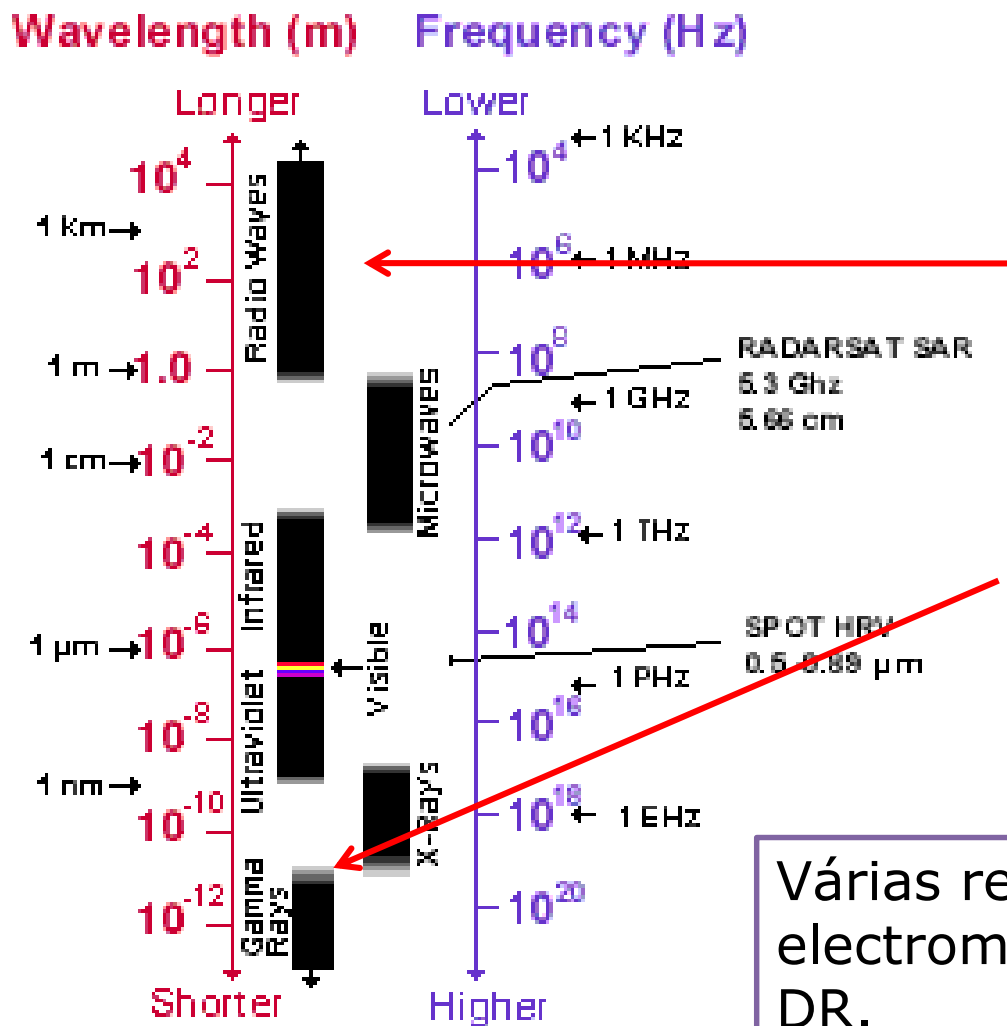
$$c = \lambda f$$

$c$  = velocidade da luz no  
vácio ( $3 \times 10^8 \text{ m s}^{-1}$ )

$$Q = h \cdot f$$

$Q$  = energia do fóton  
 $h$  = constante de Planck  
( $6.3 \times 10^{-34} \text{ J s}^{-1}$ )

# Espectro Electromagnético

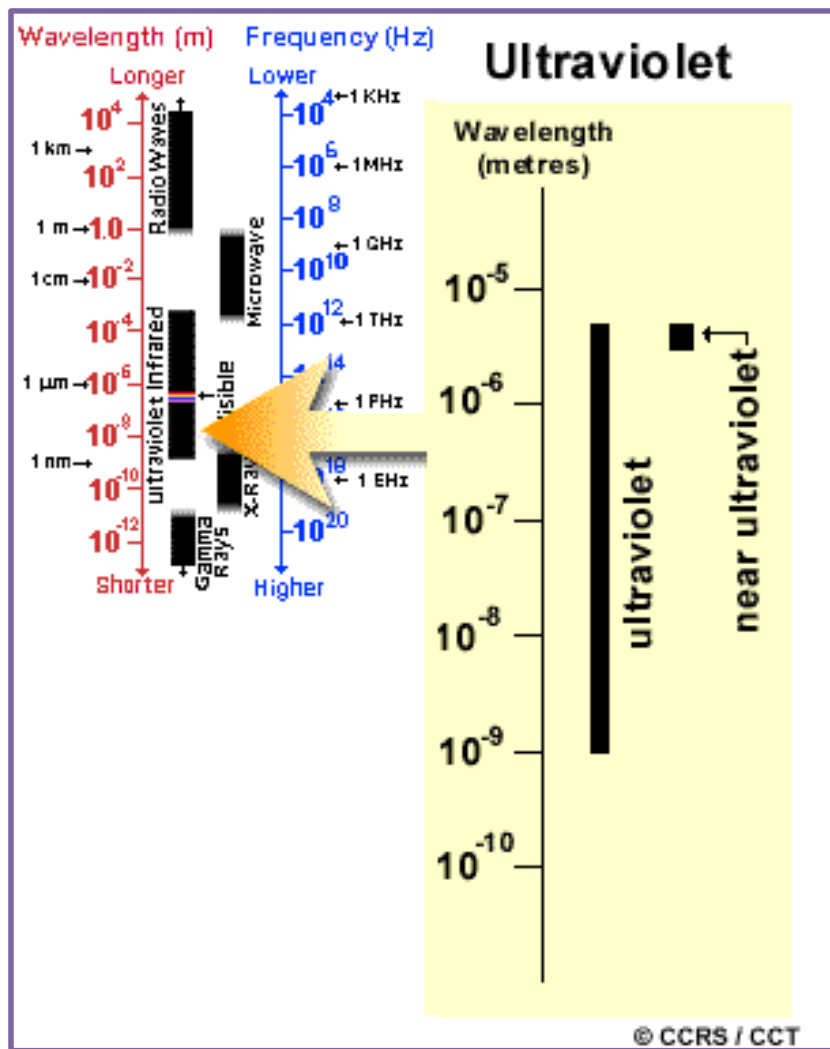


O Espectro Electromagnético vai desde os grandes comprimentos de onda (incluindo as microondas e as ondas rádio) pequenos comprimentos de onda (incluindo raios X e Gama)

Várias regiões do espectro electromagnético são úteis na DR.



# Espectro Electromagnético

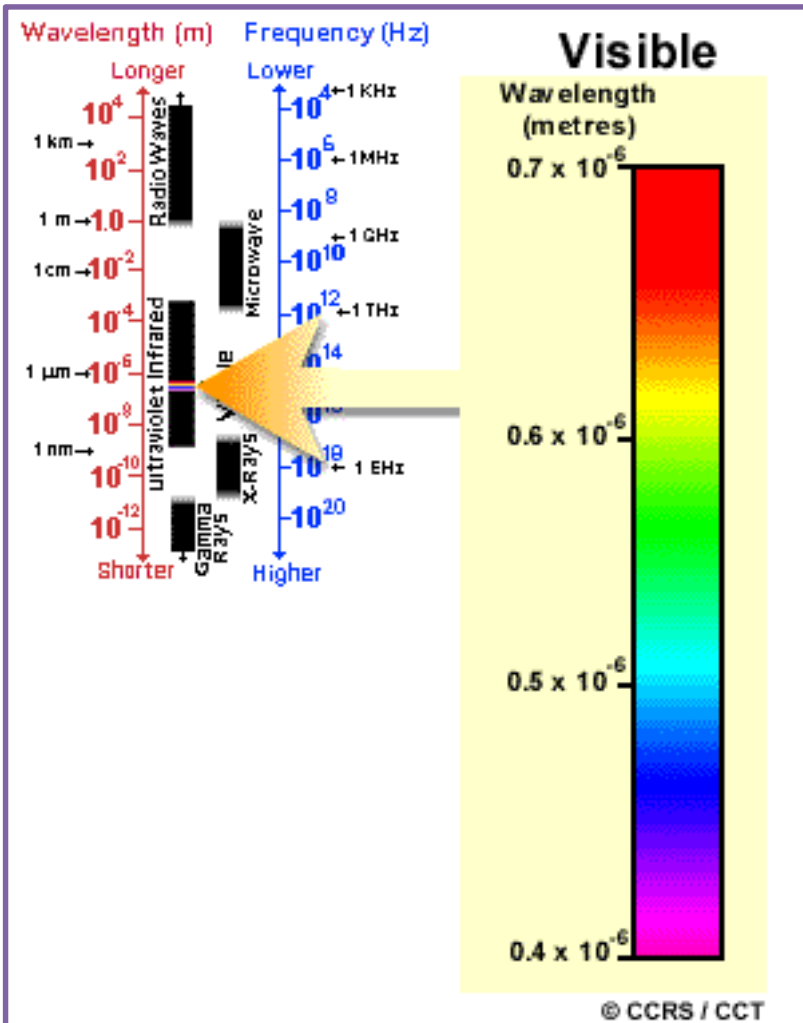


Para a maioria das aplicações, o menor comprimento de onda usado na Detecção Remota é a porção do EE correspondente aos Ultravioleta (UV).

Esta radiação está imediatamente abaixo do violeta (visível), daí o nome.

Alguns elementos na superfície da Terra, rochas e minerais, emitem luz visível quando iluminados por radiação UV.

# Espectro Electromagnético



A luz que os nossos olhos conseguem detectar é a porção designada por espectro visível.

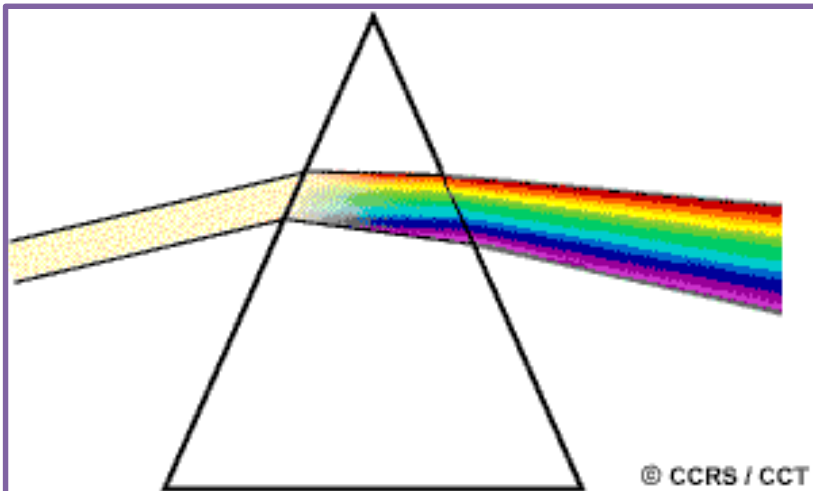
É importante referir o quão pequeno é o visível relativamente à totalidade do espectro.

O visível vai desde os  $0.4 \mu\text{m}$  aos  $0.7 \mu\text{m}$

Esta região do espectro está associada ao conceito de cor.

# Espectro Electromagnético

## A COR



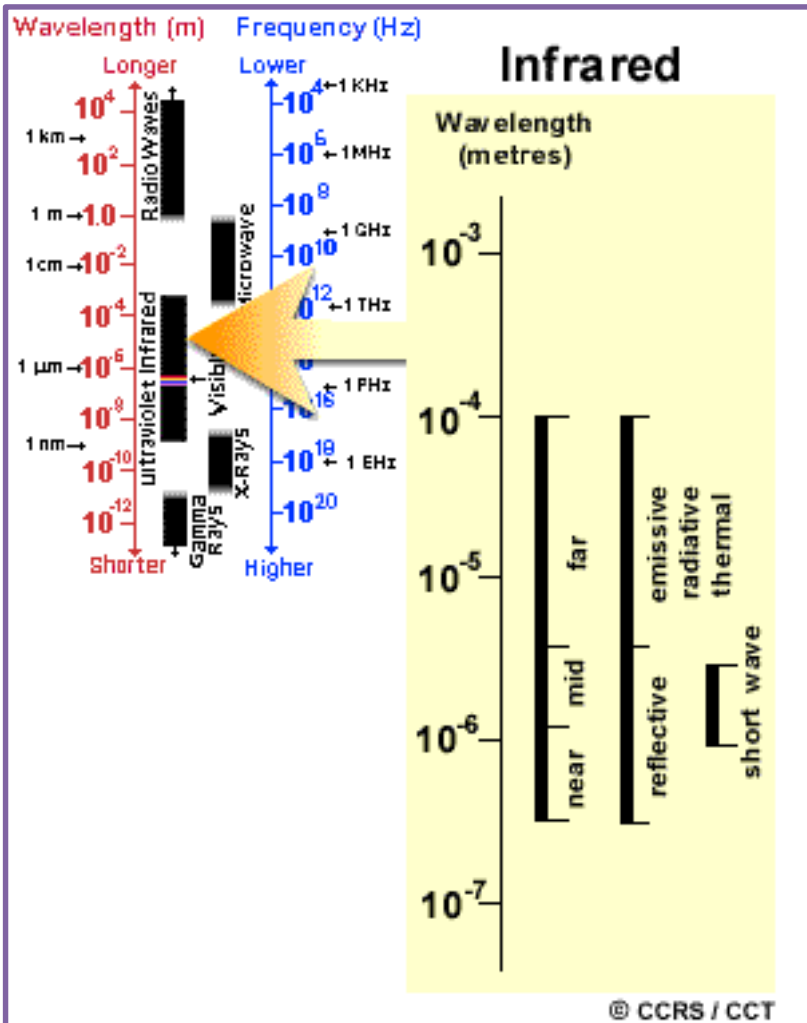
<b>Violeta:</b>	<b>0.400 - 0.446 <math>\mu\text{m}</math></b>
<b>Azul:</b>	<b>0.446 - 0.500 <math>\mu\text{m}</math></b>
<b>Verde:</b>	<b>0.500 - 0.578 <math>\mu\text{m}</math></b>
<b>Amarelo:</b>	<b>0.578 - 0.592 <math>\mu\text{m}</math></b>
<b>Laranja:</b>	<b>0.592 - 0.620 <math>\mu\text{m}</math></b>
<b>Vermelho:</b>	<b>0.620 - 0.700 <math>\mu\text{m}</math></b>

O Azul, Verde e Vermelho são as cores primárias ou comprimentos de onda do espectro visível.

São definidas desta forma porque nenhuma cor primária pode ser construída a partir das outras duas, mas todas as outras podem ser criadas a partir da combinação destas três combinando as proporções.

