**Google Earth Engine en R**



***Vol. 01***

**Antony Barja**

**Índice**

[Introducción a rgee](#_bookmark0) 2

[Instalación de rgee y otros](#_bookmark1) 2

[Sintáxis básica de rgee](#_bookmark2) 3

[Explorando el cátalago de datos de Google Earth Engine](#_bookmark3) 3

[Explorando y visualizando imágenes Landsat,Sentinel,MODIS y Aster](#_bookmark4) 4

[Cálculo de índices espectrales](#_bookmark5) 10

[Caso prático: Mapeo de deslizamientos con rgee](#_bookmark6) 13

[Ámbito de estudio](#_bookmark7) 13

[Obtención de imágenes Sentinel - 2](#_bookmark8) 13

[Clasificación No Supervisada](#_bookmark9) 14

[Transformar un objeto ee.Image a un objeto Raster\*](#_bookmark10) 15

[Seleccionar el mejor cluster que carácteriza la amenaza (cluster 6 y 5)](#_bookmark11) 16

[Elaboración de mapa final](#_bookmark12) 16

***rgee created by : Cesar Aybar, Qiusheng Wu, Lesly Bautista, Roy Yali, Antony Barja***

1

# Introducción a rgee

**rgee** es una “librería cliente” de Earth Engine para R, que permite a los usuarios aprovechar las ventajas que presenta el ecosistema espacial de R dentro de Google Earth Engine y viceversa.

Todas las clases, módulos y funciones de la API de Python de Earth Engine están disponibles en R gracias a la librería reticulate ; finalmente rgee adiciona nuevos features como el diseño del imput y output de datos, la visualización en mapas interactivos, la facil extracción de series de tiempo, el manejo y la visualización de metadatos.

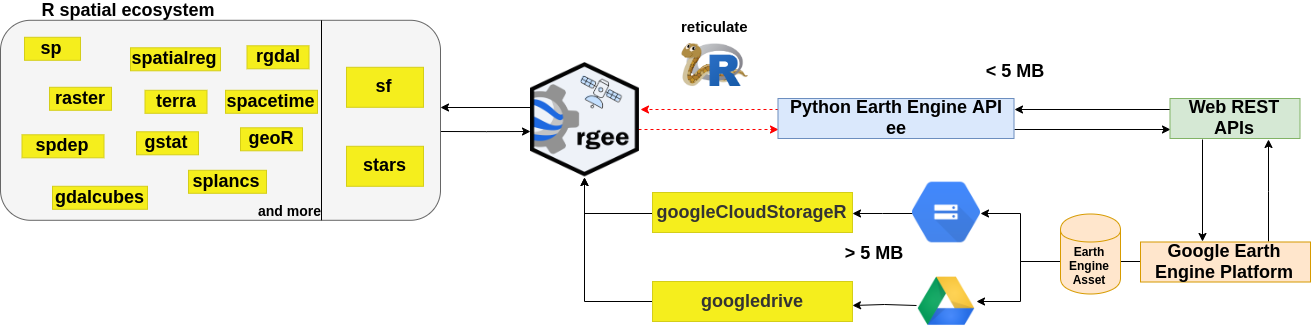
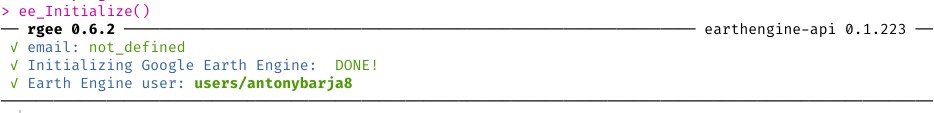


Figura 1: Arquitectura de rgee

# 

# Instalación de rgee y otros

Para instalar rgee solo necesitamos correr los siguientes comandos:



remotes**::install\_github**('r-spatial/rgee')

**library**(rgee) **ee\_install**() **ee\_Initialize**()

Para poder potencializar nuestro análisis geoespacial vamos a instalar algunas liberías adi- cionales, estás son las siguientes:

**install.packages**('mapview') *# Para visualizar de forma interáctiva* **install.packages**('tidyverse') *# Para ciencia de datos* **install.packages**('sf') *# Para manejar datos vectoriales* **install.packages**('raster') *# Para manejar datos raster* **install.packages**('cptcity') *# Para manejar paletas de colores* **install.packages**('ggmap') *# Para manejar tipos de basemap*

Para activar o llamar cada una de las liberías instaladas, empleamos la siguente función **library() | requiere()**

