

**ĐẠI HỌC QUỐC GIA HÀ NỘI  
TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ**



**Ninh Hải Đăng**

**ỨNG DỤNG VIỄN THÁM VÀ HỌC SÂU TRONG  
GIÁM SÁT BIỂN ĐỘNG RỪNG TỈNH CÀ MAU**

**ĐỒ ÁN TỐT NGHIỆP ĐẠI HỌC HỆ CHÍNH QUY**

**Ngành: Công nghệ Hàng không Vũ trụ**

**HÀ NỘI - 2025**

**ĐẠI HỌC QUỐC GIA HÀ NỘI  
TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ**



**Ninh Hải Đăng**

**ỨNG DỤNG VIỄN THÁM VÀ HỌC SÂU TRONG GIÁM  
SÁT BIỂN ĐỘNG RỪNG TỈNH CÀ MAU**

**ĐỒ ÁN TỐT NGHIỆP ĐẠI HỌC HỆ CHÍNH QUY**

**Ngành: Công nghệ Hàng không Vũ trụ**

**Cán bộ hướng dẫn: TS. Hà Minh Cường**

**Cán bộ đồng hướng dẫn: ThS. Hoàng Tích Phúc**

**HÀ NỘI - 2025**

## TÓM TẮT

**Tóm tắt:** Đồ án này nghiên cứu ứng dụng mạng nơ-ron tích chập (CNN) kết hợp với dữ liệu viễn thám đa nguồn từ vệ tinh Sentinel-1 và Sentinel-2 để phát hiện và phân loại biến động rừng tại tỉnh Cà Mau — khu vực rừng ngập mặn quan trọng bậc nhất tại Việt Nam. Nghiên cứu sử dụng 27 đặc trưng bao gồm các kênh phổ, chỉ số thực vật (NDVI, NBR, NDMI) và dữ liệu ra-đa khẩu độ tổng hợp từ hai thời kỳ (01/2024 và 02/2025) với độ phân giải 10m.

Kiến trúc CNN nhẹ với khoảng 36,000 tham số được thiết kế, sử dụng patches  $3 \times 3$  để khai thác ngữ cảnh không gian, áp dụng các kỹ thuật điều chỉnh chuẩn gồm chuẩn hóa theo lô, Dropout và phân rã trọng số để tránh quá khớp trên bộ dữ liệu thực địa gồm 2,630 điểm với 4 lớp phân loại: Rừng ổn định, Mất rừng, Phi rừng và Phục hồi rừng. Quy trình đánh giá triển khai bằng cách chia mẫu ngẫu nhiên phân tầng kết hợp kiểm định chéo 5 lần, đảm bảo phân bố cân bằng các lớp và giữ lại 20% dữ liệu làm tập test cố định.

Kết quả cho thấy mô hình đạt độ chính xác 98.86% trên tập test với ROC-AUC 99.98%, kiểm chứng chéo cho kết quả trung bình  $98.15\% \pm 0.28\%$  chứng tỏ mô hình ổn định và có khả năng tổng quát hóa tốt. Ứng dụng thực tế phân loại toàn vùng quy hoạch lâm nghiệp Cà Mau (170,179 ha ranh giới, 162,469 ha phân loại thực tế), phát hiện 7,282 ha mất rừng (4.48%) và 4,941 ha phục hồi rừng (3.04%) trong giai đoạn nghiên cứu, đóng góp phương pháp hiệu quả cho công tác giám sát tài nguyên rừng.

**Từ khóa:** CNN, viễn thám, biến động rừng, Cà Mau.

## **LỜI CAM ĐOAN**

Tôi tên là Ninh Hải Đăng, sinh viên lớp QH-2021-I/CQ-S-AE, Viện Công nghệ Hàng không Vũ trụ, Trường Đại học Công nghệ – Đại học Quốc gia Hà Nội. Tôi xin cam đoan rằng Đồ án tốt nghiệp với đề tài “Ứng dụng viễn thám và học sâu trong giám sát biến động rừng tỉnh Cà Mau” là kết quả nghiên cứu khoa học do chính tôi thực hiện dưới sự hướng dẫn của TS. Hà Minh Cường và ThS. Hoàng Tích Phúc.

Mọi sự hỗ trợ, hướng dẫn trong quá trình thực hiện đều đã được ghi nhận và cảm ơn; các thông tin, số liệu, tài liệu tham khảo trong đồ án đều được trích dẫn đầy đủ và được phép sử dụng. Tôi xin đảm bảo rằng tất cả dữ liệu nghiên cứu và kết quả trình bày trong đồ án là trung thực và chính xác. Nếu phát hiện bất kỳ sai sót nào, tôi xin hoàn toàn chịu trách nhiệm trước cơ quan nhà trường và các cơ quan liên quan.

Sinh viên

Ninh Hải Đăng

## LỜI CẢM ƠN

Đối với mỗi sinh viên, đồ án tốt nghiệp là một cột mốc quan trọng, phản ánh kết quả học tập và quá trình rèn luyện suốt thời gian tại trường đại học. Trong quá trình thực hiện đồ án, bên cạnh những nỗ lực của bản thân, em đã nhận được rất nhiều sự giúp đỡ quý báu từ các thầy cô và những người xung quanh, nhờ đó công trình này mới có thể hoàn thành.

Trước hết, em xin bày tỏ lòng biết ơn sâu sắc tới các thầy, cô là cán bộ, giảng viên trong trường Đại học Công nghệ nói chung và Viện Công nghệ Hàng không Vũ trụ nói riêng, những người đã tạo điều kiện và truyền đạt kiến thức quý báu trong suốt thời gian học tập.

Đặc biệt, em xin gửi lời cảm ơn chân thành tới TS. Hà Minh Cường và ThS. Hoàng Tích Phúc – giảng viên Viện Công nghệ Hàng không Vũ trụ, trường Đại học Công nghệ - Đại học Quốc gia Hà Nội, những người đã tận tình hướng dẫn, chỉ bảo và đồng hành cùng em trong suốt quá trình thực hiện đồ án.

Em cũng xin trân trọng cảm ơn TS. Hoàng Việt Anh và ThS. Vũ Văn Thái – Công ty TNHH Tư vấn và Phát triển Đồng Xanh (GFD), đã hỗ trợ em trong việc cung cấp dữ liệu, cơ sở vật chất và tạo điều kiện thuận lợi để hoàn thành nghiên cứu.