Embora vejamos a luz do Sol como uma cor uniforme e homogénea é composta de vários comprimentos de onda de radiação essencialmente das regiões do espectro do ultravioleta, visível e infravermelho

# Espectro Electromagnético



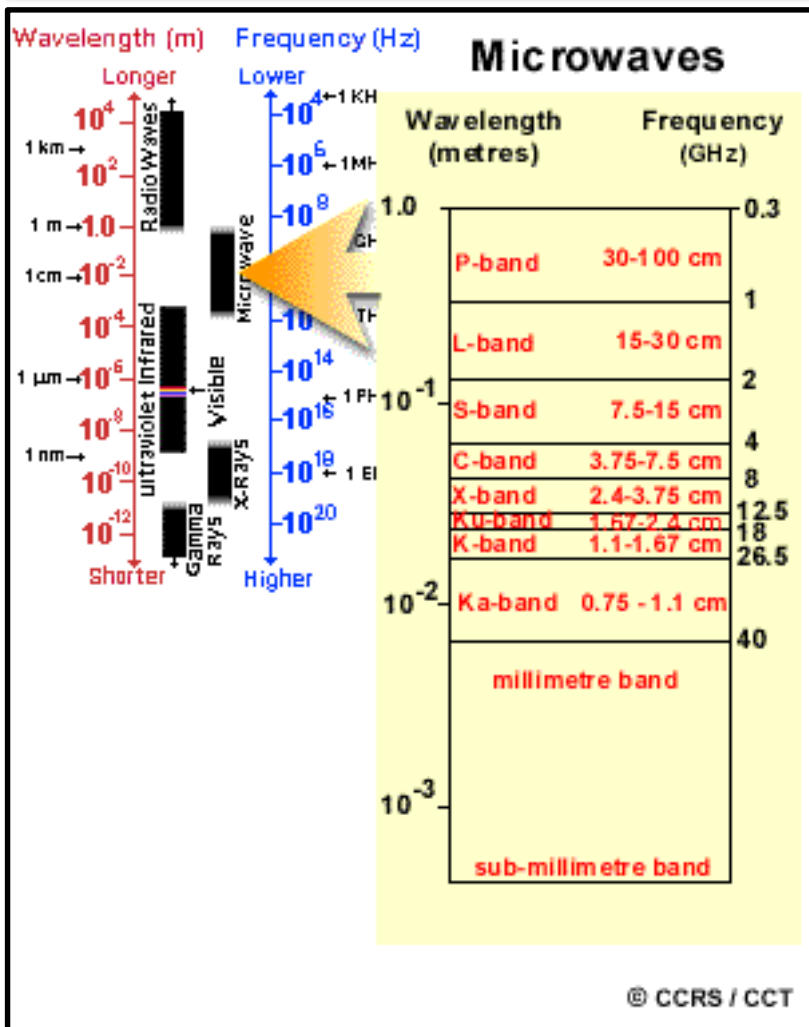
O Infravermelho vai desde os  $0.7 \mu\text{m}$  aos  $100 \mu\text{m}$

A região do infravermelho é dividida em duas categorias:

- IV reflectido ( $0.7\mu\text{m}$  a  $3.0\mu\text{m}$ )
- IV térmico ( $3.0\mu\text{m}$  a  $100 \mu\text{m}$ )

O IV térmico é diferente do visível uma vez que a energia é essencialmente a radiação emitida pela Terra sob a forma de calor.

# Espectro Electromagnético



A **região das microondas** vai desde 1mm a 1m.

Cobre a maior região usada na detecção remota.

Os pequenos comprimentos de onda têm um comportamento idêntico ao infravermelho térmico enquanto que os grandes comprimentos de onda têm um comportamento idêntico às ondas rádio



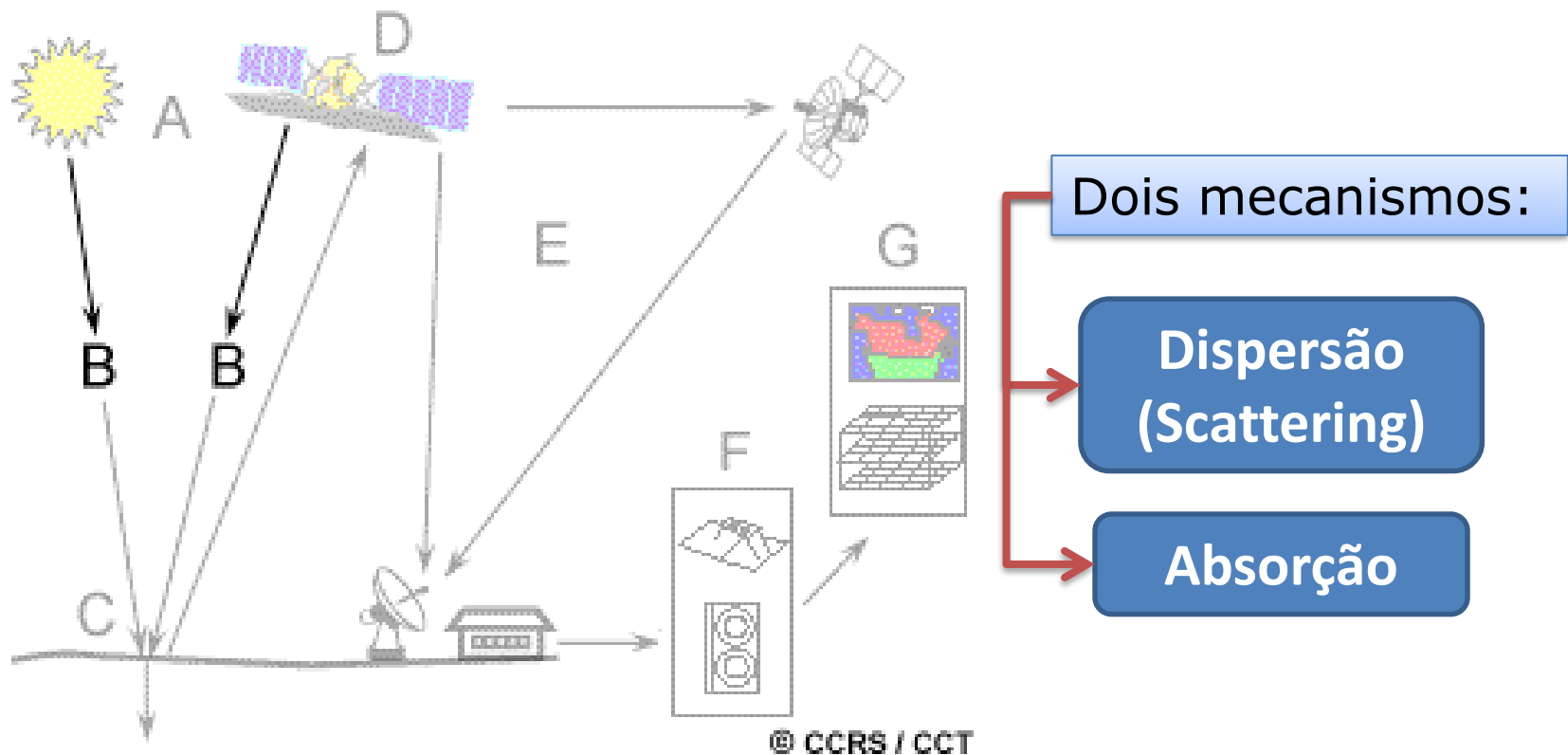
# Espectro Electromagnético

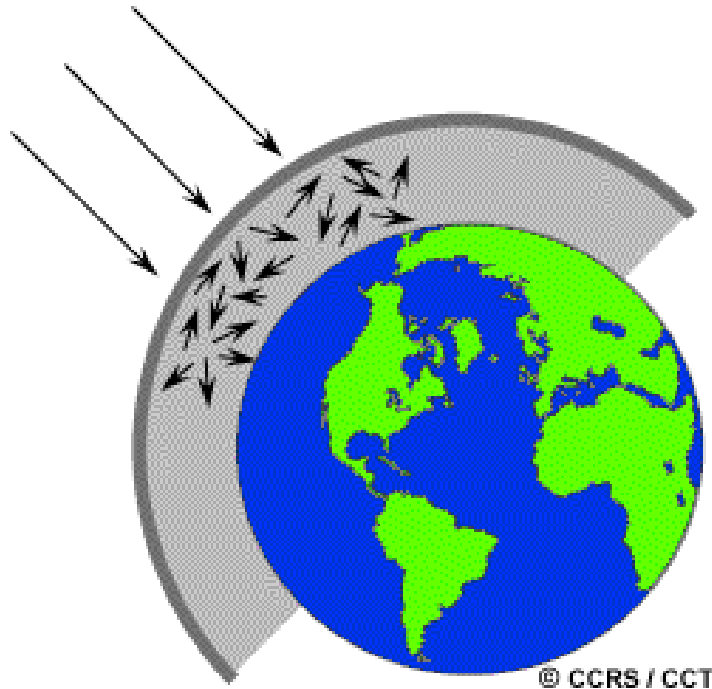
A região das microondas também se designa RADAR que é o acrónimo de Radio Detection And Ranging

Designação	Frequência (GHz)	Comp. Onda (cm)
P		
L	1-2	15-30
S	2-4	7.5-15
C	4-8	3.8-7.5
X	8-12.5	2.4-3.8
Ku	12.5-18	1.7-2.4
K	18-26.5	1.1-1.7
Ka	26.5-40	0.8-1.1
W	> 50	< 0.6

# Interação com a Atmosfera

As partículas e gases da atmosfera afectam a radiação registada pelo sensor a bordo do satélite





A **Dispersão** consiste na alteração da direção de propagação da radiação eletromagnética (ou do fóton) sem que ocorra troca de energia com a atmosfera.

Três tipos de dispersão:

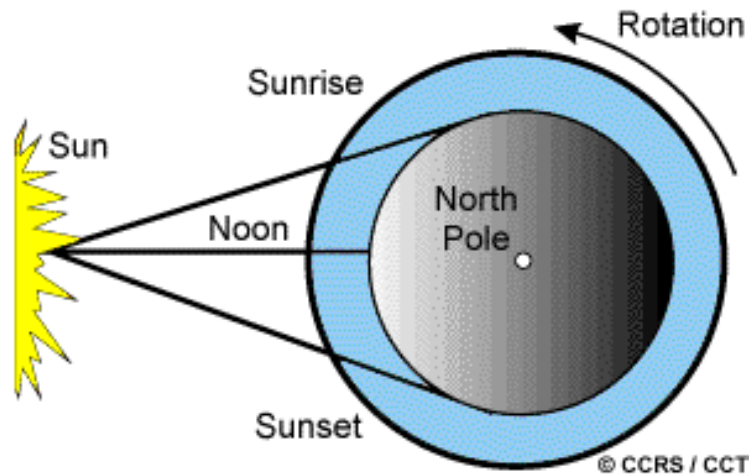
Rayleigh

Mie

Não selectivo

O processo de dispersão da radiação depende da relação entre o comprimento de onda da radiação incidente e o diâmetro ( $D$ ) das partículas intervenientes.





## A dispersão Rayleigh

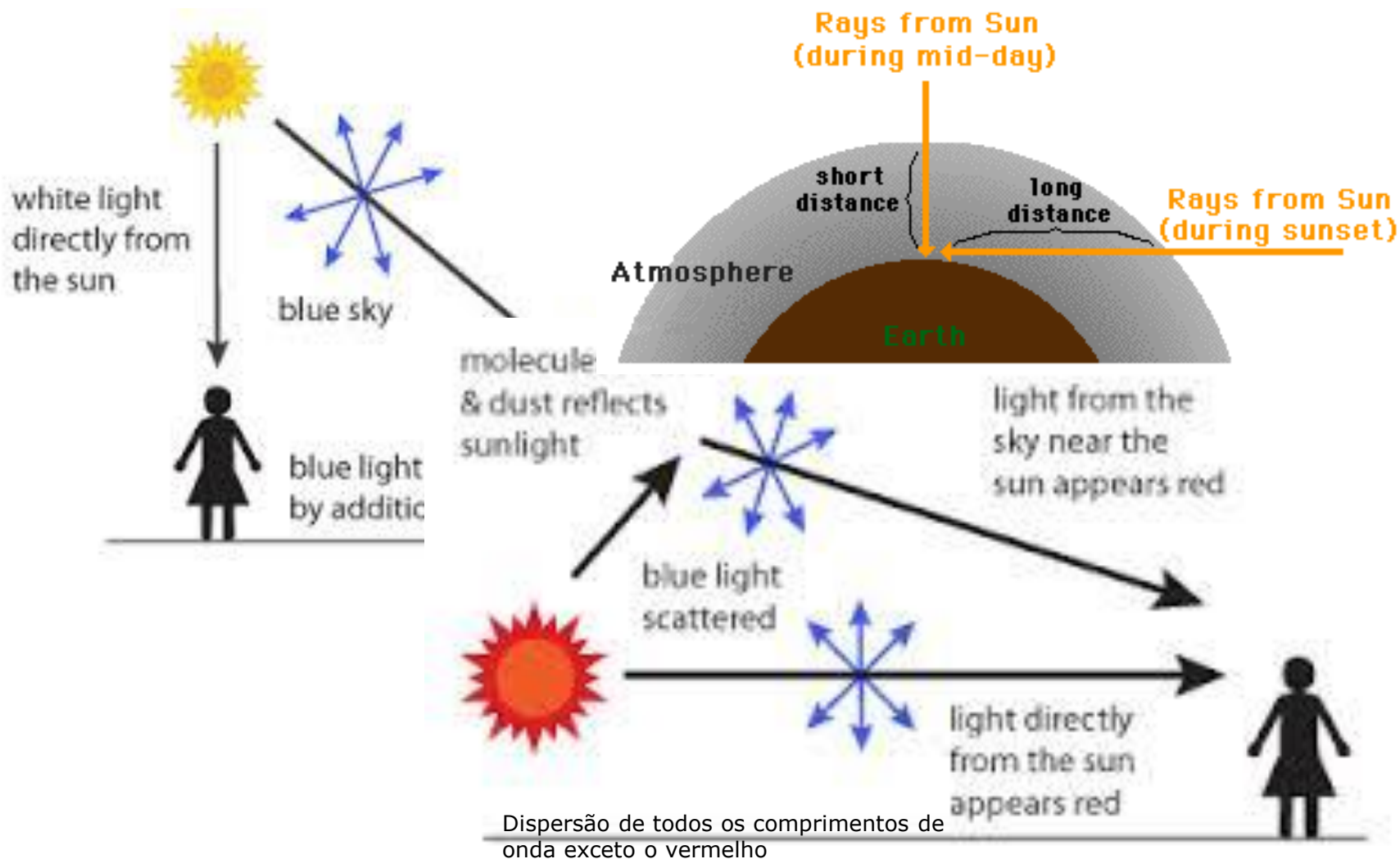
ocorre quando as partículas são muito pequenas quando comparadas com o comprimento de onda da radiação (pequenas partículas de pó ou moléculas de oxigénio ou nitrogénio).

A dispersão Rayleigh é o resultado de uma maior dispersão nos pequenos comprimento de onda que nos grandes comprimentos de onda (por isso o céu é azul).

A dispersão Rayleigh é dependente do comprimento de onda  $\sim \lambda^{-4}$



# A dispersão Rayleigh



# Interacção com a Atmosfera

A **dispersão de Mie** ocorre quando as partículas são do mesmo tamanho que o comprimento de onda da radiação.

São exemplos: o pó, pólen, fumo e vapor de água

Estes elementos causam a dispersão Mie que tem tendência para afectar **maiores comprimentos** de onda que a dispersão de Rayleigh.

A dispersão de Mie ocorre nas porções mais baixas da atmosfera onde as grandes partículas são mais abundantes.