**library**(mapview) **library**(tidyverse) **library**(sf) **library**(raster) **library**(cptcity) **library**(ggmap)

# Sintáxis básica de rgee

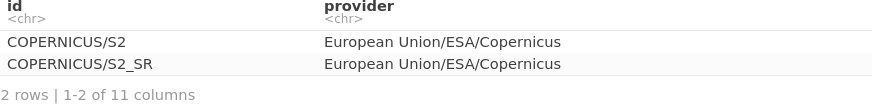
rgee presenta una sintaxis muy similar a la de JavaScript o a la de Python como se muestra en la siguiente figura (Fig.02); sin embargo, hay algunas consideraciones que debes de tomar en cuenta, y esto se detalla en el siguiente enlace **[aquí.](https://r-spatial.github.io/rgee/articles/considerations.html)**



Figura 2: Sintaxis de GEE en Js, Python y R

# Explorando el cátalago de datos de Google

# Earth Engine





**ee\_search\_dataset**() **> ee\_search\_type**('ImageCollection') **>**

**ee\_search\_provider**('European Union/ESA/Copernicus') **> ee\_search\_title**('Sentinel-2')

La función **ee\_search\_display()** nos permite visualizar el catálogo de imágenes satelitales dentro de la misma plataforma de GEE como se muestra en la siguiente figura (Fig.03)



**ee\_search\_dataset**() **> ee\_search\_type**('ImageCollection') **>**

**ee\_search\_provider**('European Union/ESA/Copernicus') **> ee\_search\_title**('Sentinel-2') **>**

**ee\_search\_display**()

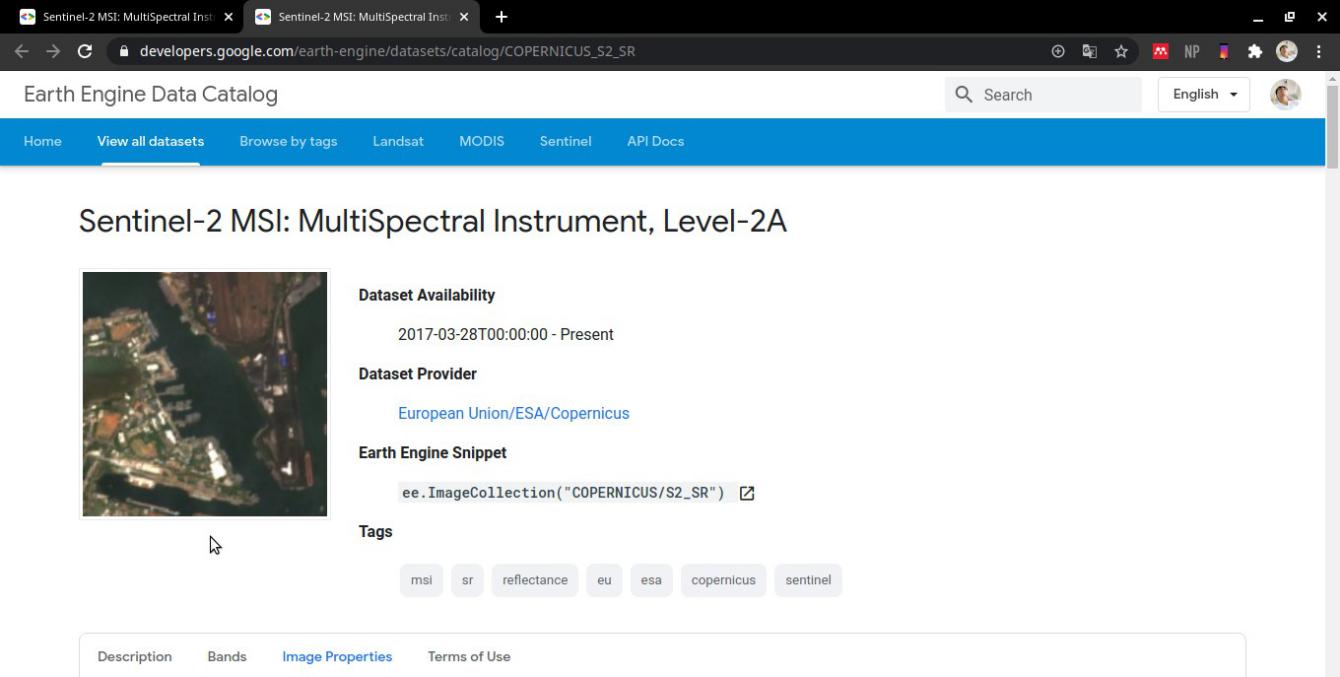
Visualización del cátagalo de Google Earth Engine dentro de R

