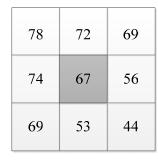
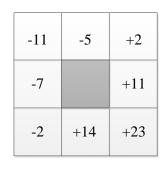
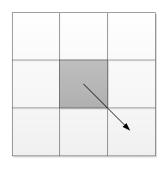
1. 题目:基于D8的水流方向矩阵计算

水流方向指水流离开格网时的流向,它决定着地表径流的方向及网格单元之间流量的分配。水流方向矩阵是流域分析、坡长等计算的基础,是实现流域分析中水流累积矩阵、流域网络提取等环节的前提。因此,水流方向矩阵是DEM流域分析的基础矩阵之一。

目前,水流方向的确定主要分为单流向和多流向算法两种。而D8算法,即最大坡降算法作为单流向算法的代表,由于其直观简单,在数字流域分析中应用较为广泛,并已集成到诸如ArcGIS等主流GIS软件中。D8算法的基本思想是:在3×3局部窗口中,找出八个周边单元中一个最陡的坡度作为其水流流出的方向,如下图所示。







原始DEM

与中心格网高差

中心单元流向

图13×3窗口中心单元流向确定

现有某一区域DEM数据, 试采用D8算法计算该区域的水流方向矩阵。

2. 主要数学公式:

在3×3局部窗口中,设中心格网为c,其流向即在其相邻八个格网点i (i=1,2,3,...,8) 中选择,i满足条件:

$$\max\{k \times (z_c - z_i)\}$$
; $i = 1,2,3,...,8$

当i位于东南或南北方向时,k=1; 当位于对角线方向时, $k=\frac{1}{\sqrt{2}}$ 。

3. 基本要求

- (1) 以提供的测试DEM数据作为源数据, 计算每个格网单元的水流方向;
- (2) 由于D8算法的高效实现方法是递归算法,因此考虑到计算效率故在程

序设计时最好采用递归算法。

(说明:一般在进行水流方向判断之前,需要对原始DEM进行填平处理。考虑到比赛时间的限制,故本处提供的DEM数据已经过填平处理。)

4. 上交成果

- (1)程序(包括源程序和可执行程序);
- (2)程序设计和开发报告。

测试数据(TestData.txt)及数据格式说明:

(1) 栅格数据头

/*表示栅格格网行数/ ncols 47 nrows 39 /*表示栅格格网列数/ /*表示栅格图像数据左下角 x 值/ xllcorner 681685.29052734 /*表示栅格图像数据的左下角 v 值/ vllcorner 4131944.4567261 /*表示栅格图像格网的分辨率(格网格网尺寸)/ cellsize 25 /*空值标志,即无效值用-9999代替/ NODATA value -9999

(2) 栅格数据体

ncols *nrows 矩阵的栅格格网高程值。 如下图所示