É o caso da dispersão da luz visível por gotículas das nuvens traduzido na cor esbranquiçada das nuvens

# Interacção com a Atmosfera



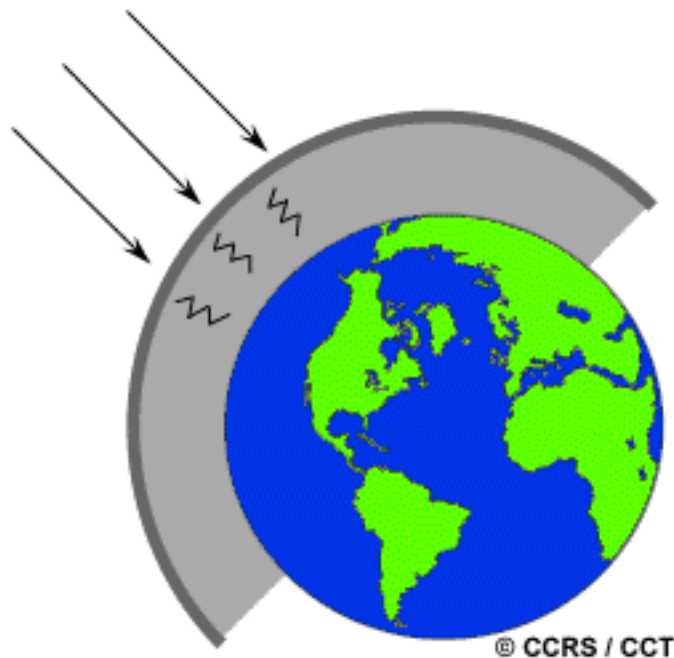
A **dispersão não selectiva** ocorre quando as partículas são muito maiores que o comprimento de onda da radiação.

Afecta todos os comprimentos de onda por igual.

Pingos de água e grandes partículas de pó são a causa desta dispersão.

Este tipo de dispersão faz com que o nevoeiro e as nuvens surjam brancas aos nossos olhos, porque o azul, verde e vermelho são afectados da mesma forma e azul+verde+vermelho = luz branca

# Interacção com a Atmosfera



**Absorção:** este fenómeno faz com que as moléculas na atmosfera absorvam energia nos vários comprimentos de onda.

O ozono, dióxido de carbono e o vapor de água são os três constituintes atmosféricos que absorvem radiação.

O **Ozono** absorve a radiação ultravioleta prejudicial à maioria dos seres vivos.

# Interacção com a Atmosfera

---

Já ouvimos referir que o **dióxido de carbono** é o gás de efeito de estufa.

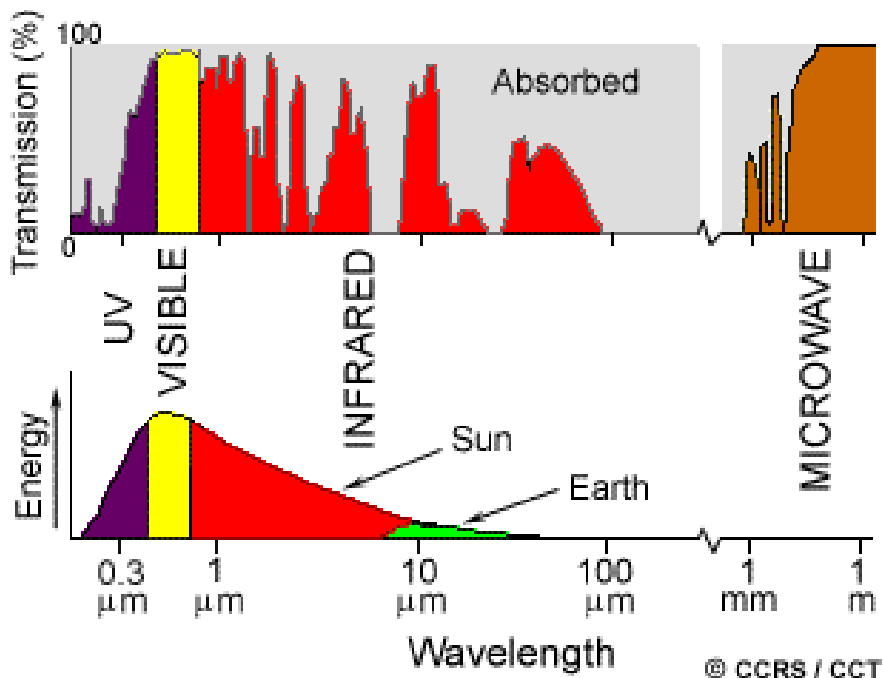
Isto é porque tende a absorver (fortemente) radiação na porção do espectro do infravermelho afastado – a área associada ao aquecimento térmico – que provoca o aquecimento no interior da atmosfera.

O **vapor de água** na atmosfera absorve muitos dos grandes comprimentos de onda no infravermelho afastado e nas microondas.

A presença de vapor de água na atmosfera varia muito no tempo e no espaço.

O vapor de água é um elemento importante na degradação da qualidade do registo da radiação pelo sensor.

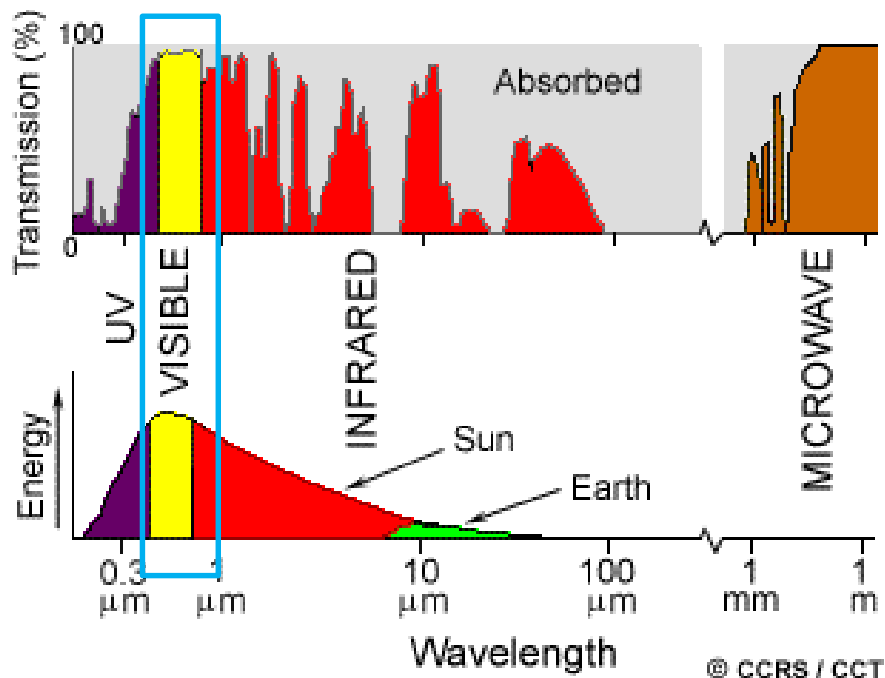
# Interacção com a Atmosfera



Como estes gases absorvem energia electromagnética em regiões muito específicas do espectro, eles influenciam onde podemos “olhar” para efeitos da detecção remota.

Essas áreas do espectro que não são severamente influenciadas pela absorção atmosférica, e são consequentemente úteis para a detecção remota, são chamadas: **janelas atmosféricas** (atmospheric windows)

# Interacção com a Atmosfera

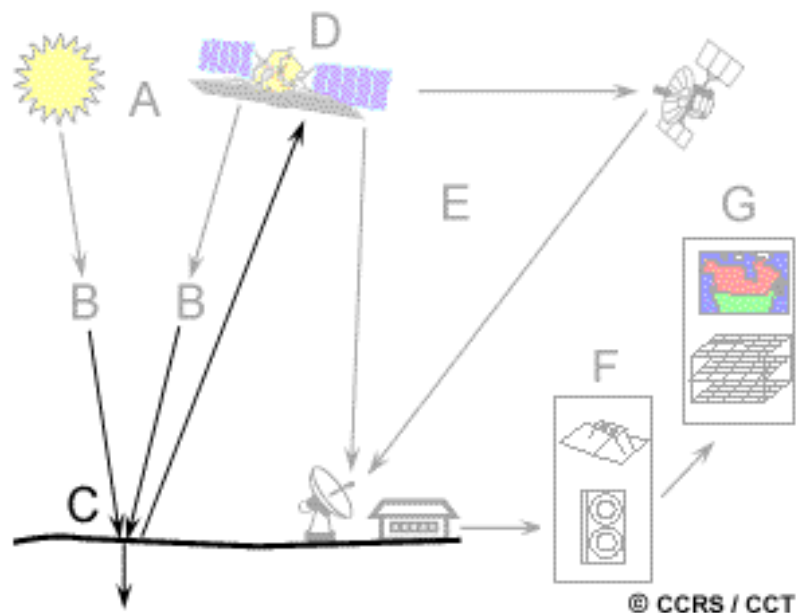


A parte visível do espectro, aos quais os nossos olhos são sensíveis, corresponde a uma janela atmosférica e também a um pico de energia do Sol.

A energia calorífica emitida pela Terra corresponde a uma janela em torno dos 10 μm no IV térmico e a grande janela dos comprimentos de onda maiores que 1mm corresponde às microondas.



# Interacção Radiação - Alvo



A **energia total incidente** irá interagir com a superfície de uma ou mais que uma destas formas.

A radiação que não é absorvida ou dispersa na atmosfera pode chegar e interagir com a superfície da Terra.

Existem três formas de interagir com a superfície:

Absorção

Transmissão

Reflexão

# Interacção Radiação - Alvo

## Absorção (A):

ocorre quando a radiação (energia) é absorvida pelo alvo

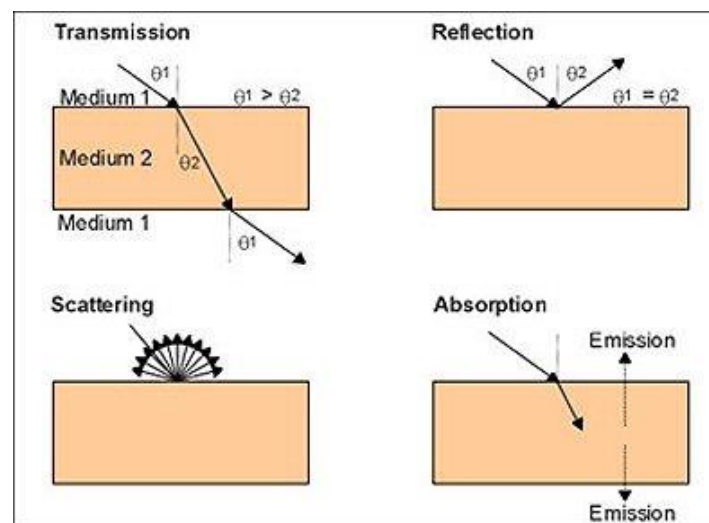
## Transmissão (T):

Ocorre quando a radiação passa pelo alvo.

## Reflexão (R)

Ocorre quando a radiação é reflectida no alvo e é redireccionada.

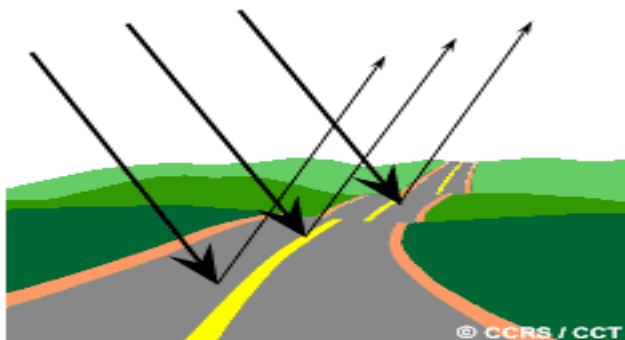
Em detecção remota estamos interessados em medir a **radiação reflectida** nos alvos



Separamos a Reflexão em dois casos extremos:

## Especular

Numa superfície suave toda ou quase toda a energia é reflectida numa única direcção



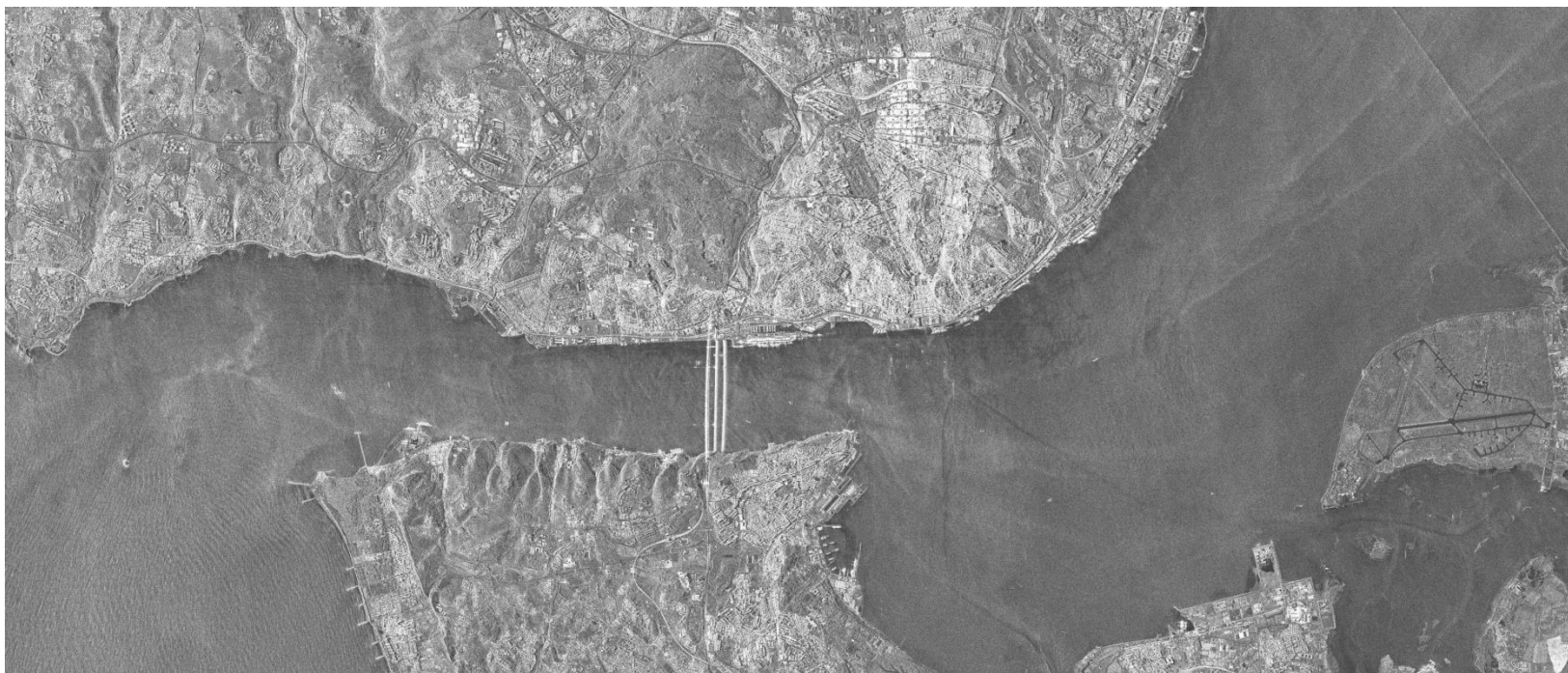
## Difusa

Quando a superfície é rugosa e a energia é reflectida uniformemente em todas as direcções



Se o comprimento de onda é muito mais pequeno que as variações da superfície ou o tamanho das partículas, dominará a reflexão difusa.