Cuối cùng, em xin gửi lời cảm ơn sâu sắc tới gia đình, bạn bè và các đồng nghiệp tại công ty đã luôn động viên, chia sẻ và đồng hành cùng em trong suốt quá trình học tập và thực hiện đồ án.

Mặc dù đã rất cố gắng, song do những hạn chế về mặt thời gian và kinh nghiệm, đồ án tốt nghiệp này chắc chắn sẽ không tránh khỏi những thiếu sót. Em kính mong nhận được những ý kiến đóng góp quý báu từ quý thầy cô để bản thân có thể hoàn thiện hơn nữa trong tương lai.

Em xin trân trọng cảm ơn!

## MỤC LỤC

<b>TÓM TẮT . . . . .</b>	<b>i</b>
<b>LỜI CAM ĐOAN . . . . .</b>	<b>ii</b>
<b>LỜI CẢM ƠN . . . . .</b>	<b>iii</b>
<b>MỤC LỤC . . . . .</b>	<b>iv</b>
<b>DANH MỤC HÌNH ẢNH . . . . .</b>	<b>vii</b>
<b>DANH MỤC BẢNG . . . . .</b>	<b>ix</b>
<b>DANH MỤC THUẬT NGỮ VÀ TỪ VIẾT TẮT . . . . .</b>	<b>x</b>
<b>MỞ ĐẦU . . . . .</b>	<b>1</b>
1. Đặt vấn đề . . . . .	1
2. Mục tiêu và nội dung nghiên cứu . . . . .	1
3. Đối tượng và phạm vi nghiên cứu . . . . .	2
4. Quan điểm và phương pháp nghiên cứu . . . . .	2
5. Ý nghĩa khoa học và thực tiễn của đề tài . . . . .	3
6. Cấu trúc của đồ án . . . . .	4
<b>Chương 1 Cơ sở lý thuyết của bài toán giám sát biến động rừng . . . . .</b>	<b>5</b>
1.1. Rừng và biến động rừng . . . . .	5
1.1.1. Khái niệm về rừng . . . . .	5
1.1.2. Tình hình mất rừng trên thế giới . . . . .	5
1.1.3. Tình hình mất rừng tại Việt Nam . . . . .	7
1.2. Viễn thám . . . . .	8

1.2.1.	Nguyên lý viễn thám	8
1.2.2.	Chương trình Copernicus và vệ tinh Sentinel	10
1.2.3.	Các chỉ số thực vật viễn thám	11
1.2.4.	Phát hiện biến động rừng và tích hợp đa nguồn dữ liệu	12
1.3.	Học máy và học sâu	13
1.3.1.	Kiến trúc cơ bản của mạng nơ-ron tích chập	13
1.3.2.	Pooling và các kỹ thuật điều chỉnh	15
1.3.3.	Hàm mất mát và thuật toán tối ưu	16
1.3.4.	Phương pháp phân loại ảnh viễn thám	16
1.3.5.	Chuẩn hóa dữ liệu	17
1.4.	Các nghiên cứu liên quan	17
1.4.1.	Sự phát triển của các phương pháp giám sát biến động rừng	17
1.4.2.	Nghiên cứu trên thế giới	18
1.4.3.	Nghiên cứu tại Việt Nam	19
1.4.4.	Khoảng trống nghiên cứu và điểm mới của đồ án	20
<b>Chương 2</b>	<b>Cơ sở dữ liệu và Phương pháp nghiên cứu</b>	<b>22</b>
2.1.	Cơ sở dữ liệu	22
2.1.1.	Dữ liệu viễn thám Sentinel	22
2.1.2.	Thu thập dữ liệu trên Google Earth Engine	22
2.2.	Phương pháp nghiên cứu	26
2.2.1.	Trích xuất đặc trưng	27
2.2.2.	Chuẩn bị mẫu huấn luyện	28
2.2.3.	Kiến trúc mô hình CNN	28
2.2.4.	Chiến lược điều chỉnh và huấn luyện	29
2.2.5.	Áp dụng mô hình	30

<b>Chương 3</b>	<b>Kết quả thực nghiệm ứng dụng viễn thám và học sâu trong giám sát biến động rừng tỉnh Cà Mau . . . . .</b>	<b>31</b>
3.1.	Thiết lập thực nghiệm . . . . .	31
3.1.1.	Khu vực nghiên cứu . . . . .	31
3.1.2.	Dữ liệu thực địa tại Cà Mau . . . . .	34
3.1.3.	Cấu hình phần cứng và phần mềm . . . . .	35
3.1.4.	Phân chia dữ liệu . . . . .	36
3.2.	Thử nghiệm mô hình . . . . .	36
3.2.1.	Ảnh hưởng của Patch Size . . . . .	36
3.2.2.	Ảnh hưởng của nguồn dữ liệu . . . . .	38
3.3.	Kết quả . . . . .	39
3.3.1.	Kết quả huấn luyện mô hình CNN . . . . .	39
3.3.2.	Kết quả phân loại toàn bộ vùng nghiên cứu . . . . .	43
3.3.3.	So sánh với các nghiên cứu khác . . . . .	47
3.3.4.	Đánh giá tổng quan . . . . .	50
<b>KẾT LUẬN VÀ KIẾN NGHỊ . . . . .</b>		<b>51</b>
<b>TÀI LIỆU THAM KHẢO . . . . .</b>		<b>55</b>