Figura 3: Catálogo de GEE



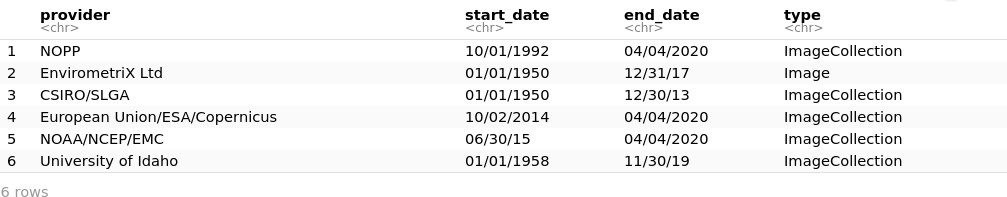
**ee\_search\_dataset**() **> colnames**()





**ee\_search\_dataset**() **>**

**select**('provider','start\_date', 'end\_date','type') **> head**()

****

**Explorando y visualizando imágenes Landsat, Sentinel,**

# **MODIS y Aster**

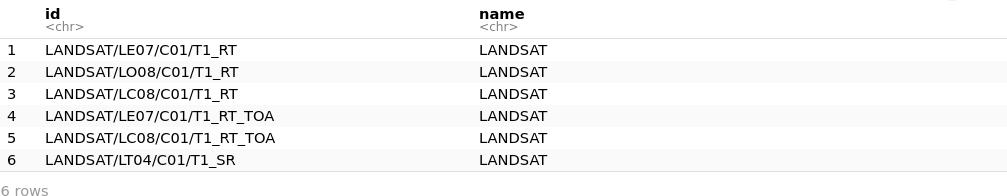
**Landsat**



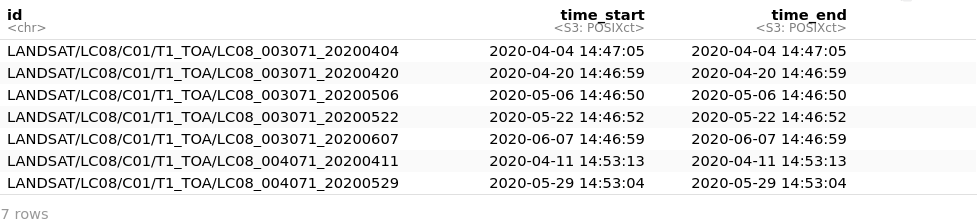
**ee\_search\_dataset**() **> select**(id) **>**

**filter**(**str\_detect**(id, 'LANDSAT')) **> mutate**(name = 'LANDSAT') **>**

**head**()

****

**Imágenes de Landsat8 disponibles por fechas para una ubicación especifica:**



disponible <- ee**$ImageCollection**('LANDSAT/LC08/C01/T1\_TOA')**$ filterDate**('2020-04-01','2020-06-30')**$**

**filterBounds**(ee**$**Geometry**$Point**(**-**71.68,**-**15.65))

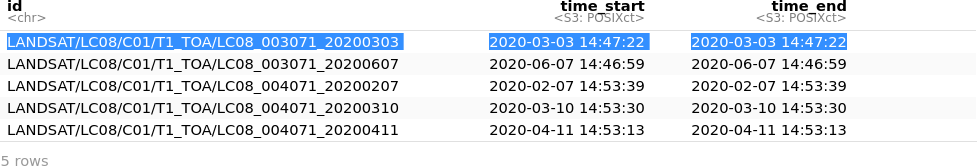
**ee\_get\_date\_ic**(disponible)

**Visualización de la mejor escena:**

lista <- ee**$ImageCollection**('LANDSAT/LC08/C01/T1\_TOA')**$ filterDate**('2020-01-01','2020-07-01')**$**

**filterBounds**(ee**$**Geometry**$Point**(**-**71.68,**-**15.65))**$ filterMetadata**('CLOUD\_COVER','less\_than',10)

**ee\_get\_date\_ic**(lista)



viz = **list**(min = 0,

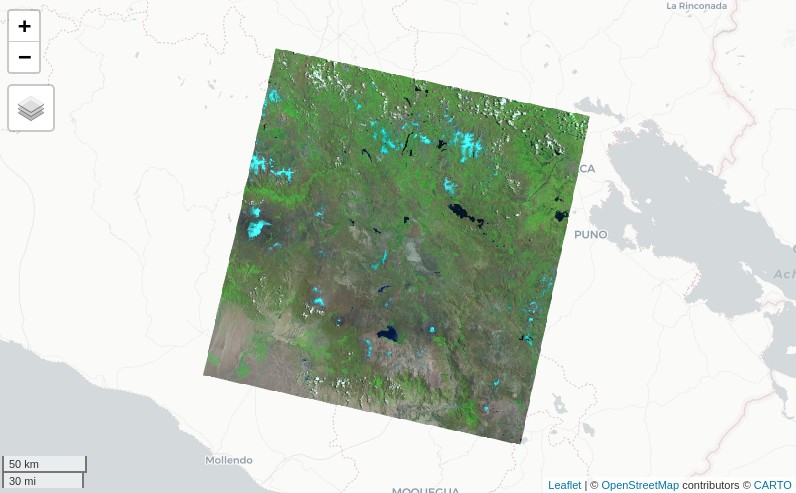
max = 0.7,

bands = **c**('B7','B5','B4'),

gamma = 1.75)

landsat <- ee**$Image**('LANDSAT/LC08/C01/T1\_TOA/LC08\_003071\_20200303') Map**$centerObject**(eeObject = landsat,zoom = 8)