# Interacção Radiação - Alvo



# Interacção Radiação - Alvo

Difusa

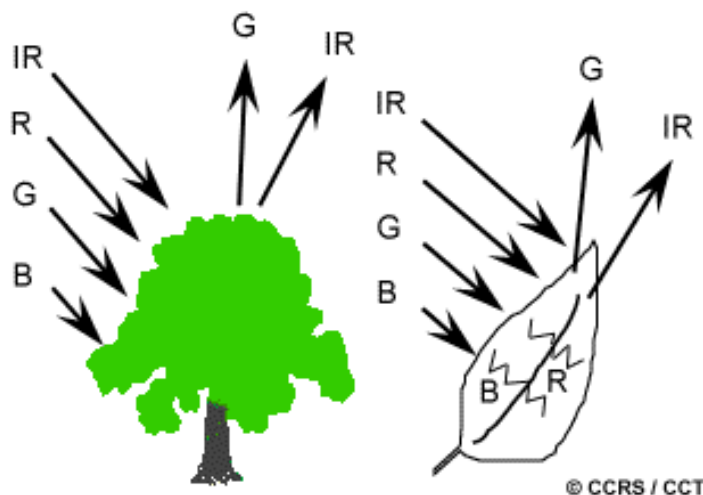


Especular



# Interação Radiação – Alvo

## Exemplo: As folhas



A clorofila presente nas folhas absorve radiação no vermelho e no azul mas reflecte os comprimentos de onda verdes.

Na primavera e verão, quando o conteúdo de clorofila é máximo as folhas são verdes.

No Outono há menos clorofila, e por isso menos absorção do vermelho (vermelho é refletido) e por isso as folhas surgem amarelas (combinação verde+vermelho)

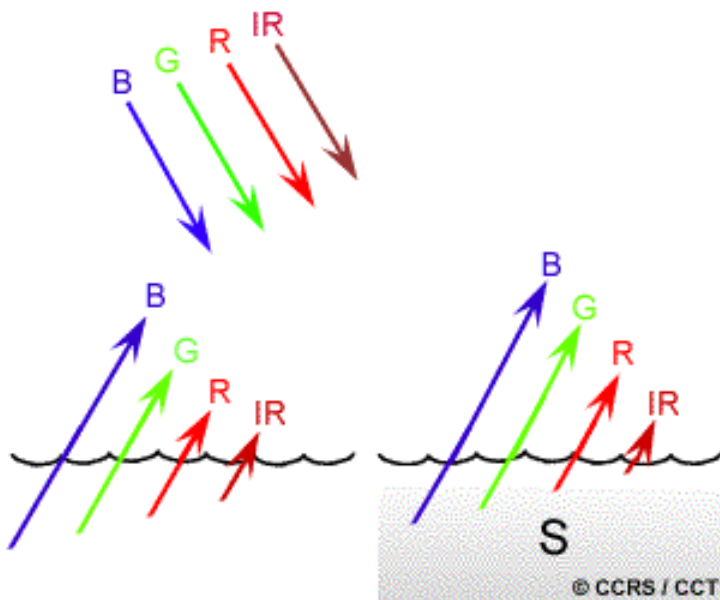
A estrutura interna das folhas têm uma reflexão difusa nos comprimentos de onda do IV. Por isso monitorizando a reflectância no IV é um indicador da saúde da vegetação

# Landsat :composição 4-3-2



# Interacção Radiação – Alvo

## Exemplo: água



A água absorve mais os grandes comprimentos de onda do visível (vermelho) e IV que os pequenos comprimentos de onda.

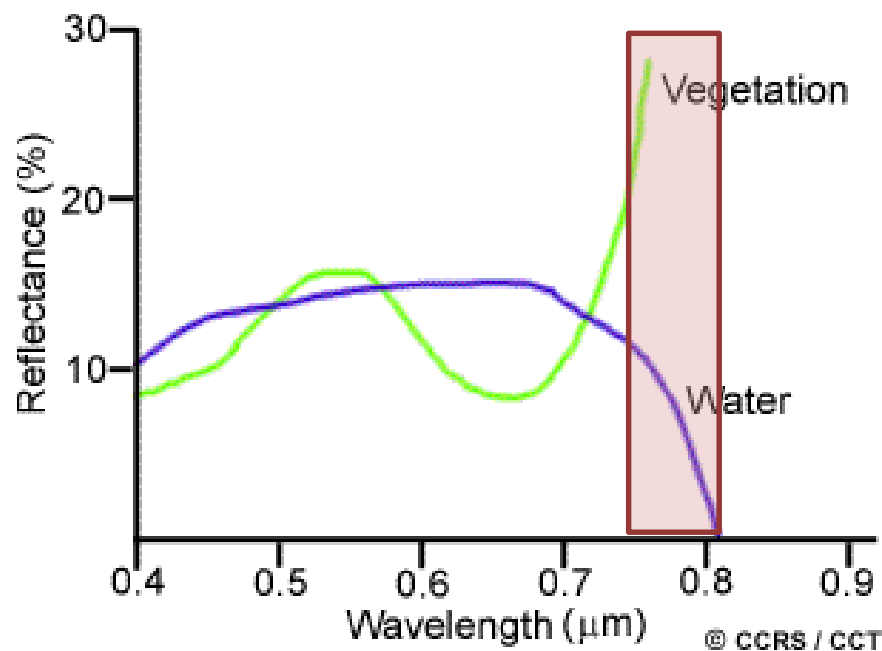
Por isso a água aparece azul aos nossos olhos e escura se vista nos maiores comprimentos de onda.

Se existirem sedimentos (S) em suspensão nas camadas superiores permitirá uma maior reflectividade e um aspecto mais brilhante da água.

A clorofila nas algas absorve mais o azul e reflecte o verde fazendo parecer a água verde na presença de algas.



# Interacção Radiação - Alvo



Medindo a energia que é reflectida (ou emitida) pelos alvos em vários comprimentos de onda pode construir-se **a resposta espectral** para cada objecto.

Comparando o padrão de resposta de diferentes entidades podemos distingui-las, mesmo que o conseguíssemos fazer analisando apenas um comprimento de onda.

# Assinatura Espectral

---

A resolução espectral dos sensores a bordo dos satélites é demasiado pequena para identificar muitos dos objectos pela sua forma ou detalhe espacial.

Em alguns casos é possível identificar estes objectos por medições espectrais no terreno.



Existe um grande interesse na medição das **assinaturas espectrais** dos materiais como vegetação, solo, rocha no intervalo espectral.

A deteção remota multi-espectral baseia-se na possibilidade de distinguir os diferentes elementos da superfície com base na sua assinatura espectral

# Assinatura Espectral

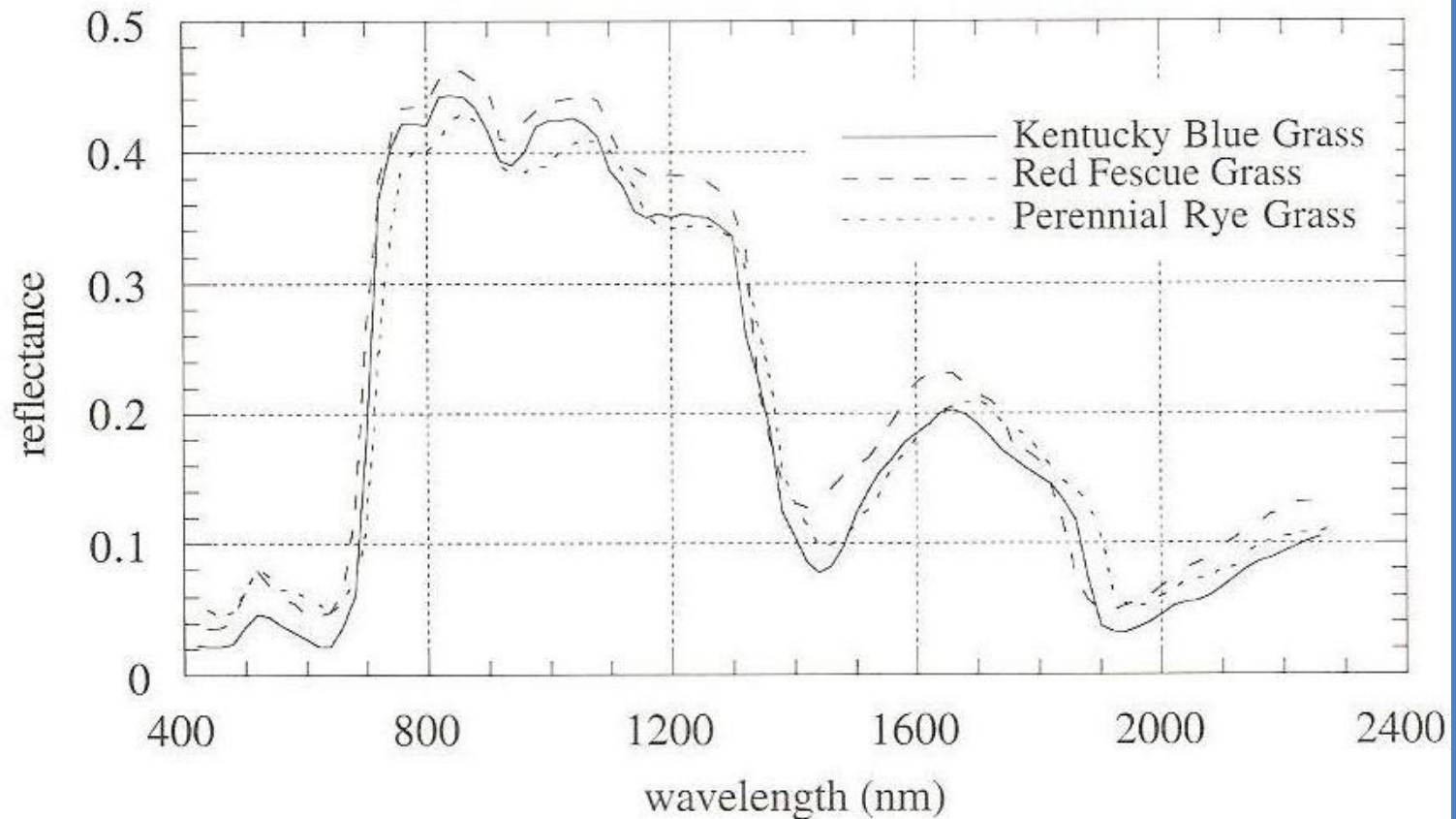
---

Contudo a assinatura espectral registada no satélite é alterada por diversos factores, como:

1. Variabilidade natural para um determinado tipo de material.
2. Resolução geométrica e radiância dos sistemas
3. Modificação das assinaturas pela atmosfera

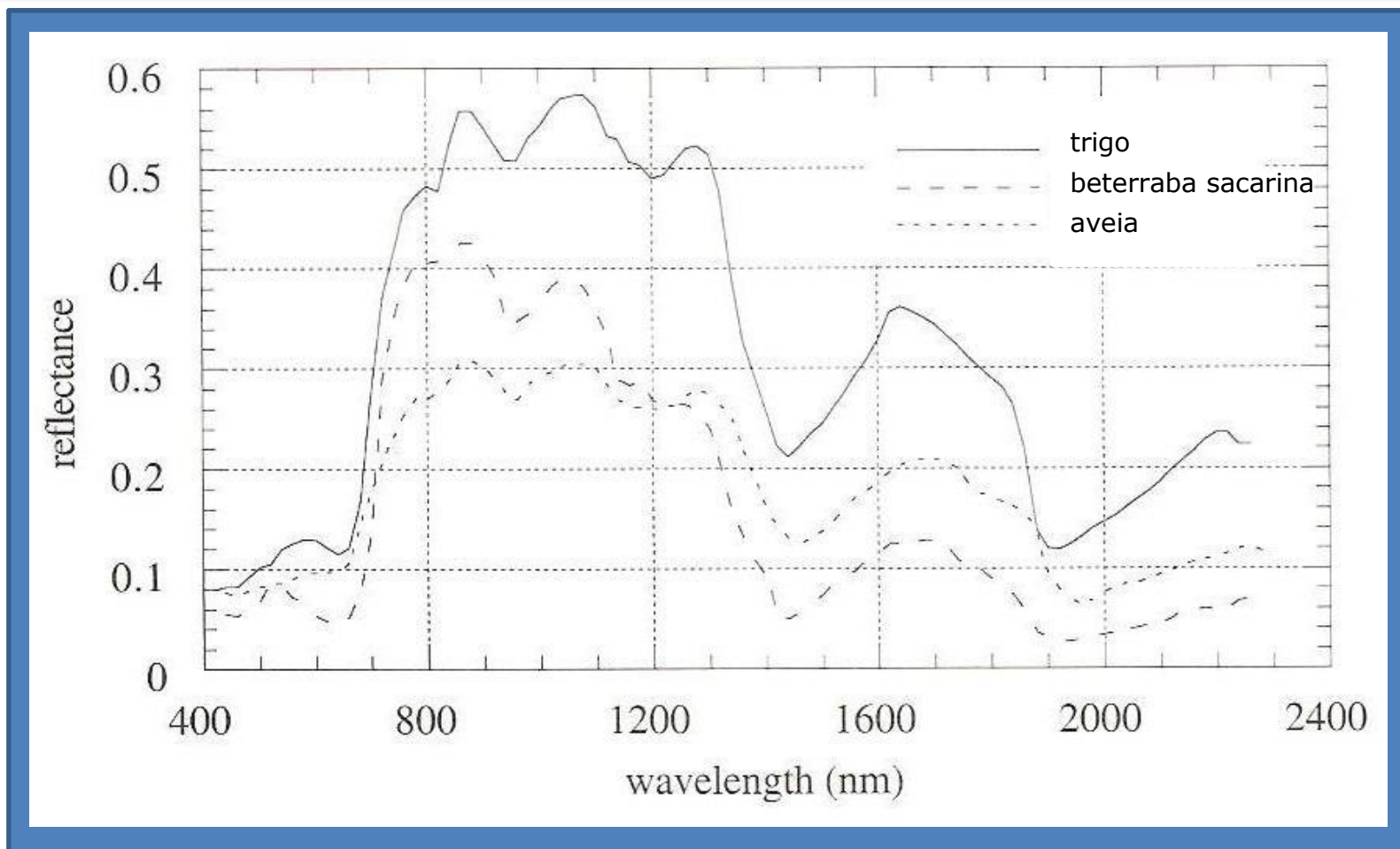
Não existe garantia que os materiais exibam assimetrias mensuráveis no ambiente natural.