## **DANH MỤC HÌNH ẢNH**

Hình 1.1 Các mặt trận mất rừng trọng điểm tại khu vực Mỹ Latinh. (Nguồn: WWF, 2021) . . . . .	6
Hình 1.2 Các mặt trận mất rừng trọng điểm tại Châu Phi và Đông Nam Á. (Nguồn: WWF, 2021) . . . . .	7
Hình 1.3 Biến động độ che phủ rừng Việt Nam giai đoạn 1990-2020 . . . . .	8
Hình 1.4 Nguyên lý viễn thám bị động và chủ động . . . . .	9
Hình 2.1 Các băng tần quang học, chỉ số thực vật và dữ liệu ra-đa kỳ trước (T1 - 01/2024) . . . . .	24
Hình 2.2 Các băng tần quang học, chỉ số thực vật và dữ liệu ra-đa kỳ sau (T2 - 02/2025) . . . . .	25
Hình 2.3 Sơ đồ quy trình phương pháp nghiên cứu phát hiện biến động rừng . . . . .	26
Hình 2.4 Kiến trúc mô hình mạng nơ-ron tích chập (CNN) được sử dụng trong nghiên cứu . . . . .	29
Hình 3.1 Bản đồ lớp phủ bè mặt khu vực tỉnh Cà Mau. . . . .	32
Hình 3.2 Ảnh vệ tinh tổ hợp màu tự nhiên (RGB) khu vực nghiên cứu tỉnh Cà Mau. . . . .	33
Hình 3.3 Bản đồ phân bố không gian các điểm dữ liệu thực địa trên khu vực nghiên cứu tỉnh Cà Mau . . . . .	35
Hình 3.4 So sánh Accuracy theo các Patch Size . . . . .	37
Hình 3.5 So sánh Accuracy theo các nguồn dữ liệu . . . . .	38
Hình 3.6 So sánh Accuracy giữa các fold trong Cross Validation . . . . .	40
Hình 3.7 Confusion Matrix dạng heatmap trên tập kiểm tra (n=526, Accuracy: 98.86%) . . . . .	41
Hình 3.8 Đường cong ROC cho các lớp phân loại . . . . .	43
Hình 3.9 Bản đồ phân loại biến động rừng tỉnh Cà Mau . . . . .	45

Hình 3.10 Tỷ lệ diện tích các lớp phân loại . . . . .	46
Hình 3.11 Biểu đồ cột phân bố diện tích theo lớp phân loại . . . . .	46
Hình 3.12 So sánh Accuracy với các nghiên cứu trước đó . . . . .	48
Hình 3.13 Giao diện ứng dụng web Google Earth Engine hiển thị kết quả phân loại biến động rừng tỉnh Cà Mau . . . . .	52

## **DANH MỤC BẢNG**

Bảng 1.1	So sánh thông số kỹ thuật giữa Sentinel-1 và Sentinel-2 . . . . .	10
Bảng 1.2	Tổng hợp các chỉ số thực vật sử dụng trong nghiên cứu . . . . .	12
Bảng 1.3	So sánh các phương pháp giám sát biến động rừng qua các giai đoạn . .	18
Bảng 1.4	Tổng hợp các nghiên cứu tiêu biểu trên thế giới . . . . .	19
Bảng 2.1	Tổng quan dữ liệu viễn thám sử dụng . . . . .	22
Bảng 2.2	Chi tiết 27 đặc trưng sử dụng trong mô hình . . . . .	27
Bảng 2.3	Chi tiết số tham số huấn luyện của mô hình . . . . .	29
Bảng 2.4	Cấu hình siêu tham số huấn luyện . . . . .	30
Bảng 3.1	Thống kê dữ liệu thực địa theo lớp biến động . . . . .	34
Bảng 3.2	Phân bố dữ liệu theo tập huấn luyện và kiểm tra . . . . .	36
Bảng 3.3	So sánh các kích thước mảnh (Patch Size) . . . . .	36
Bảng 3.4	Nghiên cứu loại trừ các nguồn dữ liệu (Ablation Study) . . . . .	38
Bảng 3.5	Kết quả kiểm định chéo 5 phần (5-Fold Cross Validation) . . . . .	39
Bảng 3.6	Các chỉ số đánh giá trên tập kiểm tra (526 mảnh) . . . . .	40
Bảng 3.7	Phân tích chi tiết từng lớp . . . . .	41
Bảng 3.8	Điểm ROC-AUC cho từng lớp trên tập kiểm tra . . . . .	42
Bảng 3.9	Phân bố diện tích theo lớp phân loại . . . . .	43
Bảng 3.10	So sánh với các nghiên cứu trong tài liệu . . . . .	47
Bảng 3.11	So sánh kết quả với Giám sát rừng toàn cầu (GFW) . . . . .	48
Bảng 3.12	So sánh kết quả với số liệu thống kê rừng Cà Mau . . . . .	49
Bảng 3.13	Khoảng tin cậy 95% của các chỉ số (dựa trên 5-Fold Cross Validation) .	49

## DANH MỤC THUẬT NGỮ VÀ TỪ VIẾT TẮT

Từ	Viết tắt	Dịch - Nghĩa
Ablation Study	-	Nghiên cứu loại trừ (phân tích ảnh hưởng từng thành phần)
Accuracy	-	Độ chính xác tổng thể (tỷ lệ dự đoán đúng trên tổng số mẫu)
Activation Function	-	Hàm kích hoạt (hàm phi tuyến trong mạng nơ-ron)
AdamW	-	Thuật toán tối ưu Adam với phân rã trọng số tách rời
Artificial Intelligence	AI	Trí tuệ nhân tạo
Backscatter	-	Tán xạ ngược (năng lượng radar phản hồi về cảm biến)
Batch Normalization	BN	Chuẩn hóa theo lô (chuẩn hóa đầu vào mỗi lớp theo mini-batch)
Bi-temporal	-	Hai thời điểm (phân tích so sánh hai thời kỳ)
C-band	-	Băng tần C (bước sóng radar 4-8 GHz, xuyên qua mây)
Classification	-	Phân loại (gán nhãn cho đối tượng)
Compute Unified Device Architecture	CUDA	Nền tảng tính toán song song của NVIDIA trên GPU
Confusion Matrix	-	Ma trận nhầm lẫn (bảng so sánh dự đoán và thực tế)
Convolutional Neural Network	CNN	Mạng nơ-ron tích chập
Cross Validation	CV	Kiểm định chéo (đánh giá mô hình trên nhiều phần dữ liệu)
CrossEntropyLoss	-	Hàm mất mát entropy chéo (độ sai khác phân phối xác suất)