Map**$addLayer**(eeObject = landsat,visParams = viz)



**Visualización de imágenes sentinel 1 y 2**

**Sentinel-1**



latlon <- ee**$**Geometry**$Point**(**-**69.96,**-**12.84)

coleccionVV <- ee**$ImageCollection**('COPERNICUS/S1\_GRD')**$ filterDate**('2016-01-01', '2016-05-31')**$**

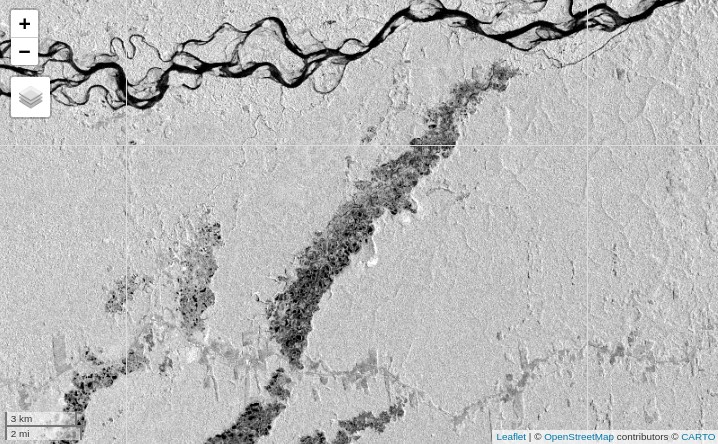
**filter**(ee**$**Filter**$eq**('instrumentMode', 'IW'))**$ filter**(ee**$**Filter**$eq**('orbitProperties\_pass', 'ASCENDING'))**$ filterMetadata**('resolution\_meters', 'equals' , 10)**$ filterBounds**(latlon)**$**

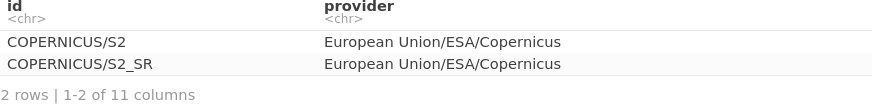
**select**('VV')

Map**$centerObject**(latlon,zoom = 12) coleccionVV**$**

**median**() **>**

Map**$addLayer**(visParams = **list**(min= -20 , max= -5))



**Sentinel-2**



id <- 'COPERNICUS/S2/20160917T150612\_20160917T150614\_T19LCF'

sen2 <- ee**$Image**(id) Map**$centerObject**(latlon,zoom = 12)

sen2 **>**

Map**$addLayer**(visParams = **list**(min = 450,

max =3500,

bands= **c**('B11','B8A','B2'),

gamma = 0.5))

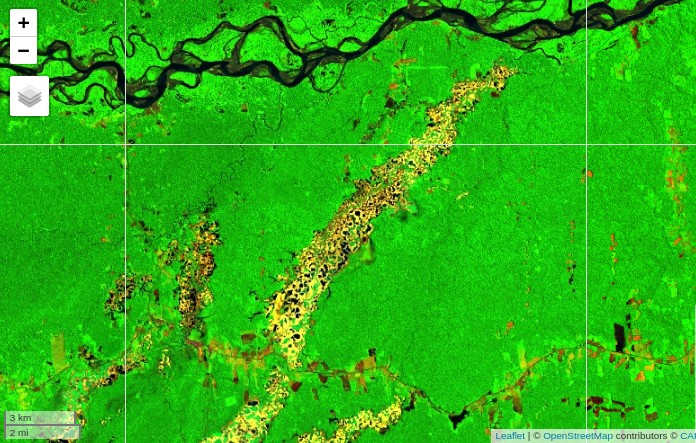
coleccion\_sen2 <- ee**$ImageCollection**('COPERNICUS/S2')**$**

**filterDate**('2016-01-01','2016-12-30')**$**

**filterBounds**(latlon)**$**

**filterMetadata**('CLOUDY\_PIXEL\_PERCENTAGE','less\_than',5)

**ee\_get\_date\_ic**(coleccion\_sen2)



**Visualización de imágenes MODIS**

list\_modis <- ee**$ImageCollection**('MODIS/006/MOD13A2')**$ filterDate**('2016-01-01','2016-12-31')**$**