# Assinatura Espectral



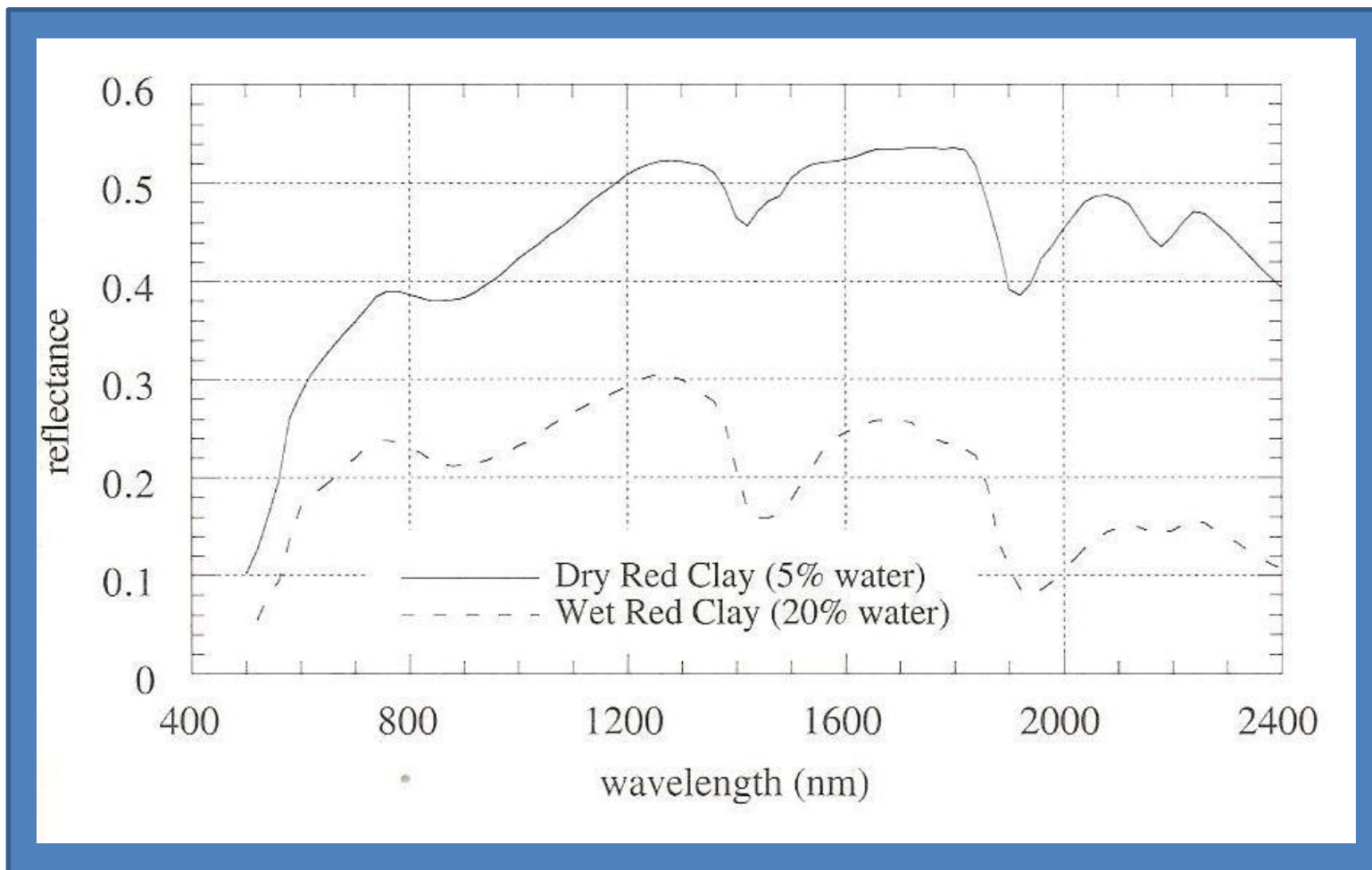
Exemplo de curvas de reflectância espectral

# Assinatura Espectral



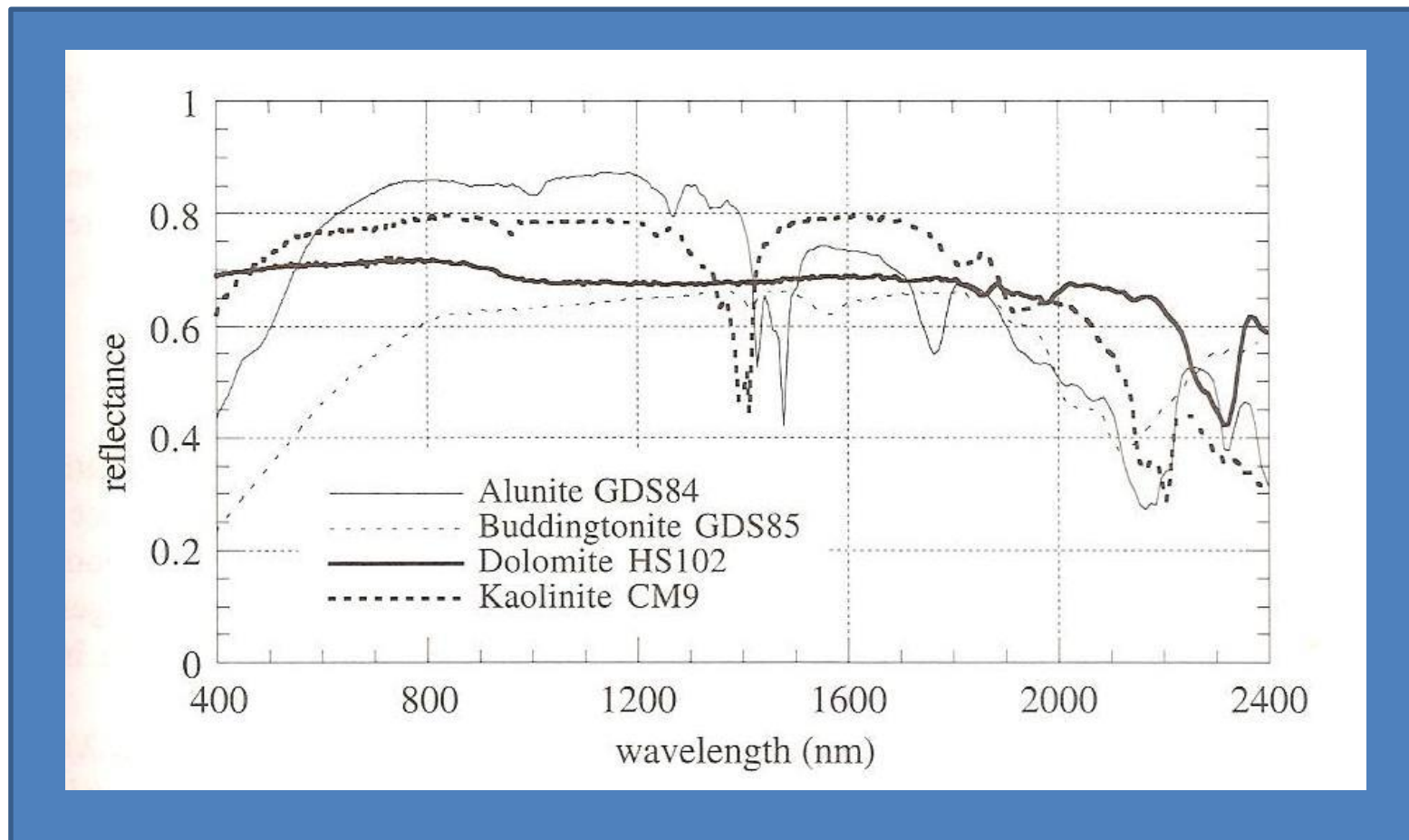
Exemplo de curvas de reflectância espectral

# Assinatura Espectral



Exemplo de curvas de reflectância espectral (Clay = argila)

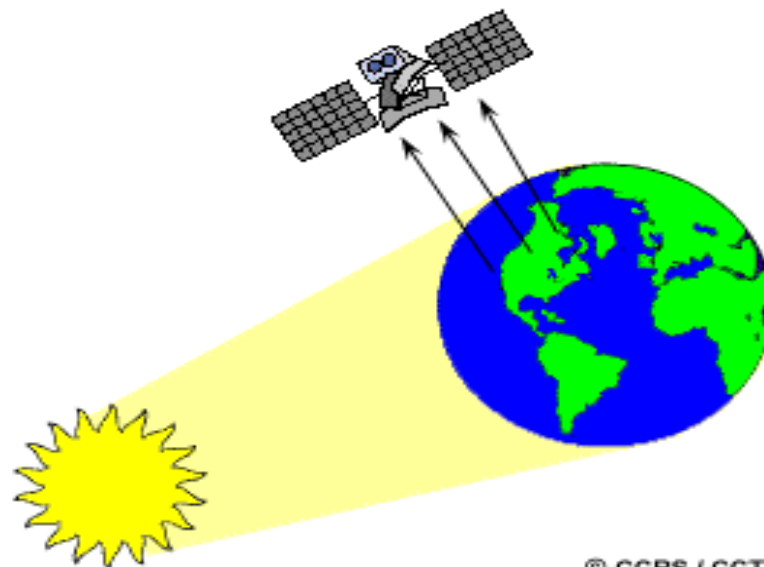
# Assinatura Espectral



Exemplo de curvas de reflectância espectral

**A energia do Sol é:**

- ❑ **reflectida**, no caso dos comprimentos de onda no visível, ou
- ❑ **Reemitida**, no caso do infravermelho térmico.



## Sensores Passivos

Os sistemas de Detecção Remota que registam a energia disponível.

Só funciona de dia quando há luz Solar

A energia do IV térmico pode ser detectada de noite ou de dia desde que em quantidade suficiente para ser registada



# Detecção Passiva vs Activa

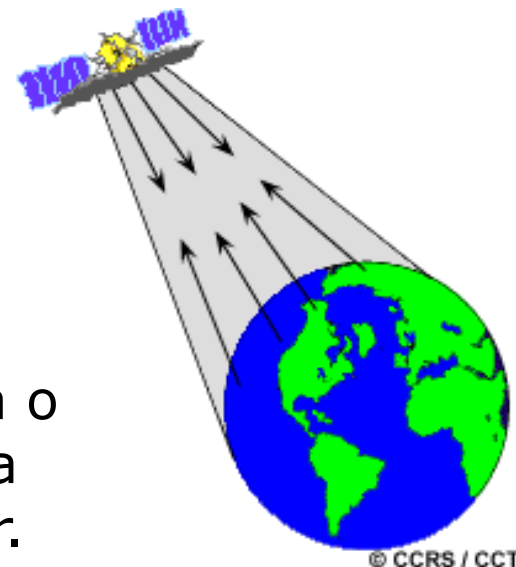
## Sensores Activos

Os Sensores Activos têm a sua própria fonte de iluminação.

O sensor emite radiação directamente para o alvo a ser investigado. A radiação reflectida pelo alvo é detectada e medida pelo sensor.

As vantagens dos sensores activos é que podem funcionar a qualquer hora do dia

Estes sensores podem ser usados para examinar a interação com a superfície de comprimentos de onda que são fracamente fornecidos pelo Sol – tipo micro-ondas.

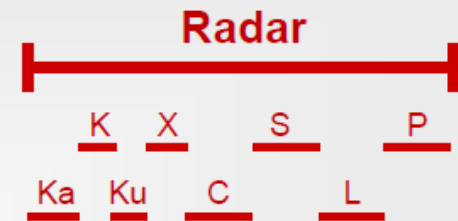




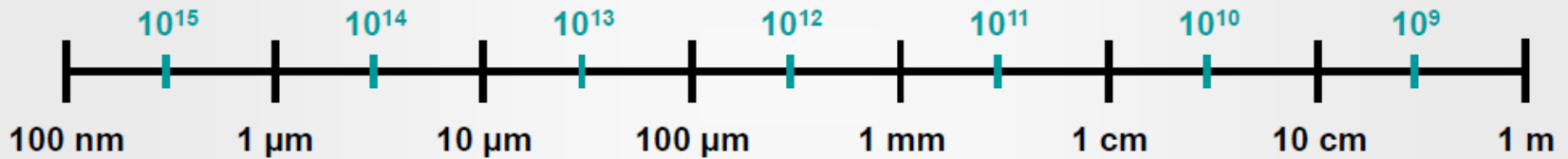
# Tipos de sensores

Spaceborne sensors for Earth remote sensing with electromagnetic waves

**active sensors**



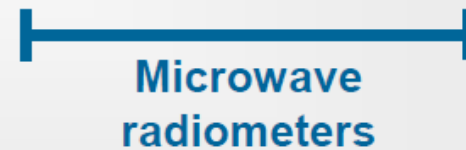
Frequency (Hz)



**optical sensors**

wave length

**passive sensors**



Microwaves: 300 MHz – 300 GHz:  
(1 m – 1 mm)

Cada pixel representa uma média em cada uma das três dimensões:

Espaço

Comprimento de onda

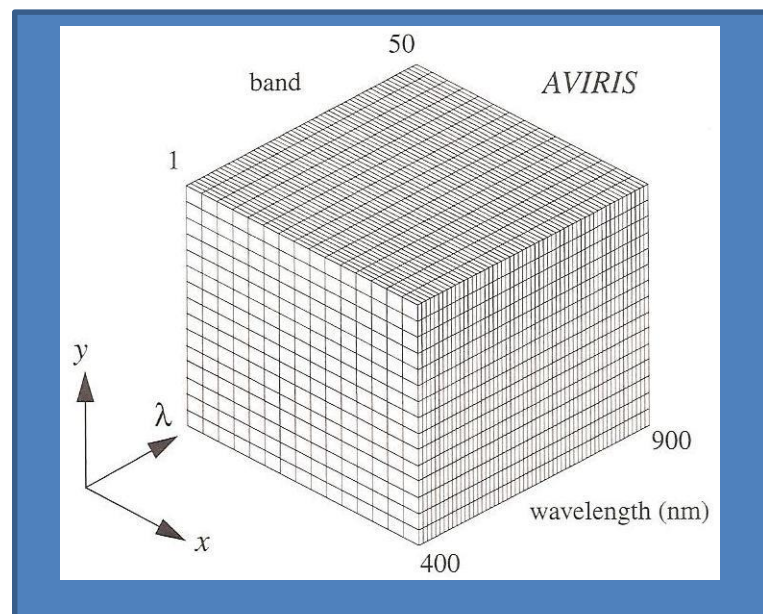
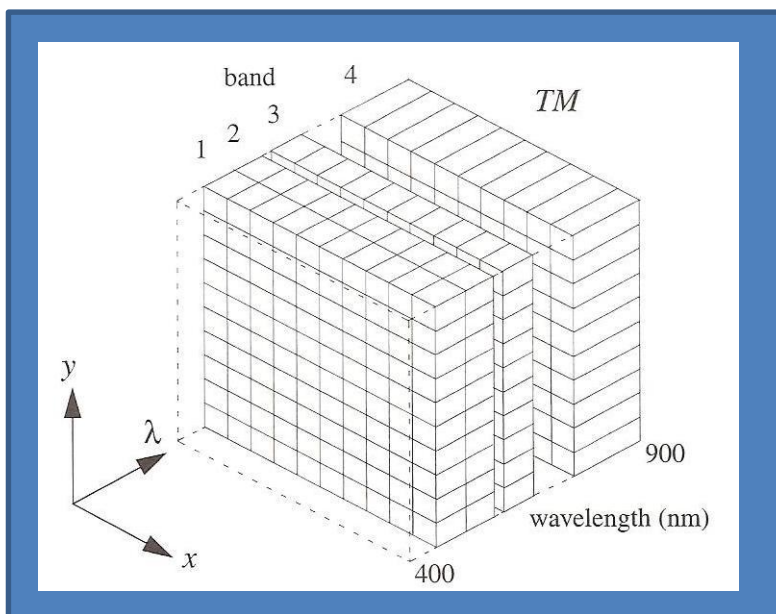
Tempo

A média no tempo é geralmente muito pequena (na ordem dos micro segundos para sensores whiskbroom como TM e milissegundos para sensores pushbroom como o SPOT) e é inconsequente na maioria das aplicações.

A média no espaço e no comprimento de onda define as características dos dados nestas dimensões críticas.