Deep Learning	DL	Học sâu (học máy với nhiều lớp ẩn)
Deforestation	-	Mất rừng (chuyển đổi từ rừng sang phi rừng)
Dropout	-	Loại bỏ ngẫu nhiên (tắt ngẫu nhiên một số nơ-ron khi huấn luyện)
Early Stopping	-	Dừng sớm (ngừng huấn luyện khi validation loss không giảm)
European Space Agency	ESA	Cơ quan Vũ trụ Châu Âu
European Union	EU	Liên minh Châu Âu
F1-Score	-	Điểm F1 (trung bình điều hòa của độ chuẩn xác và độ phủ)
False Negative	FN	Âm tính giả (dự đoán âm nhưng thực tế dương)
False Positive	FP	Dương tính giả (dự đoán dương nhưng thực tế âm)
False Positive Rate	FPR	Tỷ lệ dương tính giả
Feature	-	Đặc trưng (thuộc tính đầu vào của mô hình)
Feature Extraction	-	Trích xuất đặc trưng (rút trích thông tin từ dữ liệu thô)
Feature Map	-	Bản đồ đặc trưng (đầu ra của lớp tích chập)
Filter/Kernel	-	Bộ lọc/Nhân tích chập (ma trận trọng số trượt qua ảnh)
Fold	-	Phần gập (một phần dữ liệu trong Cross Validation)
Food and Agriculture Organization	FAO	Tổ chức Lương thực và Nông nghiệp Liên Hợp Quốc
Forest Change Detection	-	Phát hiện biến động rừng
Fully Connected Layer	FC	Lớp kết nối đầy đủ (mỗi nơ-ron kết nối với tất cả nơ-ron lớp trước)

Geographic Information System	GIS	Hệ thống thông tin địa lý
Global Average Pooling	GAP	Gộp trung bình toàn cục (lấy trung bình toàn bộ bản đồ đặc trưng)
Global Forest Watch	GFW	Giám sát rừng toàn cầu
Graphics Processing Unit	GPU	Bộ xử lý đồ họa (phản ứng tính toán song song)
Ground Truth	-	Dữ liệu mẫu (nhận thực tế dùng để huấn luyện và đánh giá mô hình, thường thu thập từ khảo sát thực địa hoặc giải đoán ảnh)
Hyperparameter	-	Siêu tham số (tham số cấu hình trước khi huấn luyện)
Interferometric Wide	IW	Chế độ giao thoa rộng (chế độ chụp chính của Sentinel-1)
Intergovernmental Panel on Climate Change	IPCC	Ủy ban Liên chính phủ về Biến đổi Khí hậu
Learning Rate	LR	Tốc độ học (bước cập nhật trọng số mỗi lần lặp)
Lightweight	-	Kiến trúc nhẹ (mô hình có ít tham số, tính toán nhanh)
Logits	-	Giá trị logit (đầu ra thô của mạng trước khi áp dụng softmax)
Machine Learning	ML	Học máy
Mangrove Forest	-	Rừng ngập mặn
Multi-Layer Perceptron	MLP	Perceptron đa lớp (mạng nơ-ron nhiều lớp kết nối đầy đủ)
Multispectral	-	Đa phổ (ảnh chụp ở nhiều dải bước sóng)
Near-Infrared	NIR	Cận hồng ngoại (bước sóng 0.7–1.4 $\mu\text{m}$ )
Non-forest	-	Phi rừng (vùng không có rừng che phủ)

Normalized Burn Ratio	NBR	Chỉ số cháy chuẩn hóa (phát hiện vùng cháy rừng)
Normalized Difference Moisture Index	NDMI	Chỉ số độ ẩm chuẩn hóa (đánh giá độ ẩm thực vật)
Normalized Difference Vegetation Index	NDVI	Chỉ số thực vật chuẩn hóa (đánh giá mức độ xanh tươi)
Optical	-	Quang học (ảnh vệ tinh dùng ánh sáng khả kiến và hồng ngoại)
Overfitting	-	Quá khớp (mô hình học thuộc dữ liệu huấn luyện, kém tổng quát)
Padding	-	Đệm viền (thêm pixel xung quanh ảnh khi tích chập)
Parameter	-	Tham số (trọng số học được trong quá trình huấn luyện)
Patch	-	Mảnh ảnh (vùng ảnh nhỏ trích xuất từ ảnh gốc)
Pixel	-	Điểm ảnh (đơn vị nhỏ nhất của ảnh số)
Polarization	-	Phân cực (hướng dao động của sóng radar: VV, VH)
Pooling	-	Gộp (giảm kích thước không gian của feature map)
Precision	-	Độ chuẩn xác (tỷ lệ dự đoán dương đúng trên tổng dự đoán dương)
Prediction	-	Dự đoán (kết quả đầu ra của mô hình)
Raster	-	Dữ liệu raster (ảnh dạng lưới điểm ảnh)
Recall	-	Độ phủ (tỷ lệ phát hiện đúng trên tổng số thực tế dương)
Receiver Operating Characteristic	ROC	Đường cong ROC (biểu đồ đánh giá khả năng phân loại)

Rectified Linear Unit	ReLU	Hàm ReLU (hàm kích hoạt: $f(x) = \max(0, x)$ )
Reforestation	-	Phục hồi rừng (tái sinh hoặc trồng lại rừng)
Regularization	-	Điều chuẩn (kỹ thuật giảm overfitting)
Remote Sensing	-	Viễn thám (thu thập thông tin từ xa qua vệ tinh/máy bay)
ROC-AUC	-	Diện tích dưới đường cong ROC (đo khả năng phân biệt lớp)
Scheduler	-	Bộ điều chỉnh tốc độ học (thay đổi learning rate theo epoch)
Short-Wave Infrared	SWIR	Hồng ngoại sóng ngắn (bước sóng 1.4–3 $\mu\text{m}$ )
Softmax	-	Hàm softmax (chuyển logits thành phân phối xác suất)
Spectral Signature	-	Phổ phản xạ đặc trưng (đặc điểm phản xạ theo bước sóng)
Stratified	-	Phân tầng (chia dữ liệu giữ nguyên tỷ lệ các lớp)
Synthetic Aperture Radar	SAR	Radar khẩu độ tổng hợp (cảm biến chủ động, hoạt động mọi thời tiết)
Test Set	-	Tập kiểm tra (dữ liệu đánh giá cuối cùng, không dùng khi huấn luyện)
True Positive Rate	TPR	Tỷ lệ dương tính thật (độ nhạy/độ phủ)
Training	-	Huấn luyện (quá trình học tham số từ dữ liệu)
Universal Mercator	Transverse UTM	Hệ tọa độ UTM (phép chiếu bắn đồ chia thành 60 múi)
Validation	-	Xác thực (đánh giá mô hình trong quá trình huấn luyện)