**filterBounds**(latlon)**$ select**("NDVI")

**Visualizando una escena promedio de un mes específico**

modis\_feb <- ee**$Image**(list\_modis**$filterDate**('2016-02-01','2016-02-29')**$**



**mean**()

viz <- **list**(min = 0.0,

max = 9000.0,

bands = "NDVI", palette = **c**(

'FFFFFF', 'CE7E45',

'DF923D', 'F1B555',

'FCD163', '99B718',

'74A901', '66A000',

'529400', '3E8601',

'207401', '056201',

'004C00', '023B01',

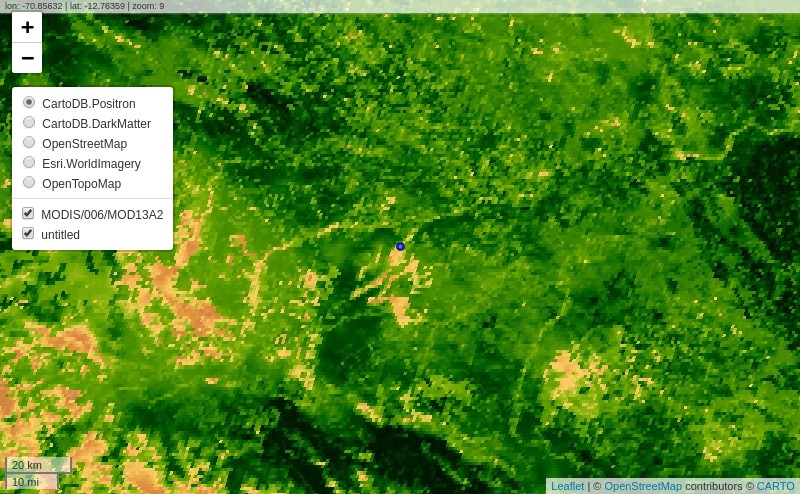
'012E01', '011D01', '011301')

)

Map**$centerObject**(latlon, zoom = 9) modis\_feb **>**

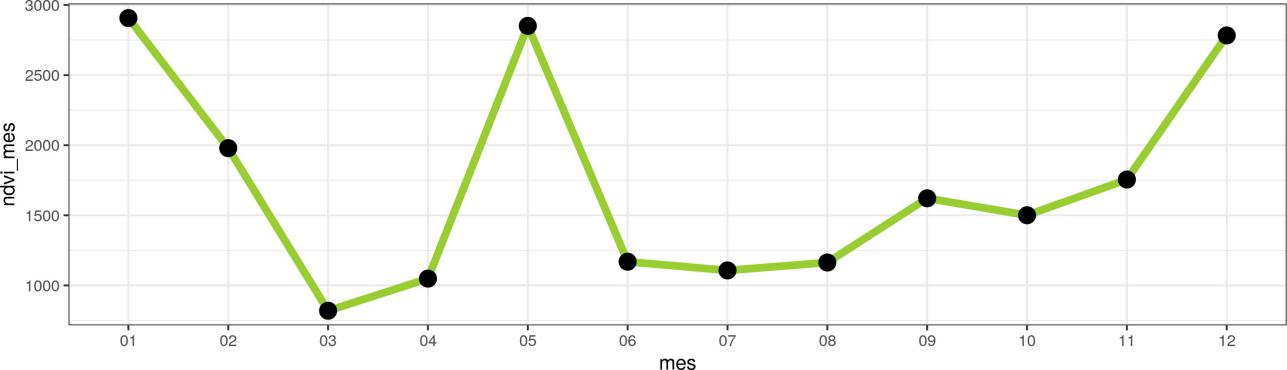
Map**$addLayer**(visParams = viz) **+**

Map**$addLayer**(latlon,visParams = **list**(color = '0518DC'))



Con **rgee** puedes analizar series de tiempos de forma rápida y con pocas lineas de código, para está ocación vamos a ver la variación mensual de nuestro punto de control en campo.

obs: **ee\_extract()** nos permite estraer los valores pixeles a la geometría asociada





ndvi\_ts <- **ee\_extract**(list\_modis,

latlon,

fun = ee**$**Reducer**$mean**())

**colnames**(ndvi\_ts) <- **sprintf**(" 02d", 1**:**12) ndvi\_ts **>**

reshape2**::melt**() **>**

**separate**(variable,into = **c**("año","mes","día"),sep = "\_") **> group\_by**(mes) **>**

**summarise**(ndvi\_mes =**mean**(value)) **> mutate**(id = 1) **>**

**ggplot**(**aes**(x = mes,y = ndvi\_mes)) **+ geom\_line**(**aes**(group = id),color = "#9ACD32",lwd = 2) **+ geom\_point**(size = 4) **+**