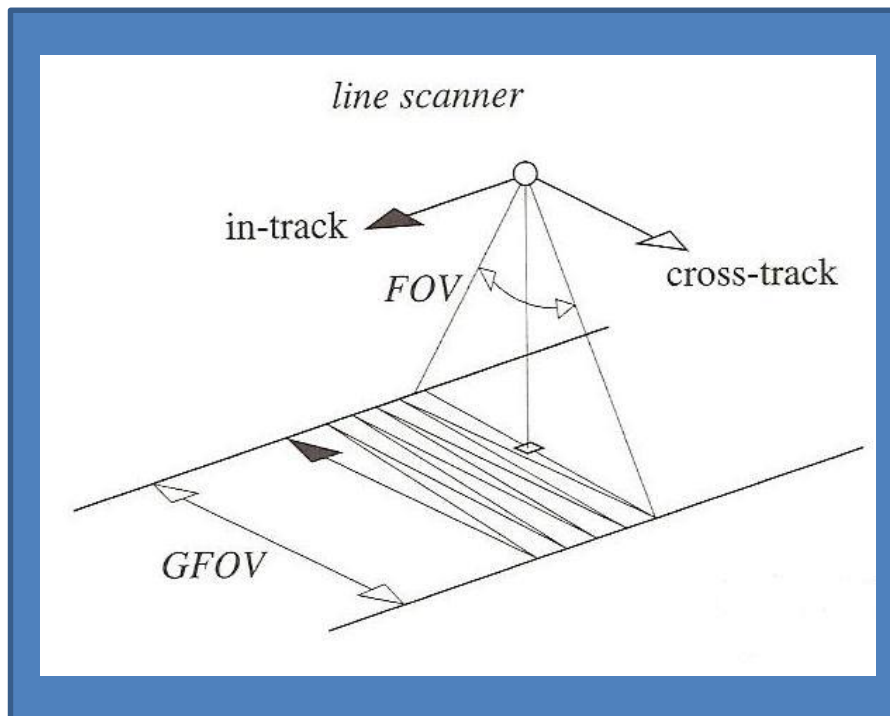
Whiskbroom =  
movimento rápido

Se considerarmos um espaço contínuo tri-dimensional paramétrico  $(x, y, \lambda)$ , definido com as coordenadas  $(x, y)$  e o comprimento de onda  $(\lambda)$  podemos visualizar cada pixel de uma imagem como representando uma integração sobre um elemento de volume pequeno.



# Sensores Ópticos

A grelha de píxeis que constitui a imagem digital é obtida por combinação do “scanning” na direcção perpendicular ao movimento do satélite (*cross-track*) e pelo movimento da plataforma no seu trajecto (*in-track*)

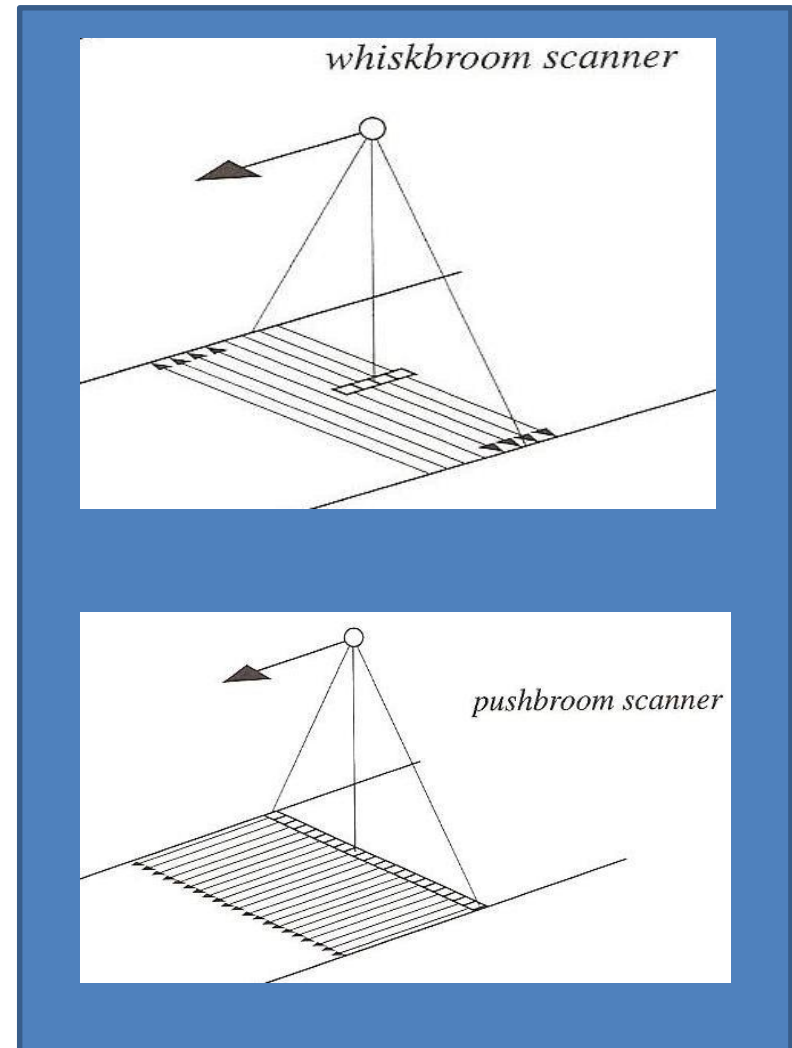


Um píxel é “criado” sempre que o sensor electronicamente regista uma amostra dos dados contínuos fornecidos pelo varrimento.

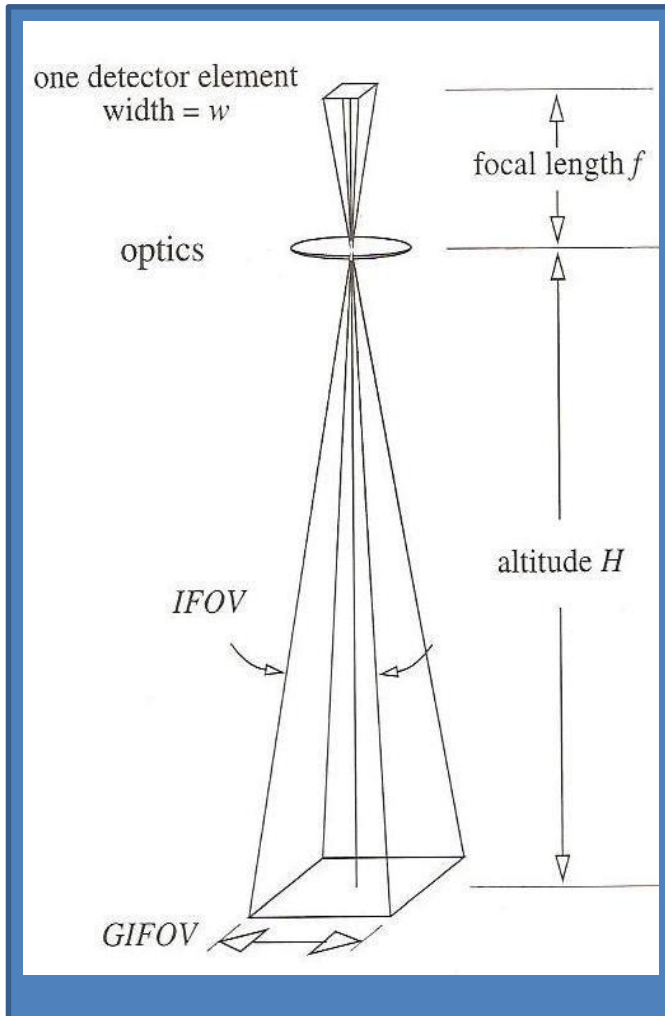
Um scanner linear usa um único elemento para varrer e registar a totalidade da imagem.

**Os scanners whiskbroom,** como o Landsat TM, usam vários elementos detectores alinhados com a direcção do movimento para efectuar o varrimento paralelo.

**Os scanners Pushbroom,** como o SPOT, têm um vector linear de detectores (sensores) com milhares de elementos, alinhados cross-track que varrem a totalidade da largura da imagem em paralelo.



# Sensores Ópticos



Se a taxa de amostragem é igual a um pixel por espaçamento entre detectores a relação para o GSI no nadir é simplesmente:

$$GIFOV = \text{dimensão dos detectores} \times \frac{H}{f}$$

OU

$$GIFOV = \text{dimensão dos detectores} \times m$$

Em que  $m = \frac{H}{f}$  é a

amplificação geométrica do solo para o plano focal do sensor

A quantidade mais frequentemente usada é o IFOV (Instantaneous Field of View) definido como o ângulo subtendido por um único detector no eixo do sistema óptico.

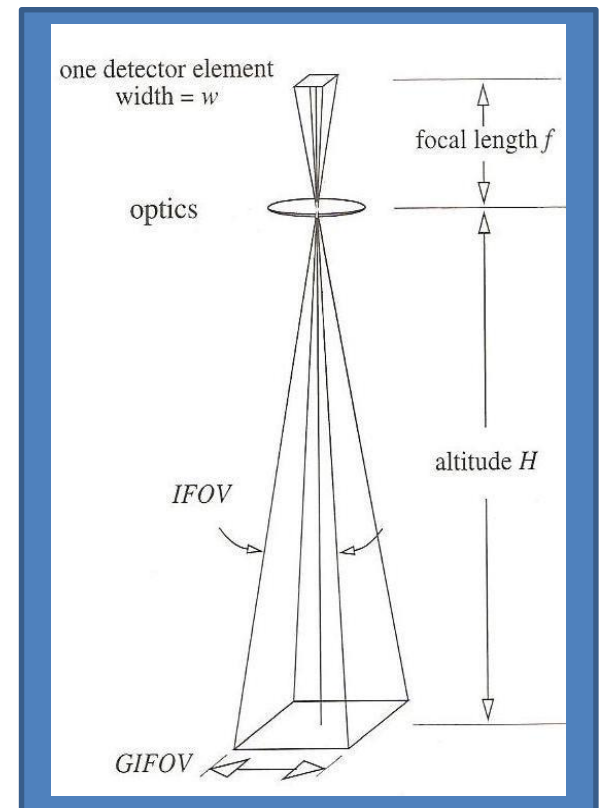
$$\text{IFOV} = \text{FOV} / (\text{número pixéis})$$

O IFOV é independente da altitude do satélite.

O valor de GIFOV é:

$$\text{GIFOV} = 2H \operatorname{tg}\left(\frac{\text{IFOV}}{2}\right)$$

ou GSD, Ground Sampling Distance





# Resolução Espacial

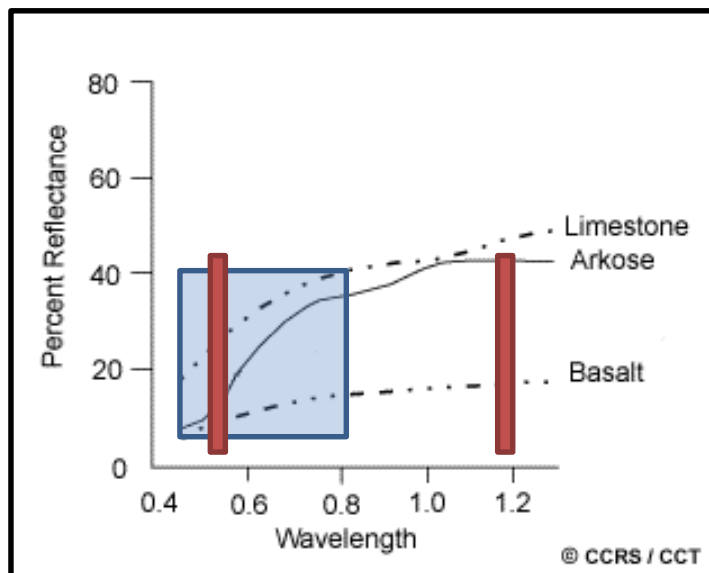
**A resolução espacial** é o valor do GIFOV, a menor que é representada na imagem.

Dizemos que a resolução **é baixa ou grosseira** quando não é possível observar elementos de pequena dimensão.

Dizemos que a resolução **é elevada** quando os pequenos objectos são detectáveis



# Resolução Espectral



A **Resolução Espectral** é a capacidade do sensor definir intervalos de comprimentos de onda finos.

Quanto mais fina a resolução espectral mais estreito o intervalo de comprimento de onda para uma determinada banda ou canal

Por exemplo estes tipos de rochas não poderão ser distinguidos com os intervalos de comprimentos de onda usados por este sensor.

# Resolução Espectral

---

Muitos sistemas de DR registam a energia em vários intervalos de comprimentos de onda separados com várias resoluções espectrais.



Estes sensores são referidos por:  
**Sensores multi-espectrais.**



Outros sensores mais avançados que detectam centenas de bandas muito estreitas desde o visível, ao IV próximo e médio do e.m. são chamados **Hiper-espectrais.**

Uma elevada resolução espectral facilita a discriminação entre diferentes alvos baseados na sua resposta espectral em cada uma das suas bandas estreitas

# Resolução Radiométrica



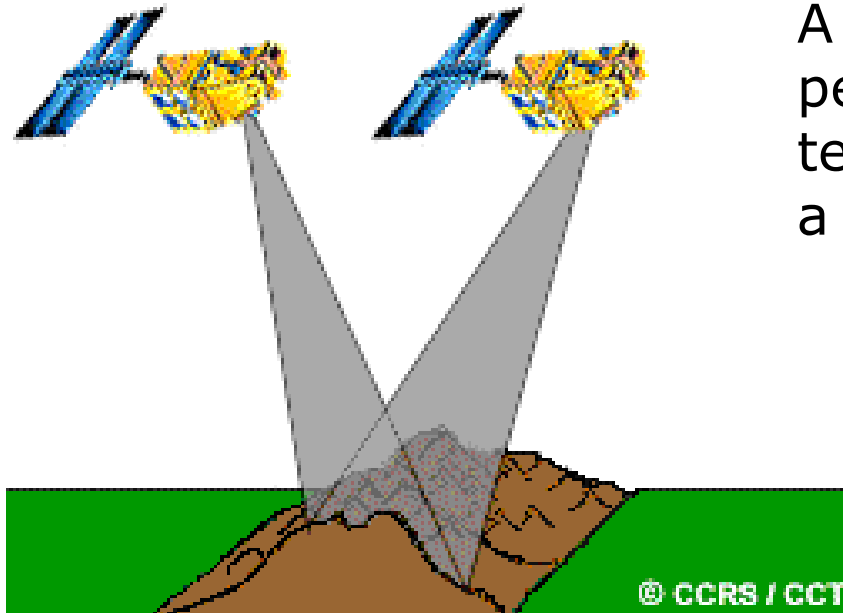
A resolução radiométrica de uma imagem descreve a capacidade de discriminar pequenas diferenças na energia.

Quanto maior a resolução radiométrica de um sensor mais sensível será na detecção de pequenas diferenças na energia reflectida ou emitida.

Quanto maior for o número de bits para representar os valores de intensidade de uma imagem maior será a sua resolução radiométrica.

( este assunto será retomado seguidamente)

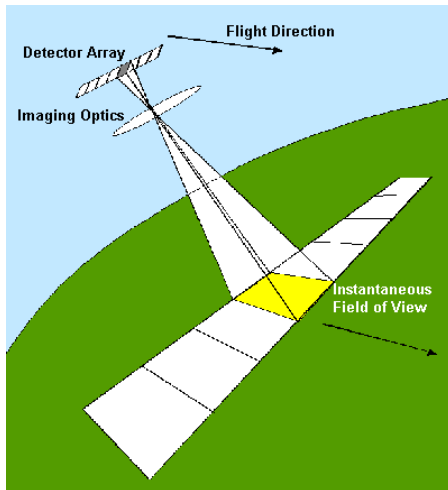
# Resolução Temporal



A resolução temporal é o período de revisita, ou seja o tempo que demora um satélite a completar um ciclo orbital.

O período de revisita é geralmente de vários dias. No caso do Sentinel1 é 12 dias, Landsat 15 dias, SPOT 26 dias.

Alguns satélites têm a capacidade de redireccionar os sensores e permitir registar dados de uma área em passagens (traços) diferentes separados por períodos de um até 5 dias.



Em cada pixel, é medido pelo sensor a **radiância** de uma área relativamente pequena do total da imagem.

A radiância “vista” pelo detector em cada pixel é convertida num sinal eléctrico e posteriormente quantificado num valor discreto inteiro:



**O Número Digital (DN)**

Nos dados digitais é usado um número finito de bits,  $Q$ , para codificar como números binários os dados contínuos de medição. O número discreto de DNs é dado por:

$$N_{DN} = 2^Q \quad (Q=8 \text{ bits} , N= 256 \text{ níveis})$$

Quanto maior o valor de  $Q$ , mais aproximado é o valor registado dos dados contínuos originais e maior a **resolução radiométrica** do sensor.