Weight Decay	-	Phân rã trọng số (thêm phạt L2 vào hàm mất mát)
World Geodetic System	WGS	Hệ trắc địa thế giới (hệ tọa độ toàn cầu, WGS84)

## MỞ ĐẦU

### 1. Đặt vấn đề

Rừng đóng vai trò quan trọng trong việc duy trì cân bằng sinh thái, điều hòa khí hậu, lưu giữ carbon và bảo vệ đa dạng sinh học. Tuy nhiên, tình trạng mất rừng đang diễn ra nghiêm trọng trên toàn cầu, đặc biệt tại các quốc gia đang phát triển. Theo báo cáo “Global Forest Resources Assessment 2020” của Tổ chức Lương thực và Nông nghiệp Liên hợp quốc [10], thế giới đã mất khoảng 178 triệu hecta rừng trong giai đoạn 1990–2020, tương đương diện tích của Libya.

Tại Việt Nam, mặc dù độ che phủ rừng đã tăng từ 37% (năm 2000) lên 42% (năm 2020) nhờ các chương trình trồng rừng, nhưng tình trạng suy thoái và mất rừng tự nhiên vẫn đang báo động, đặc biệt tại các tỉnh ven biển và đồng bằng sông Cửu Long. Tỉnh Cà Mau, nằm ở cực Nam Tổ Quốc, sở hữu hệ sinh thái rừng ngập mặn quan trọng nhưng đang phải đối mặt với áp lực từ nuôi trồng thủy sản, xâm nhập mặn và biến đổi khí hậu.

Phương pháp giám sát rừng truyền thống dựa trên điều tra thực địa tốn kém thời gian, chi phí và khó áp dụng cho diện tích rộng. Công nghệ viễn thám vệ tinh cung cấp giải pháp hiệu quả, cho phép giám sát liên tục, diện rộng với chi phí hợp lý. Chương trình Copernicus của Liên minh Châu Âu cung cấp dữ liệu miễn phí từ các vệ tinh Sentinel-1 và Sentinel-2 phù hợp cho giám sát rừng nhiệt đới.

Trong những năm gần đây, trí tuệ nhân tạo và học sâu đã đạt được những bước tiến vượt bậc trong xử lý ảnh và nhận dạng mẫu. Mạng nơ-ron tích chập đặc biệt hiệu quả trong phân loại ảnh nhờ khả năng tự động học đặc trưng không gian từ dữ liệu thô.

Xuất phát từ nhu cầu thực tiễn về giám sát rừng hiệu quả và xu hướng ứng dụng công nghệ AI tiên tiến, đồ án này lựa chọn đề tài **“Ứng dụng viễn thám và học sâu trong giám sát biến động rừng tỉnh Cà Mau”** nhằm phát triển mô hình phát hiện mất rừng với độ chính xác cao.

### 2. Mục tiêu và nội dung nghiên cứu

Mục tiêu tổng quát của đồ án là phát triển mô hình học sâu dựa trên kiến trúc CNN để phát hiện và phân loại các khu vực biến động rừng từ ảnh vệ tinh đa nguồn (Sentinel-1

và Sentinel-2) tại tỉnh Cà Mau.

Để đạt được mục tiêu tổng quát, đề tài tập trung vào năm mục tiêu cụ thể. Thứ nhất, xây dựng bộ dữ liệu huấn luyện thông qua thu thập và xử lý dữ liệu ảnh vệ tinh Sentinel-1/2 đa thời gian, kết hợp với dữ liệu thực địa để tạo bộ dữ liệu huấn luyện chất lượng cao. Thứ hai, thiết kế kiến trúc CNN phù hợp với bộ dữ liệu có quy mô vừa phải (khoảng 2,600 mẫu). Thứ ba, triển khai phương pháp phân chia dữ liệu khoa học bằng cách chia mẫu ngẫu nhiên phân tầng kết hợp với Kiểm chứng chéo 5 lần. Thứ tư, huấn luyện và tối ưu hóa mô hình bằng các kỹ thuật huấn luyện tiên tiến. Thứ năm, áp dụng mô hình để phân loại biến động rừng toàn bộ khu vực nghiên cứu.

Đồ án thực hiện các nội dung chính sau: (1) Tổng quan tài liệu về biến động rừng, công nghệ viễn thám và các phương pháp học sâu trong giám sát rừng; (2) Thu thập và tiền xử lý dữ liệu ảnh vệ tinh Sentinel-1/2 cho khu vực nghiên cứu; (3) Trích xuất đặc trưng phổ và chỉ số thực vật từ dữ liệu đa thời gian; (4) Xây dựng bộ dữ liệu mẫu huấn luyện với 4 lớp biến động rừng; (5) Thiết kế và huấn luyện mô hình CNN cho bài toán phân loại; (6) Đánh giá hiệu năng mô hình và phân loại biến động rừng toàn vùng nghiên cứu.

### **3. Đối tượng và phạm vi nghiên cứu**

Đối tượng nghiên cứu của đồ án là biến động rừng tại khu vực ranh giới lâm nghiệp tỉnh Cà Mau. Các trạng thái biến động rừng được phân loại thành bốn nhóm: Rừng ổn định (Forest Stable), Mất rừng (Deforestation), Phi rừng (Non-forest) và Phục hồi rừng (Reforestation).

Về không gian, nghiên cứu được thực hiện trên khu vực ranh giới lâm nghiệp tỉnh Cà Mau (theo địa giới hành chính mới có hiệu lực từ ngày 01/07/2025, sau khi sáp nhập tỉnh Cà Mau cũ và tỉnh Bạc Liêu) với tổng diện tích 170,179 hecta (tương đương 1,701.79 km<sup>2</sup>). Khu vực này bao gồm các loại hình rừng tự nhiên và rừng trồng, trong đó chủ yếu là rừng ngập mặn và rừng phòng hộ ven biển. Về thời gian, dữ liệu sử dụng bao gồm ảnh vệ tinh Sentinel-1 và Sentinel-2 trong giai đoạn từ tháng 01/2024 đến tháng 02/2025. Diện tích thực tế được phân loại là 162,469 ha (khoảng 95.5% diện tích ranh giới, phần còn lại bị loại do mây che hoặc dữ liệu không hợp lệ).