**theme\_bw**()

**Visualización de imágenes ASTER**

list\_aster <- ee**$ImageCollection**('ASTER/AST\_L1T\_003')**$ filterDate**('2016-01-01', '2018-12-15')**$**

**filterBounds**(latlon)**$ filterMetadata**('CLOUDCOVER','less\_than',1)

**ee\_get\_date\_ic**(list\_aster)



**Seleccionamos la segunda escena**



id <- 'ASTER/AST\_L1T\_003/20180728150533'

Map**$centerObject**(latlon,zoom = 12)

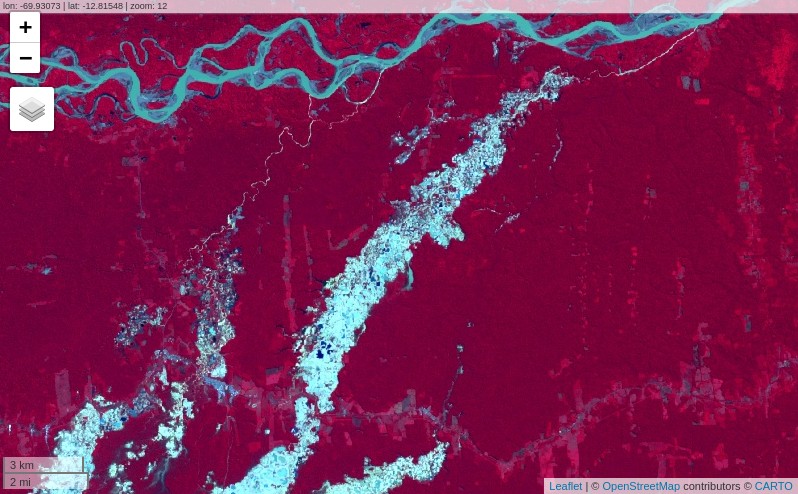
ee**$Image**(id) **>**

Map**$addLayer**(visParams = **list**(min = 25,

max = 150,

bands = **c**('B3N','B02','B01'),

gamma = 1.2))

****

**Cálculo de índices espectrales**

Dentro de **R** puedes crear tus propias funciones y puedes calcular cualquier indices espectral, pero existen algunas funciones nativas dentro de rgee como normalizedDifference que te permiten calcular el ndvi y otros indices derivados.

**NDVI en Sentinel2**



Map**$centerObject**(latlon,zoom = 12) viz <- **list**(palette = **c**(

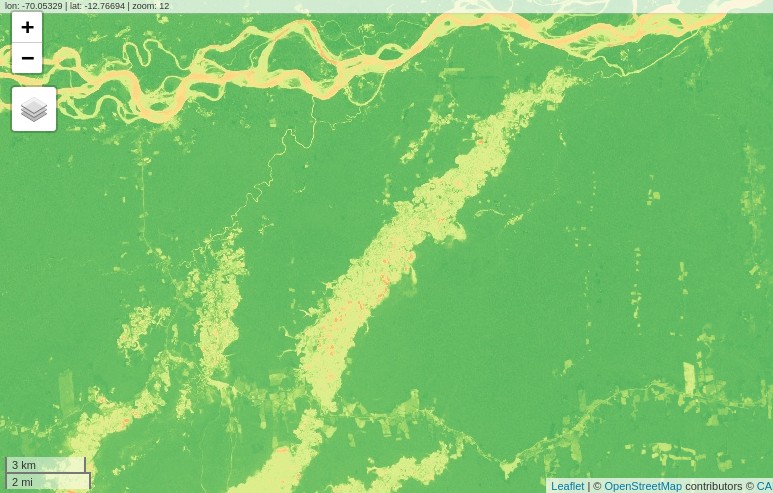
"#d73027", "#f46d43",

"#fdae61", "#fee08b", "#d9ef8b", "#a6d96a", "#66bd63", "#1a9850")

