

A new network structure of cloud detection

王树立

2020 年 1 月 17 日

摘要

云检测是应用遥感图像时重要的预处理步骤，一直是遥感领域中的研究热点。目前，很多方法基于单个像素的光谱，利用先验知识，通过设置合适的阈值，对像素进行分类。但这些方法往往没有考虑地物波段之间的关系，且无法利用图像的空间信息，对一些地物往往会造成误分，如冰雪。随着深度学习的发展，出现了一些利用神经网络做云识别的方法。但目前提出的神经网络大部分是为了处理 RGB 图像的，这些方法没有考虑遥感图像多波段的特点，将现有的网络结构直接应用于遥感图像。且目前的神经网络在保持边缘细节与扩大感受野之间存在着难以协调的矛盾。本文中，我们提出了一种兼顾细节与感受野的新型网络结构，充分考虑遥感图像多波段的优势，叫做勺形网络，专门用于多波段的遥感图像云检测。我们用 landsat8 数据做实验，取得了优于 Fmask 的实验结果。

1 Introduction

卫星遥感数据在当今社会的生产和生活中扮演者至关重要的角色，农业、气象、交通运输等领域的发展都离不开遥感数据的支持。随着科技的发展，遥感数据变得越来越多，且越来越容易获得。海量的多波段遥感数据也迫切需要高效率和高鲁棒性的算法进行处理和数据挖掘。同时，云层作为光学遥感图像的主要污染源，对遥感图像的应用造成了极大的限制。所以对云检测算法的研究一直是遥感领域中的热点。

云检测的任务是在遥感图像中逐像素地确定每一个像素点是否为云，若是简单地将像素分为云和非云两类，那么云检测就是一个输入一副图像，输出一个同等大小的二值化图像的过程。传统的实时云检测方法往往基于阈值。算法所采用阈值的可靠性往往依赖于传感器精度和专家对所采集数据物理含义的理解。有静态阈值的，也有动态阈值的。此类方法实现简单，便于理解，可解释性强，在一般情况下可以取得较好的效果，但当地面覆盖了冰、雪、沙漠，或云为薄卷云、小积云时，云和地面难以区分。随着相关技术的发展，基于云纹理和空间特征的检测方法以及模式识别等技术在云检测方向上得到了广泛的应用。这类方法在具备先验知识的条件下可以获得较好的分类效果，但人为干预极大地影响检测效率。

近年来,深度学习在自然语言处理、降维、图像分类、目标检测、语义分割等方面取得了诸多成果。从 AlexNet 开始,深度学习开始席卷图像处理领域。一些文章将高分辨率图像切割成一张张小图或超像素,对图片或超像素进行分类,将其分为有云、无云两类或多云、少云、无云三类,但这降低了图像的分辨率。云检测其实是图像分割任务 Pixel-level labeling tasks,图像分割可以定义为一种特定的图像处理技术,用于将图像划分为两个或两个以上有意义的区域。对于图像分割任务,输入一副图像,输出也是一副图像。

Long 提出 FCN [8] 是 CNN 语义分割的开山之作,通过将普通 CNN 分类网络后的全连接层变为卷积层,实现了 pixel-level labeling。从此,不带全连接层的全卷积神经网络开始在语义分割任务上大放异彩。随后提出的 U-Net [9] 是一种结构对称的网络,丰富了 decoder 部分。这两个算法的提出,奠定了 encoder-decoder 结构在语义分割领域的主流位置,其中,encoder 的作用是提取空间特征,decoder 的作用是解析空间特征,并将图像还原到原来的大小。以后的网络,大部分都在这个框架下。需要注意的是,FCN 与 U-Net 都用到了跳层连接,这其实揭示了端到端语义分割的一个主流矛盾:既需要全局的感受野来完成分类任务,又需要在边缘部位,用局部信息和低层的低级视觉信息来达到准确的边缘分割。Seg-Net [1] 引入了一种新的上采样方式,叫做反池化,减少了大量参数,提升了计算性能,但准确率一般。Deeplab [3-5] 系列,用 resnet 作为基模型;利用空洞卷积在不损失分辨率和边缘信息的情况下增大感受野;引入一种类似于金字塔结构的模块-ASPP 模块,以检测不同大小的物体;使用并抛弃了条件随机场。

目前也有很多方法将全卷积网络应用于遥感图像的云检测 [2, 7],但很少有人会针对遥感图像多波段的特点对神经网络的结构进行针对性的设计。需要注意的是,这些神经网络模型是针对 RGB 图像设计的,这些图像中的每个像素只有三个特征,对只具有三个特征的 RGB 图像做语义分割必然提取极其复杂的空间特征,而遥感图像往往具有多个甚至几十个波段,且光谱特征是地物最本质的特征,所以有必要针对遥感图像的这种特性,设计一种有针对性的网络。