#### **4. Quan điểm và phương pháp nghiên cứu**

Đồ án được thực hiện dựa trên quan điểm hệ thống, xem xét biến động rừng như một quá trình phức tạp chịu tác động của nhiều yếu tố tự nhiên và nhân sinh. Nghiên cứu tiếp cận theo hướng tích hợp đa nguồn dữ liệu viễn thám (ra-đa và quang học) để khai thác tối đa thông tin về trạng thái và biến động của lớp phủ rừng. Đồng thời, nghiên cứu áp dụng quan điểm thực tiễn, hướng đến phát triển giải pháp có khả năng ứng dụng trong công tác quản lý và giám sát rừng.

Đồ án áp dụng phương pháp nghiên cứu thực nghiệm, kết hợp giữa viễn thám và học sâu, bao gồm năm giai đoạn chính.

Giai đoạn thứ nhất là thu thập và tiền xử lý dữ liệu, trong đó ảnh vệ tinh Sentinel-1 và Sentinel-2 được thu thập từ nền tảng Google Earth Engine. Dữ liệu Sentinel-2 sử dụng sản phẩm đã hiệu chỉnh khí quyển (Level-2A) kết hợp loại bỏ pixel bị mây che phủ, còn dữ liệu Sentinel-1 đã được ESA tiền xử lý bao gồm hiệu chỉnh quỹ đạo và loại bỏ nhiễu.

Giai đoạn thứ hai là trích xuất đặc trưng, bao gồm việc tính toán các kênh phổ và chỉ số thực vật từ dữ liệu Sentinel-2 (B4, B8, B11, B12, NDVI, NBR, NDMI) và các kênh tán xạ ngược (backscatter) từ Sentinel-1 (VV, VH) cho hai thời kỳ cùng với giá trị delta, tổng hợp 27 đặc trưng cho mỗi điểm mẫu.

Giai đoạn thứ ba là chuẩn bị mẫu huấn luyện, trong đó bộ dữ liệu 2,630 mẫu với 4 lớp biến động rừng được xây dựng. Kỹ thuật chuẩn hóa dữ liệu được áp dụng và dữ liệu được phân chia theo tỷ lệ 80% huấn luyện (với kiểm định chéo 5 lần) và 20% kiểm tra.

Giai đoạn thứ tư là huấn luyện mô hình, bao gồm thiết kế kiến trúc CNN nhẹ với 2 lớp tích chập, sử dụng các kỹ thuật điều chỉnh (Dropout, chuẩn hóa theo lô, phân rã trọng số) và áp dụng kiểm định chéo 5 lần để đánh giá độ ổn định của mô hình.

Giai đoạn thứ năm là áp dụng mô hình để phân loại toàn vùng nghiên cứu bằng phương pháp sliding window, tổng hợp kết quả và đánh giá độ chính xác.

#### **5. Ý nghĩa khoa học và thực tiễn của đề tài**

Về mặt khoa học, đồ án đề xuất kiến trúc CNN nhẹ và hiệu quả cho bài toán phân loại ảnh viễn thám với bộ dữ liệu quy mô vừa phải. Nghiên cứu chứng minh hiệu quả của việc tích hợp đa nguồn dữ liệu (ra-đa khẩu độ tổng hợp và quang học đa phổ) trong phát hiện biến động rừng, đồng thời đóng góp vào hướng nghiên cứu ứng dụng học sâu

trong lĩnh vực viễn thám và giám sát môi trường.

Về ý nghĩa thực tiễn, đồ án cung cấp mô hình giám sát biến động rừng với độ chính xác cao (trên 98%), giúp giảm đáng kể thời gian và chi phí so với phương pháp điều tra thực địa truyền thống. Kết quả nghiên cứu có thể hỗ trợ các cơ quan quản lý lâm nghiệp trong việc giám sát và bảo vệ rừng tại tỉnh Cà Mau. Ngoài ra, mô hình có thể mở rộng áp dụng cho các khu vực khác có điều kiện tương tự.

## 6. Cấu trúc của đồ án

Nội dung chính của đồ án gồm 3 chương như sau:

Chương 1: Cơ sở lý thuyết của bài toán giám sát biến động rừng

Chương 2: Cơ sở dữ liệu và Phương pháp nghiên cứu

Chương 3: Kết quả thực nghiệm ứng dụng viễn thám và học sâu trong giám sát biến động rừng tỉnh Cà Mau

# **CHƯƠNG 1. CƠ SỞ LÝ THUYẾT CỦA BÀI TOÁN GIÁM SÁT BIẾN ĐỘNG RỪNG**

## **1.1. Rừng và biến động rừng**

### **1.1.1. Khái niệm về rừng**

Rừng là một hệ sinh thái bao gồm chủ yếu là cây cối, thực vật và động vật sống cùng nhau trong một môi trường phức tạp. Theo định nghĩa của Tổ chức Nông nghiệp và Lương thực Liên Hợp Quốc (FAO), rừng là vùng đất có diện tích tối thiểu 0.5 hecta với độ che phủ tán cây trên 10%, chiều cao cây tối thiểu 5 mét khi trưởng thành, và không phải là đất nông nghiệp hoặc đô thị [10]. Rừng đóng vai trò quan trọng trong việc điều hòa khí hậu thông qua hấp thụ CO<sub>2</sub> và thải oxy, bảo tồn đa dạng sinh học, điều tiết nguồn nước và chống xói mòn đất, đồng thời cung cấp tài nguyên thiên nhiên và sinh kế cho hàng tỷ người trên thế giới.