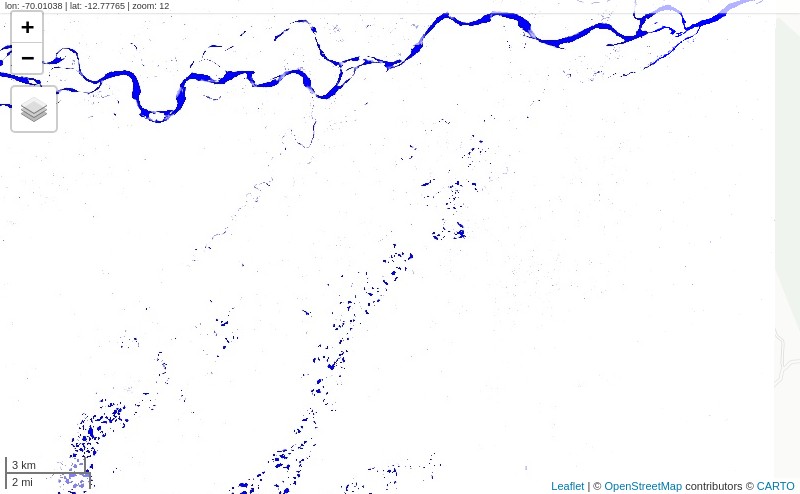
)

sen2**$normalizedDifference**(**c**('B8A','B4')) **>**

Map**$addLayer**(visParams = viz)



**NDWI en Sentinel2**





viz <- **list**( min = -0.15,

max = 0.65, palette = **c**(

'#ffff', '#ffff', '#ffff',

'#ffff', '#ffff', '#0000ff', '#0000ff')

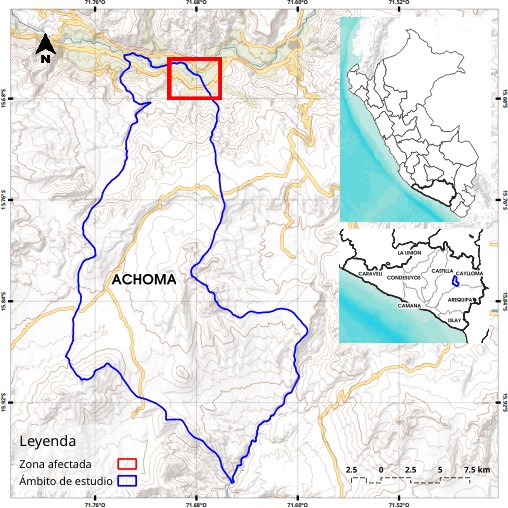
)

sen2**$normalizedDifference**(**c**('B8','B11')) **>**

Map**$addLayer**(visParams = viz)

# Caso prático:Mapeo de deslizamientos con rgee

# Ámbito de estudio



**Obtención de imágenes Sentinel - 2**

box <- ee**$**Geometry**$Rectangle**(coords = **c**(**-**71.72,**-**15.67,**-**71.67,**-**15.64),

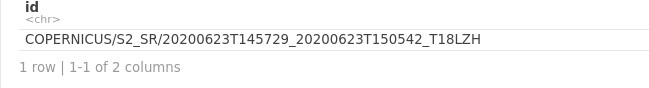
proj = "EPSG:4326",

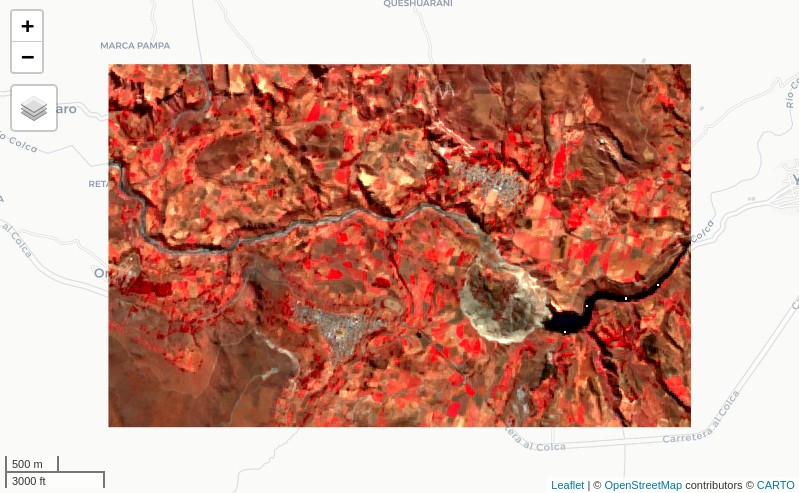
geodesic = FALSE) coleccion\_sen2 <- ee**$ImageCollection**('COPERNICUS/S2\_SR')**$**

**filterDate**('2020-06-23','2020-06-28')**$**

**filterBounds**(box)**$ filterMetadata**('CLOUDY\_PIXEL\_PERCENTAGE','less\_than',40)

**ee\_get\_date\_ic**(coleccion\_sen2)





id\_img <- 'COPERNICUS/S2\_SR/20200623T145729\_20200623T150542\_T18LZH'

sen2 <- ee**$Image**(id\_img)**$ clip**(box)

Map**$centerObject**(box)

viz <-**list**(min = 450,

max =3500,

bands= **c**('B8A','B4','B3'),

gamma = 1.2)