Os sensores SPOT e TM têm 8 bits por pixel, enquanto que o AVHRR tem 10 bits por pixel e o IKONOS tem 11 bits por pixel, MODIS 12 bits por pixel, Landsat-8 tem 12 bits.

Em resumo:

Um pixel é caracterizado, numa primeira ordem, por três quantidades:

**GIFOV**  
(resolução efectiva no terreno)

**resolução espectral**  
(numero de bandas)

**Resolução radiométrica**  
(numero de bits)

As imagens de Detecção Remota são guardadas no disco num dos três formatos:

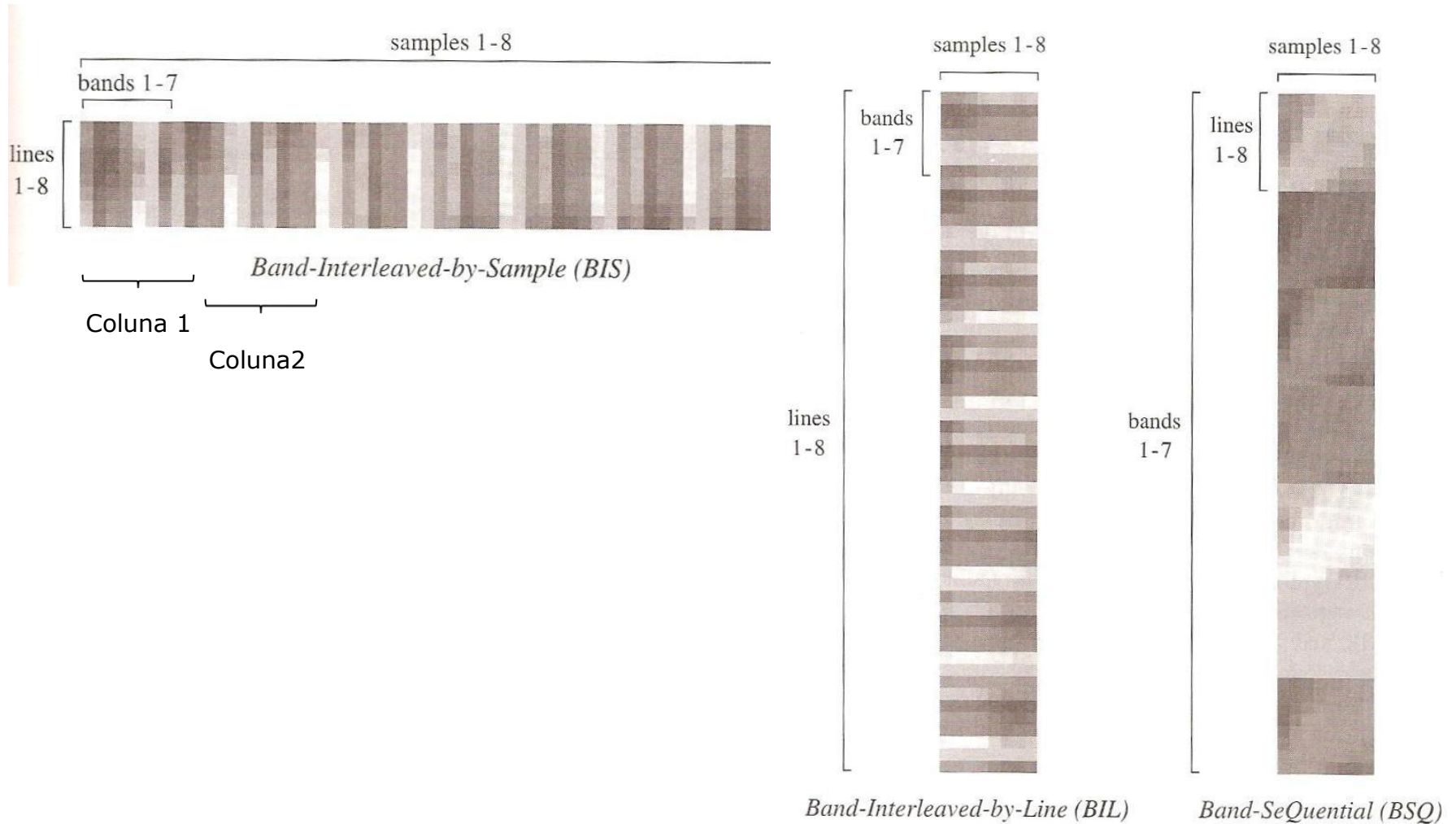
BSQ ( Band SeQuential )  
BIP ( Band Interleaved by Pixel )  
(BIS – Band Interleaved by Sample)  
BIL (Band Interleaved by Lines)

Estes formatos são determinados por diferentes ordenações das três dimensões dos dados. Do ponto de vista do tempo de acesso:

- ❑ o formato BSQ é preferível se estamos interessados em trabalhar individualmente com as bandas
- ❑ o formato BIS é preferível se estamos a trabalhar com todas as bandas numa pequena área.



# Sistemas de Imagem



# Distorção Geométrica das imagens

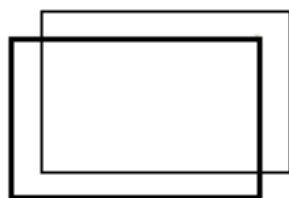
---

Qualquer sistema de DR terá distorções geométricas. Este é um problema inerente à DR uma vez que pretendemos representar a superfície da Terra 3D numa imagem bidimensional. (matematicamente equivalente ao problema da cartografia matemática, acrescida de outras deformações)

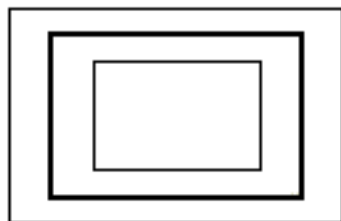
Os elementos que contribuem para a distorção geométrica das imagens são:

- a) O movimento do sistema de varrimento
- b) A instabilidade da plataforma.
- c) A atitude da plataforma
- d) O relevo do terreno
- e) Curvatura e rotação da Terra.

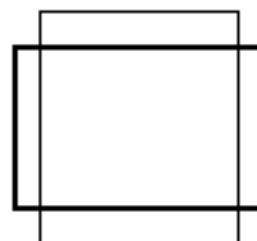
## External Distortions



(a) Shift error



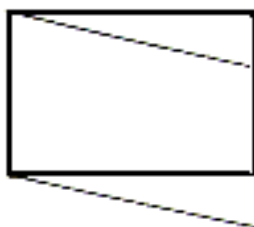
(b) Scale error



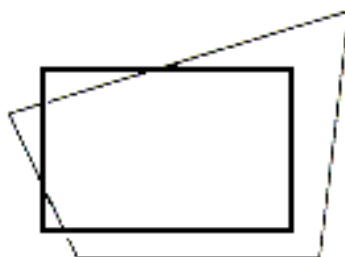
(c) V/H error



(d) Skew



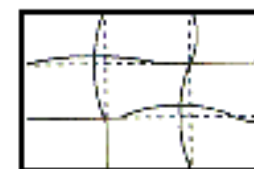
(e) Skew of scan line



(f) Projection distortion

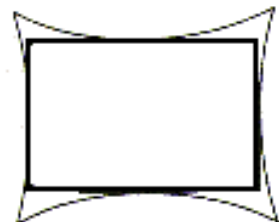


(g) Distortion due to  
Earth curvature

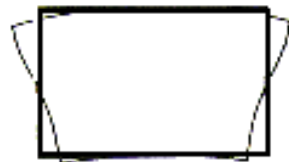


(h) Terrain relief  
Displacement

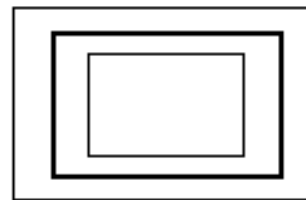
## Internal Distortions



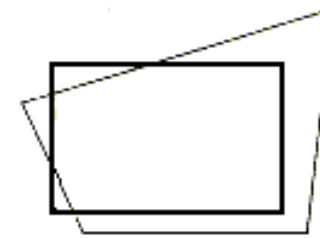
(a) Radial distortion



(b) Tegential distortion



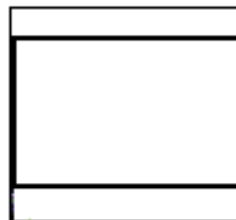
(c) Scale error



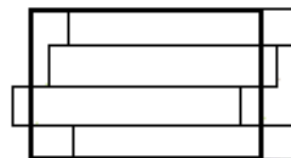
(d) Projection distortion



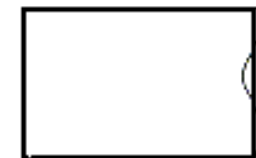
(e) Skew



(f) Along track scale error



(g) Step-wise distortion



(h) Scan-line scale error



Ciências  
ULisboa

Sentinel-1A's  
radar shows  
the  
metropolitan  
area of  
Portugal's  
capital,  
Lisbon, on 8  
October  
2014.



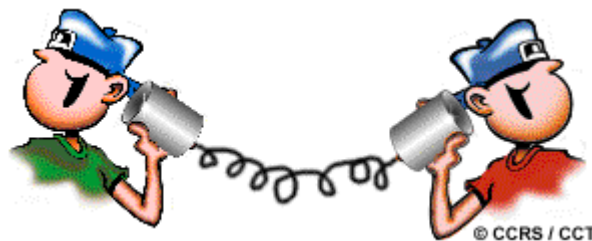


# FIM do 1º Capítulo

## Curiosidades e questões

# Questões

Pode a Detecção Remota usar algo mais que a radiação electromagnética?



## Resposta:

Embora o uso do termo detecção remota pressuponha o uso de radiação electromagnética, a definição mais geral de “aquisição de informação à distância”, não exclui outras formas de energia. O uso do som é uma alternativa óbvia.

Um exemplo são os sonares acústicos usados no mar.

# Questões

Assumindo que a velocidade da luz é  $3 \times 10^8$  m/s. Se a frequência de uma onda electromagnética é de 500.000 GHz (giga hertz GHz =  $10^9$  Hz), qual é o comprimento de onda da radiação? Exprese sua resposta em micrómetros ( $\mu\text{m}$ ).

**Resposta:**

$$c = \lambda f$$

$$3 \times 10^8 \text{ (m/s)} = \lambda \text{ (m)} (500000 \times 10^9 \text{ Hz})$$

$$\lambda = 3 \times 10^8 / 5 \times 10^{14} = 6 \times 10^{-7} \text{ m}$$

$$1 \text{ Hz} = 1 \text{ s}^{-1} (f=1/T)$$

Reposta :  $0.6 \mu\text{m}$



Quais seriam as condições atmosféricas ideais para a DR na área do visível?

## Resposta:

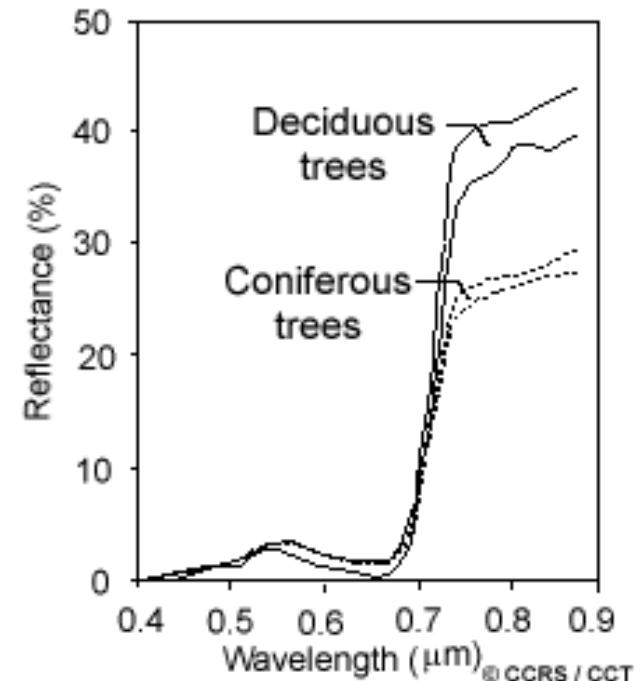
Por volta do meio-dia num dia de sol, seco, sem nuvens e nenhuma poluição seria o ideal para a DR.

Ao meio-dia o sol está no seu ponto mais alto, o que reduz a distancia que a radiação tem de percorrer e, portanto, os efeitos de difusão são mínimos.

# Questões

Se pretendêssemos mapear as árvores de folha caduca e as coníferas (por exemplo, pinheiros, ou abetos) numa floresta usando dados de DR, qual seria a melhor maneira de fazer este mapeamento?

Use as curvas de reflectância que ilustram o padrão de resposta espectral destas espécies para explicar a resposta.



## Resposta:

Como ambos os tipos de árvores aparecem verdes ao olho nu não poderemos usar a banda do visível.

Olhando para as curvas da reflectância para os dois tipos de árvores, é claro que seria difícil distinguir com qualquer um dos comprimentos de onda visíveis.

No entanto, no infravermelho próximo, embora ambos os tipos reflectam uma parte significativa da radiação, são claramente separáveis.

Assim, um sistema de DR que detecte o infravermelho próximo ( $0,8 \mu\text{m}$  de comprimento de onda) seria ideal para esta finalidade.

Qual é a vantagem de se trabalhar com várias bandas espectrais como combinação colorida em vez de se examinar cada uma das imagens individualmente?

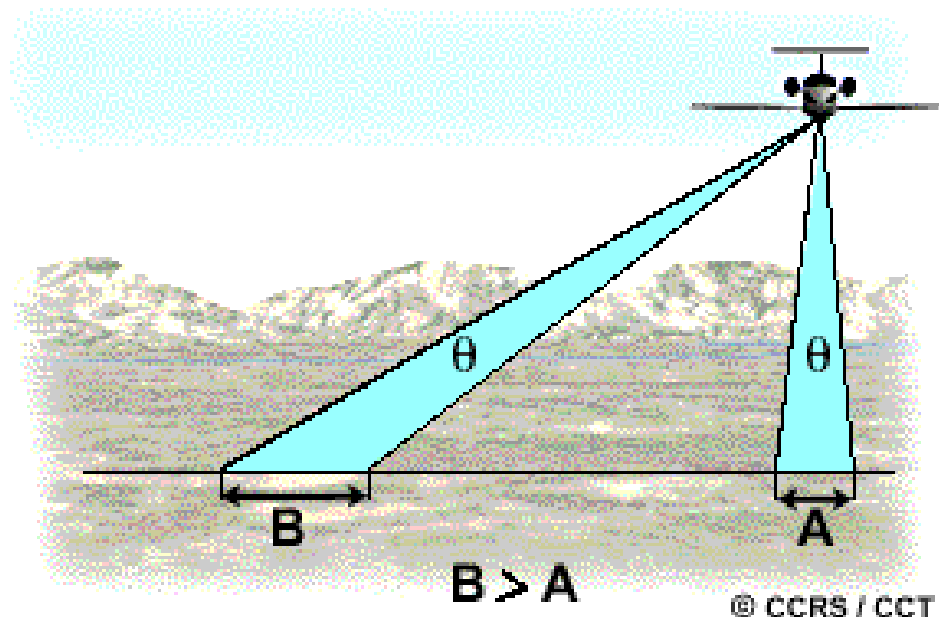
## Resposta:

Combinando diferentes canais de diferentes comprimentos de onda numa imagem , podemos conseguir identificar combinações de reflectância entre os diferentes canais que evidenciem entidades/ características que de outra forma não poderiam ser detectadas, se examinássemos um canal de cada vez.