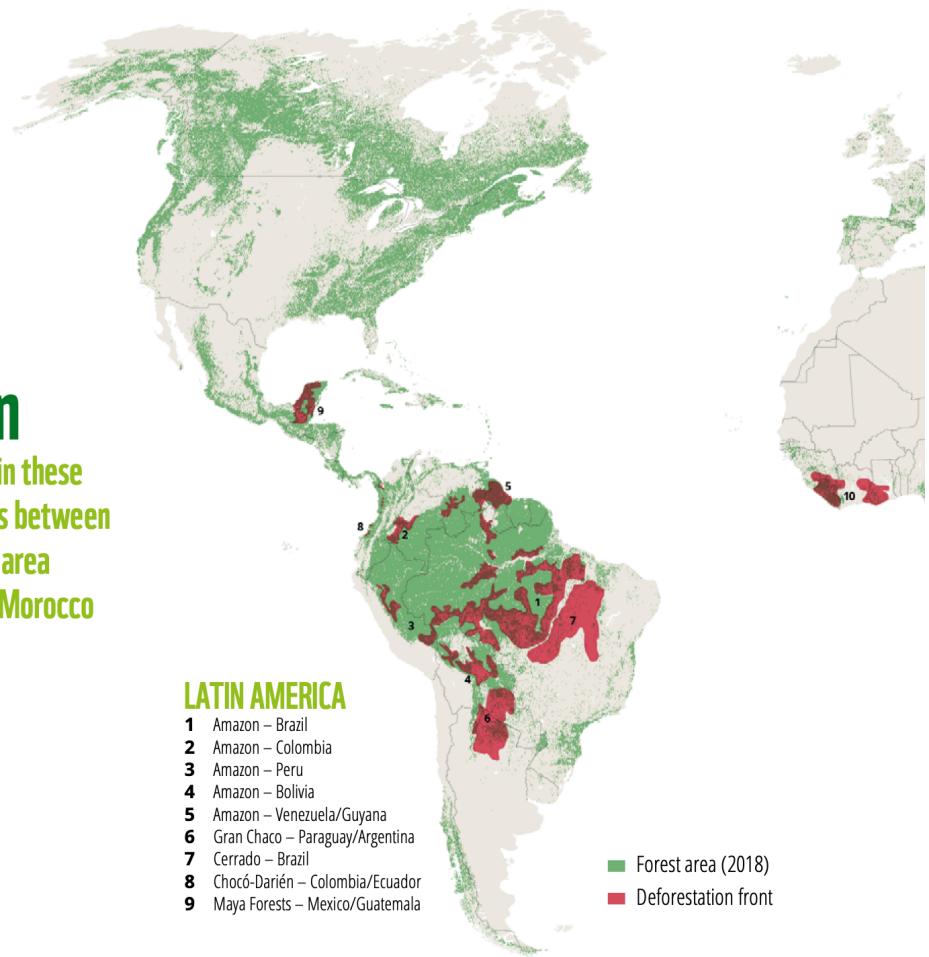
Rừng bao phủ khoảng 31% diện tích đất liền toàn cầu [10]. Tùy theo vị trí địa lý và điều kiện khí hậu, rừng được phân loại thành nhiều kiểu khác nhau như rừng nhiệt đới, rừng ôn đới, rừng phương bắc (taiga), rừng ngập mặn, và rừng tràm. Trong đó, rừng ngập mặn là hệ sinh thái đặc biệt quan trọng ở các vùng ven biển nhiệt đới, có khả năng lưu giữ carbon cao gấp 3–5 lần so với rừng nhiệt đới trên cạn [5, 7].

### **1.1.2. Tình hình mất rừng trên thế giới**

Tốc độ mất rừng toàn cầu vẫn đang ở mức báo động. Theo báo cáo “Global Forest Resources Assessment 2020” của FAO [10], tổng diện tích rừng bị phá từ năm 1990 đến 2020 ước tính khoảng 420 triệu hecta. Mặc dù diện tích mất rừng ròng đã giảm nhờ nỗ lực trồng rừng, nhưng việc chuyển đổi đất rừng sang nông nghiệp và chăn nuôi vẫn diễn ra phức tạp.

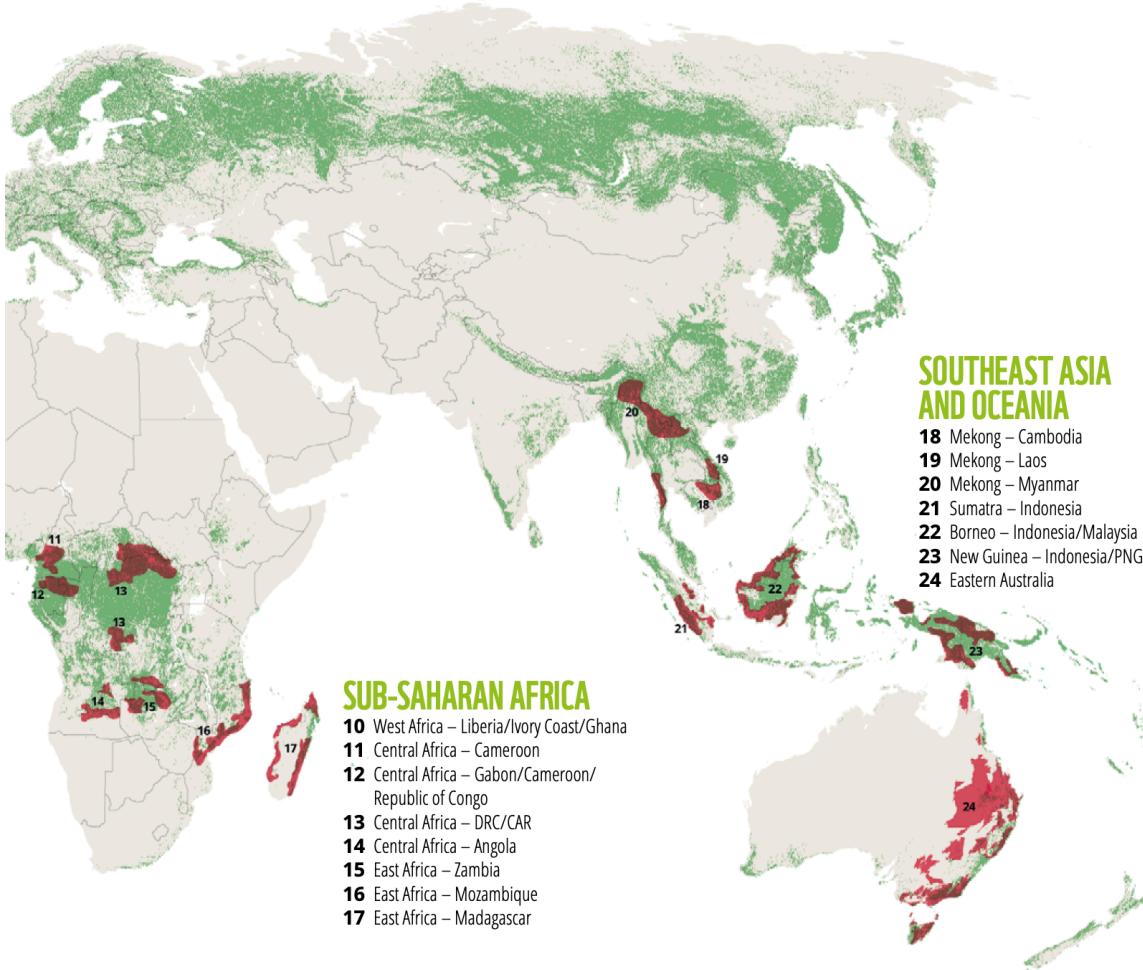
Sự suy giảm này tập trung nghiêm trọng nhất tại khu vực nhiệt đới. Theo báo cáo của WWF, chỉ tính riêng giai đoạn 2004–2017, hơn 43 triệu hecta rừng đã bị xóa sổ tại các “mặt trận” nóng bỏng nhất, diện tích tương đương quy mô nước Maroc. Trong đó, Lưu vực Amazon (Nam Mỹ) là nơi chịu tổn thất nặng nề nhất do áp lực từ chăn nuôi và nông nghiệp quy mô lớn.