在这篇文章中,我们提出了一个新颖的、简单的网络,叫做勺形卷积网络,主要包括三部分。第一部分,光谱特征提取部分,为了充分利用遥感图像多波段的特性,利用多层的 1×1 卷积核,对原始遥感图像进行波段特征提取,输出多幅特征图。第二部分,考虑到复杂的下垫面是云检测中的难点,为了适应不同的下垫面,同时为了精简网络结构,选择方差最大的三幅特征图,输入到下一部分。这里只选择三幅是因为人眼可以根据假彩色图很好地识别云,说明三幅特征图足够得到很好的效果。第三部分,利用全卷积网络对图像进行空间特征提取。这一步我们对 U-Net 进行了简化,减少了深度与下采样次数。实验结果表明,该方法可以在模型参数大大减小的情况下,明显提高云检测精度。实验所用的所有代码均在 github 可见。

2 Materials and Methods

2.1 Training and Evaluation Data

我们采用的光学遥感卫星数据集来自 landsat8 卫星。2013 年 2 月 11 日，美国航空航天局 (NASA) 成功发射 Landsat-8 卫星。Landsat-8 卫星上携带两个传感器，分别是 OLI 陆地成像仪 (Operational Land Imager) 和 TIRS 热红外传感器 (Thermal Infrared Sensor)。Landsat-8 卫星一共有 11 个波段，波段 1-7, 9-11 的空间分辨率为 30 米，波段 8 为 15 米分辨率的全色波段，卫星每 16 天可以实现一次全球覆盖。

为了对模型进行训练与测试,我们利用已有的全球云和云影验证数据集“L8 Biome Cloud Validation Masks”[6], 该数据集共有 96 景图片, 包含 8 个种类的下垫面 (including Barren, Forest, Grass/Crops, Shrubland, Snow/Ice, Urban, Water, Wetlands, 每景图片的标签均是人工标注, 可信度较高。每个文件包含 .TIF 格式的 Landsat 8 Level-1 数据文件、质量文件和 .img (ENVI) 格式的真值标签。

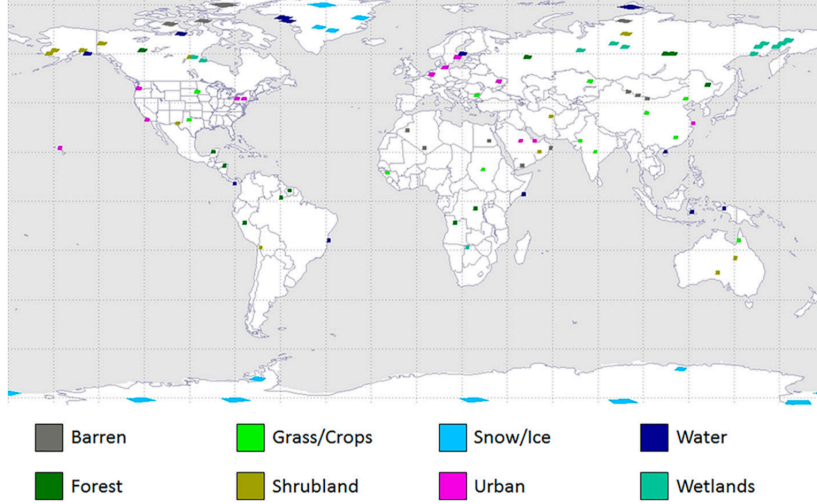


图 1: Global distribution of the 96 unique Landsat 8 Cloud Cover Assessment (CCA) scenes, sorted by International Geosphere-Biosphere Programme (IGBP) biome. Twelve scenes were selected for each of the eight biomes.

value	0	64	128	192	255
Interpretation	Fill	Cloud Shadow	Clear	Thin Cloud	Cloud

表 1: L8 Biome 数据人工标注标志位

我们将标签简单地分为云与非云两类，将每景 L8 图像均匀切割为 256*256 大小的小

图，切割时过滤掉带填充值的图片，因此，图像边缘的填充像素并不会出现在训练与测试的步骤中。训练集与测试集的比例为 8:2。

2.2 Network Architecture

我们的模型主要分为两部分：我们考虑到遥感图像中单个像素的多光谱特征，以及在云检测中，下垫面对检测结果具有较大的影响，因此，与一般的图像分割模型不同，我们的模型在前面增加了光谱特征提取层，加上后面的空间光谱融合层，共两部分。第一部分，我们使用 1×1 的卷积核提取地物光谱特征，我们期望可以提取出类似 NDVI 这样在光谱上具有辨识度的特征。而且，使用 1×1 的卷积核可以显著减少参数个数，增加计算效率。第二部分，我们使用简化的 U-Net 网络来做空间与光谱的融合。《简单介绍 unet》通过降低深度，减小通道数量来减少参数与计算量。在这一层，主要使用 3×3 的卷积核来考虑空间信息，使用最大池化层来增加感受野。每一次进行最大池化操作，都会使特征图变为原来的四分之一，并为后续的卷积核增加感受野。一般情况下，特征图每变我们认为，光谱特征是地物最本质的特征，通过增加 1×1 的卷积核，不仅可以为后续卷积层提供易于分辨的特征，降低后续卷积层的拟合难度，而且相比于大量使用 3×3 的卷积核， 1×1 的卷积核参数仅仅为 3×3 卷积核的九分之一，大大减少了设备的内存占用以及计算资源的消耗。