Map**$addLayer**(sen2,visParams = viz)

**Clasificación No Supervisada**

*# Conjunto de datos de entrenamiento*

training <- sen2**$sample**( region = box,

scale = 10,

numPixels = 10000

)

*# Generar el número cluster y entrenear*

clusterer <- ee**$**Clusterer**$wekaKMeans**(10)**$train**(training)

*# Clasificar la imágenes usando el cluster entrenado*

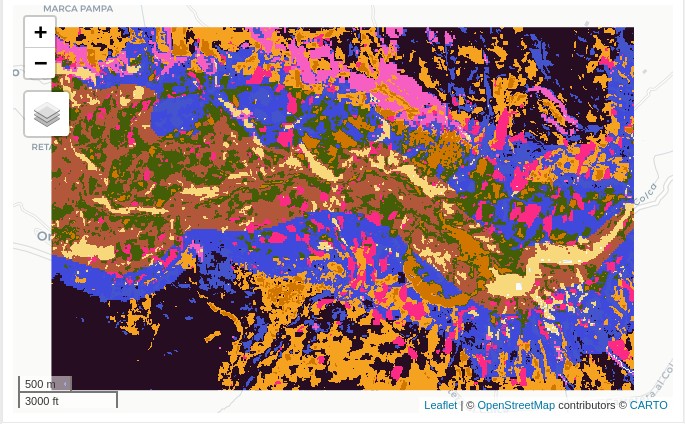
result <- sen2**$cluster**(clusterer)

*# Visualización de la imágen clasificada*

Map**$centerObject**(box) Map**$addLayer**(

eeObject = result**$randomVisualizer**(), name = "clusters"

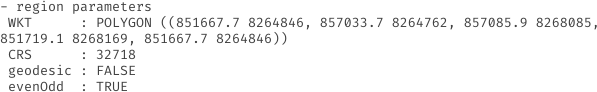
)



# Transformar un objeto ee.Image a uno

# bjeto Raster\*

Rgee tiene funciones para transformar un objeto de earhtengine a un objeto de tipo ras- ter\* dentro de R, para esto vamos usar la función **ee\_as\_raster()** como se muestra en la siguiente linea de código:





result **> ee\_as\_raster**(region = box,

scale = 10,) -> img\_clas

# Seleccionar el mejor cluster que carácteriza

# la amenaza (cluster 6 y 5)

img\_clas **>**



**projectRaster**(crs = '+proj=longlat +ellps=WGS84 +datum=WGS84 +no\_defs

**as**('SpatialPixelsDataFrame') **> subset**(cluster **<=** 6 **&** cluster **>** 5 ) **> raster**() **>**

**as.data.frame**(xy = TRUE) **> na.omit**() **>**

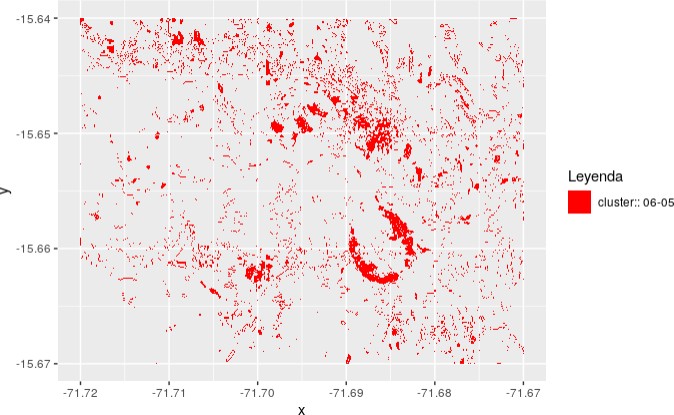
**mutate**(id = 1) -> clase\_des

*# Visualización simple usando ggplot*

clase\_des **> ggplot**() **+**

') **>**

**geom\_tile**(**aes**(x = x, y = y, fill = **factor**(id,labels = 'cluster:: 06-05')))**+ scale\_fill\_manual**(values = "red",name= "Leyenda")



# Elaboración de mapa final



us <- **c**(left = -71.72,

bottom = -15.67,

right = -71.67,

top = -15.64)

**get\_map**(us,

zoom = 14,

maptype = "satellite") **> ggmap**() **+**

**geom\_tile**(data = clase\_des,

**aes**(x = x,

y = y,

fill = **factor**(id,

labels = "cluster\_06\_05"))) **+ scale\_fill\_manual**(values = "red",

name= "Map") **+ ggtitle**("Kmeans-clustering - Sentinel2") **+ theme**(plot.title = **element\_text**(lineheight =.4,

face="bold"), legend.position = **c**(0.10,0.05))