Adicionalmente, estas combinações podem manifestar , elas mesmo, um subtil variação na cor (aos quais os nossos olhos sejam mais sensíveis) mais que as variações nos tons de cinzento que seriam vistos quando examinamos cada banda individualmente.

# Curiosidades

Se o IFOV é constante (o que é normalmente o caso), então a área no terreno representada no terreno no nadir terá uma maior escala de representação que os pixels afastados do nadir. Isto significa que a resolução espacial varia do centro da imagem para a periferia.



Existe uma relação entre a resolução espacial, espectral e radiométrica que deverá ser tomada em consideração no desenho do sensor.

Para uma maior resolução espacial o IFOV deverá ser reduzido.

Contudo, isto reduz a quantidade de energia que pode ser detectada uma vez que a área da célula no terreno passou a ser menor. Isto conduz a uma menor resolução radiométrica – a capacidade para detectar diferenças de energia mais finas.

Para aumentar a quantidade de energia detectada (e consequentemente a resolução radiométrica) sem reduzir a resolução espacial temos de aumentar a largura da banda detectada por cada canal ou banda.

Infelizmente, isto reduz a resolução espectral do sensor.

De forma inversa, uma resolução espacial mais grosseira permitirá um aumento da resolução radiométrica ou espectral.



Estes três tipos de resolução deverão ser balanceados em função das capacidades e objectivos da missão.

# Questões

1. Se a largura de banda espectral do satélite CASI (Compact Airborne Spectrographic Imager), com 288 canais, é exactamente de  $0.40\ \mu\text{m}$  a  $0.90\ \mu\text{m}$  e cada banda cobre um comprimento de onda de  $1.8\ \text{nm}$  (nanómetros,  $10^{-9}\ \text{m}$ ), haverá sobreposição entre as bandas espectrais?

## Resposta:

A largura de banda é  $0.90 - 0.40\ \mu\text{m} = 0.50\ \mu\text{m}$ .  
Se existem 288 canais de  $1.8\ \text{nm}$  cada, então:

$$1.8\ \text{nm} = 1.8 \times 10^{-9}\ \text{m}$$

$$1.8 \times 10^{-9}\ \text{m} \times 288 = 0.0000005184\ \text{m}$$

$$0.0000005184\ \text{m} = 0.5184\ \mu\text{m}$$

Como  $0.5184$  é maior que  $0.50$ , a resposta é afirmativa:

haverá sobreposição de algumas bandas entre as 288 bandas.



# Questões

---

Supondo que temos uma imagem digital com uma resolução radiométrica de 6 bits, qual é o número digital máximo representado nessa imagem?

Resposta:

$$2^6 = 2 \times 2 \times 2 \times 2 \times 2 \times 2 = 64.$$

Como os números digitais nas imagens começam no zero, quer dizer que o valor máximo representado é 63.



# Questões

---

1. Sabendo que o GFOV do Landsat é 185 km diga qual o valor do FOV.
  2. Sabendo que o Landsat tem um GIFOV de 30 m qual o valor de IFOV e quantos pixéis tem a imagem?
  3. Num ficheiro imagem em formato byte com 1000x2000 pixéis e com  $17.5 \times 10^5$  bytes, quantas bandas tem a imagem
  4. Uma imagem com 4 bandas, 1000 x 3000 pixéis em formato float, quantos bytes tem?
-

# Questões

Uma imagem digitalizada, 2 bandas 7 x 7, sistema BIL

5	3	4	5	4	5	5	5	5	4	6	7	7	7	2	2	3	4	4	4	6	2	4
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

6	5	5	6	5	2	2	3	3	6	6	8	5	3	5	7	6	6	8	2	2	6	6
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

9	8	7	3	4	5	6	8	8	7	3	6	8	8	8	7	4	3	5	8	8	8	7
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

1	3	6	8	7	2	3	2	4	5	8	7	1	0	0	4	6	7	3	3	2	1	3
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

6	7	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---

A imagem na sua forma convencional

PIXELS

		1	2	3	4	5	6	7
L	1							
I	2							
N	3							
E	4							
S	5							
	6							
	7							

BANDA 'A'

PIXELS

		1	2	3	4	5	6	7
L	1							
I	2							
N	3							
E	4							
S	5							
	6							
	7							

BANDA 'B'

A imagem na sua forma convencional

PIXELS

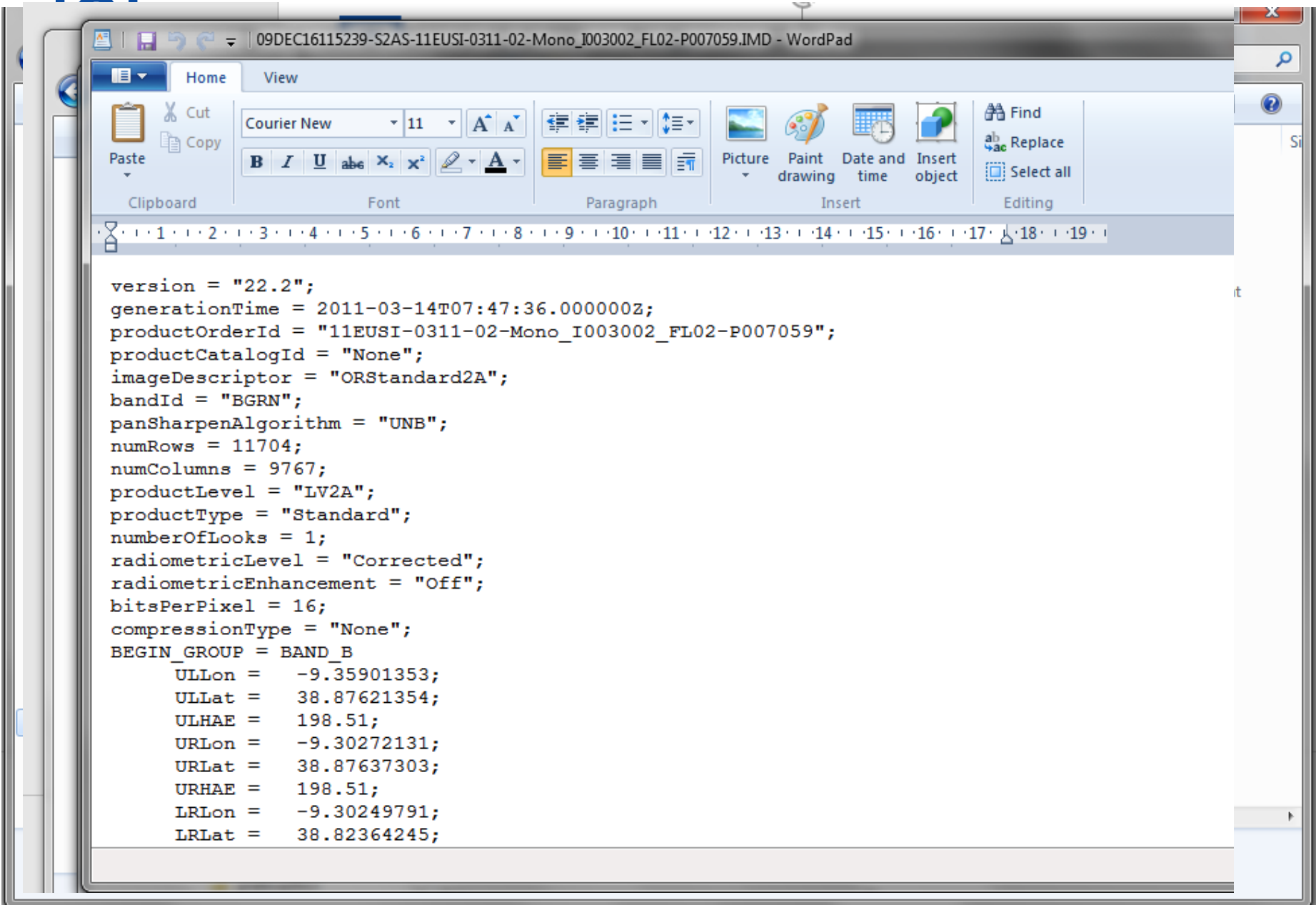
		1	2	3	4	5	6	7
L	1	5	3	4	5	4	5	5
I	2	2	2	3	4	4	4	6
N	3	2	2	3	3	6	6	8
E	4	2	2	6	6	9	8	7
S	5	3	6	8	8	8	7	4
	6	3	6	8	7	2	3	2
	7	4	6	7	3	3	2	1

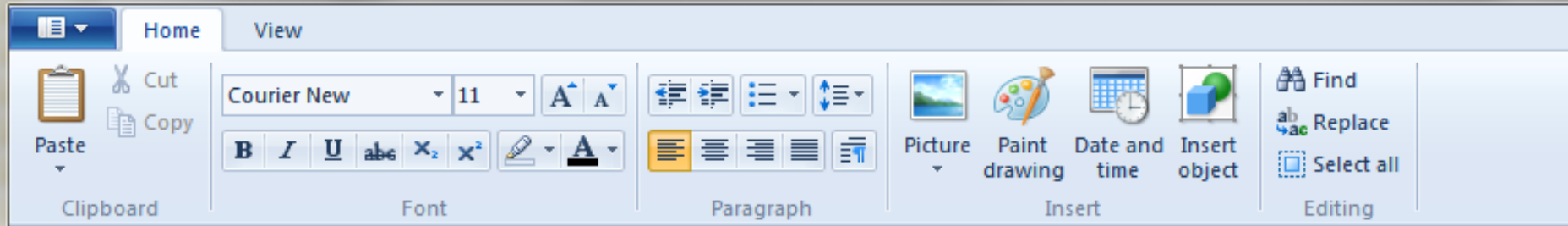
BANDA 'A'

PIXELS

		1	2	3	4	5	6	7
L	1	5	5	4	6	7	7	7
I	2	2	4	6	5	5	6	5
N	3	5	3	5	7	6	6	8
E	4	3	4	5	6	8	8	7
S	5	3	5	8	8	8	7	1
	6	4	5	8	7	1	0	0
	7	3	6	7	0	0	0	0

BANDA 'B'





```
ENVI
description = {
  NDVI Transform Result [Fri Feb 17 14:55:22 2017]}
samples = 3512
lines    = 2105
bands    = 1
header offset = 0
file type = ENVI Standard
data type = 4
interleave = bsq
sensor type = Unknown
byte order = 0
map info = {UTM, 1.000, 1.000, 498225.000, 4151565.000, 3.0000000000e+001, 3.0000000000e+001,
units=Meters}
coordinate system string = {PROJCS["WGS_1984_UTM_Zone_29N",GEOGCS["GCS_WGS_1984",DATUM["D_1984",6378137.0,298.257223563]],PRIMEM["Greenwich",0.0],UNIT["Degree",0.0174532925199433],["Transverse_Mercator"],PARAMETER["False_Easting",500000.0],PARAMETER["False_Northing",0.9.0],PARAMETER["Scale_Factor",0.9996],PARAMETER["Latitude_Of_Origin",0.0],UNIT["Meter",1.0]}
wavelength units = Unknown
band names = {
  NDVI (subset)}
```

map info

Lists geographic information in the following order:

- Projection name
- Reference (tie point) pixel **x** location (in file coordinates)
- Reference (tie point) pixel **y** location (in file coordinates)
- Pixel easting
- Pixel northing
- x pixel size
- y pixel size
- Projection zone (UTM only)
- North or South (UTM only)
- Datum
- Units

See [Enter Map Information for Georeferenced Files](#) for further details.

s follows:

```
offset values data reflectance offset values = REFLECTANCE_ADI_BAND_1 / sin(sun_elevation)
```

values

data type

The type of data representation:

- 1 = Byte: 8-bit unsigned integer
- 2 = Integer: 16-bit signed integer
- 3 = Long: 32-bit signed integer
- 4 = Floating-point: 32-bit single-precision
- 5 = Double-precision: 64-bit double-precision floating-point
- 6 = Complex: Real-imaginary pair of single-precision floating-point
- 9 = Double-precision complex: Real-imaginary pair of double precision floating-point
- 12 = Unsigned integer: 16-bit
- 13 = Unsigned long integer: 32-bit
- 14 = 64-bit long integer (signed)
- 15 = 64-bit unsigned long integer (unsigned)

default bands

Indicates which band numbers to automatically load into the Data Manager **Greyscale** or **R**, **G**, and **B** fields every time the file is opened. By default, a new image is automatically loaded when a file that has default bands defined in its header is opened. If only one band number is used, then ENVI loads a greyscale image.

default stretch

Determines what type of stretch (% linear, linear range, Gaussian, equalization, square root) to use when ENVI displays the image.

dem band

Index (starting at 1) of a selected [DEM band associated with the image](#). The dem band is not written if the DEM file contains a single band, or if the first band is chosen. In these cases, the dem band value defaults to 0.

dem file

Path and filename of a [DEM associated with the image](#).

description



```
49 - nImages=fscanf(fid1, '%d', 1);
50 - numbPixels=size(find(mask > 0), 1);
51 - mean=zeros(nImages, dim);
52 - std=zeros(nImages, dim);
53
54 - for i=1:nImages
55 -     img_name=fscanf(fid1, '%s\n', 1);
56 -     disp(strcat('Image: ', img_name));
57 -     cd(strcat(path_results, img_name));
58
59     %NDVI
60 -     fid3=fopen('B8.img', 'r', 'b');
61 -     aa=uint16(fread(fid3, [nColumns*nLines, 1], 'uint16', 'b'));
62 -     fclose(fid3);
63 -     aa=single(aa);
64 -     b8=reshape(aa, [nColumns, nLines]);
65 -     clear aa
66 -     fid3=fopen('B4.img', 'r', 'b');
67 -     aa=uint16(fread(fid3, [nColumns*nLines, 1], 'uint16', 'b'));
68 -     fclose(fid3);
69 -     aa=single(aa);
70 -     b5=reshape(aa, [nColumns, nLines]);
71 -     clear aa
72
73 -     aa= b8+b5;
74 -     ndvi=(b8-b5)./aa;
75 -     clear aa b5 b8
76     % figure(2);
77     % imagesc(ndvi);
78     % colormap(gray);
79 -     for j=1:dim
80 -         aa =find(mask==j); %pixeis da parcela j
81 -         soma=sum(ndvi(aa));
82 -         bb=ndvi(aa).*ndvi(aa);
83 -         soma2=sum(bb);
```



Ciências  
ULisboa

# Sentinel Hub, <https://scihub.copernicus.eu/dhus/#/home>

The screenshot displays the Sentinel Scientific Data Hub (Dhus) interface. The browser address bar shows the URL <https://scihub.copernicus.eu/dhus/#/home>. The page title is "Sentinels Scientific Data Hub".

On the left side, there is a search panel with the following sections:

- Advanced Search** (with a "Clear" button)
- Sensing period**: From: [ ] to: [ ]
- Ingestion period**: From: [ ] to: [ ]
- Mission: Sentinel-1** (selected):
  - Product Type (SLC, GRD, OCN)
  - Polarisation (e.g. HH, WV, HV, VH, ...)
  - Sensor Mode (SM, IW, EW, WV)
  - Relative Orbit Number (from 1 to 175)
- Mission: Sentinel-2** (not selected):
  - Cloud Cover % (e.g. [0 TO 9.4])

The main area of the interface is a map of Portugal, showing a large orange rectangular search area over the Lisbon region. The map includes labels for various cities and locations such as Santarém, Évora, Lisboa, and Setúbal. The bottom of the screen shows the Windows taskbar with several open applications and the system tray displaying the date and time as 11:53 on 07-03-2016.