上采样的方式有四种：插值法，反卷积，反池化，超分辨率重建领域的亚像素卷积插值。双线性插值是目前在语义分割中用的比较多的一种插值方式，比如 FCN 中就是用的这种方法。在 CNN 上下文中，反卷积是卷积的逆过程，卷积用于提取空间信息，反卷积用于解析空间信息。在实现上，反卷积是卷积的转置，所以反卷积也叫做转置卷积。反池化是池化的逆过程，在池化过程中，记录下 max-pooling 在对应 kernel 中的坐标，在反池化过程中，将一个元素根据 kernel 进行放大，根据之前的坐标将元素填写进去，其他位置补 0。在下采样的时候记录 max 的位置，上采样的时候最大值的位置还原，其它位置填 0。反池化是速度最快的上采样操作，计算量和参数也特别少，但是准确率一般。虽然理论上，由于反卷积具有更多的参数，所以反卷积可以更好的学习特征，但是有研究表明，如果参数配置不当，反卷积很容易出现输出 feature map 带有明显棋盘状的现象【Odena, et al., "Deconvolution and Checkerboard Artifacts", Distill, 2016. <http://doi.org/10.23>】，双线性差值可以取得与反卷积相同甚至更好的效果。因此，我们选择参数少且效果好的双线性差值法。

传统的 CNN 为了考虑更多的空间信息，需要获得更大的感受野，因此在重构过程中会产生粗糙的输出 [J. Long, E. Shelhamer, and T. Darrell. Fully convolutional networks for semantic segmentation. In CVPR, 2015.]。最大池化层的存在进一步降低了获得精细分割输出的机会 [L.-C. Chen, G. Papandreou, I. Kokkinos, K. Murphy, and A. L. Yuille. Semantic image segmentation with deep convolutional nets and fully connected crfs. In ICLR, 2015.]。例如，这可能导致语义分割任务中出现非清晰的边界和类似斑点的形状。为了解决这个问题，Shuai Zheng 等人 [Conditional Random Fields as Recurrent Neural Networks] 提出了

FCN-CRF

近年来,有很多研究将 attention 机制加入到语义分割模型中来。在神经网络中,非线性主要来源于激活函数与池化,attention 的引入增加了非线性,一部分人以此来解释 attention 的有效性。

参考文献

- [1] Vijay Badrinarayanan, Alex Kendall, and Roberto Cipolla. Segnet: A deep convolutional encoder-decoder architecture for image segmentation, 2015.
- [2] Dengfeng Chai, Shawn Newsam, Hankui K Zhang, Yifan Qiu, and Jingfeng Huang. Cloud and cloud shadow detection in landsat imagery based on deep convolutional neural networks. *Remote sensing of environment*, 225:307–316, 2019.
- [3] Liang-Chieh Chen, George Papandreou, Iasonas Kokkinos, Kevin Murphy, and Alan L. Yuille. Semantic image segmentation with deep convolutional nets and fully connected crfs, 2014.
- [4] Liang-Chieh Chen, George Papandreou, Iasonas Kokkinos, Kevin Murphy, and Alan L. Yuille. Deeplab: Semantic image segmentation with deep convolutional nets, atrous convolution, and fully connected crfs. *IEEE transactions on pattern analysis and machine intelligence*, 40(4):834–848, 2017.
- [5] Liang-Chieh Chen, George Papandreou, Florian Schroff, and Hartwig Adam. Rethinking atrous convolution for semantic image segmentation, 2017.
- [6] Steve Foga, Pat L Scaramuzza, Song Guo, Zhe Zhu, Ronald D Dilley Jr, Tim Beckmann, Gail L Schmidt, John L Dwyer, M Joseph Hughes, and Brady Laue. Cloud detection algorithm comparison and validation for operational landsat data products. *Remote sensing of environment*, 194:379–390, 2017.
- [7] Jacob Høxbroe Jeppesen, Rune Hylsberg Jacobsen, Fadil Inceoglu, and Thomas Skjødeberg Toftegaard. A cloud detection algorithm for satellite imagery based on deep learning. *Remote Sensing of Environment*, 229:247–259, 2019.
- [8] Jonathan Long, Evan Shelhamer, and Trevor Darrell. Fully convolutional networks for semantic segmentation. In *Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition*, pages 3431–3440, 2015.
- [9] Olaf Ronneberger, Philipp Fischer, and Thomas Brox. U-net: Convolutional networks for biomedical image segmentation, 2015.