**Over  
43 million**  
hectares were lost in these  
deforestation fronts between  
2004 and 2017, an area  
roughly the size of Morocco



Hình 1.1: Các mặt trận mất rừng trọng điểm tại khu vực Mỹ Latinh. (Nguồn: WWF, 2021)

Không chỉ giới hạn ở Châu Mỹ, tình trạng phá rừng cũng đang diễn biến phức tạp tại bờ biển đại dương. Lưu vực Congo (Trung Phi) và Đông Nam Á là những điểm nóng tiếp theo. Tại Đông Nam Á, rừng nguyên sinh đang bị thu hẹp nhanh chóng tại các khu vực như sông Mekong, đảo Sumatra và Borneo để nhường chỗ cho các đồn điền cây công nghiệp.



Hình 1.2: Các mặt trận mất rừng trọng điểm tại Châu Phi và Đông Nam Á. (Nguồn: WWF, 2021)

Xu hướng này vẫn tiếp diễn trong những năm gần đây. Theo Global Forest Watch [13], thế giới mất khoảng 10 triệu hecta rừng nhiệt đới mỗi năm trong giai đoạn 2015–2020. Việc này không chỉ làm giảm khả năng hấp thụ CO<sub>2</sub> mà còn trực tiếp phát thải khí nhà kính từ việc đốt rác và phân hủy sinh khối. Theo IPCC [23], phá rừng và thay đổi sử dụng đất đóng góp khoảng 23% tổng lượng phát thải khí nhà kính do con người gây ra, góp phần làm tăng hiện tượng biến đổi khí hậu toàn cầu.

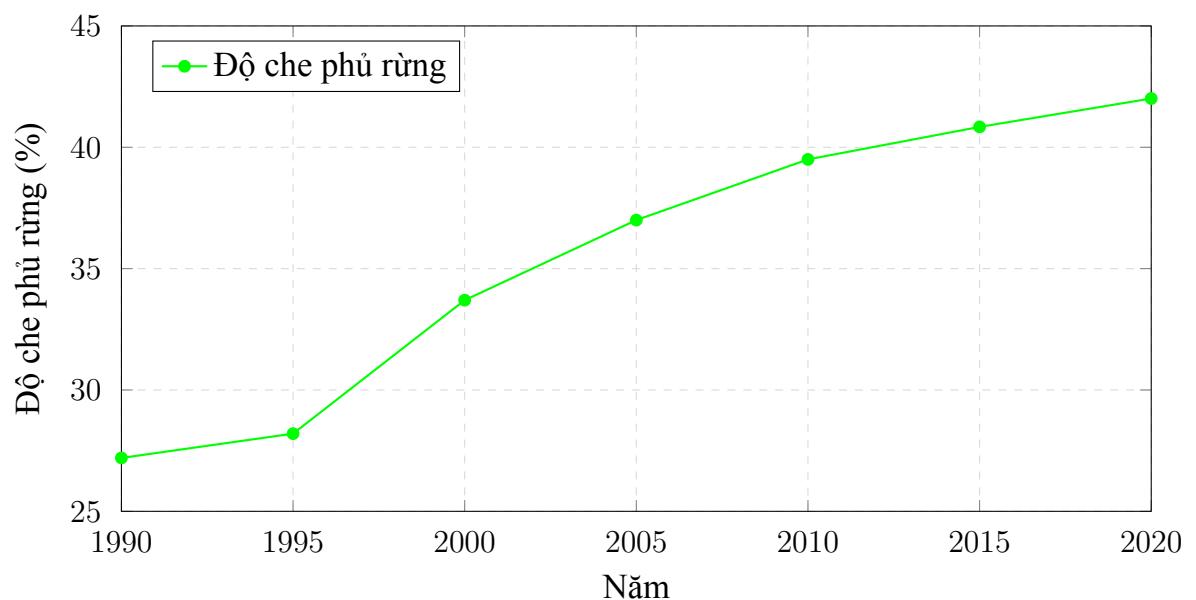
### 1.1.3. Tình hình mất rừng tại Việt Nam

Việt Nam đã trải qua những biến đổi lớn về độ che phủ rừng trong 30 năm qua. Sau thời kỳ suy giảm nghiêm trọng (độ che phủ chỉ còn 28% vào năm 1990 do chiến tranh và khai thác bừa bãi), Việt Nam đã thực hiện nhiều chương trình phục hồi và phát triển rừng. Nhờ các chương trình như “Trồng 5 triệu hecta rừng” (1998-2010), độ che phủ rừng đã

tăng lên 42% vào năm 2020 [1].

Tuy nhiên, chất lượng rừng là một vấn đề đáng lo ngại. Mặc dù tổng diện tích rừng tăng từ 9.4 triệu hecta (1990) lên 14.6 triệu hecta (2020) chủ yếu nhờ rừng trồng (cao su, keo, thông), chất lượng rừng tự nhiên lại suy giảm đáng kể. Theo số liệu của Bộ NN&PTNT (2020), rừng tự nhiên hiện có khoảng 10.29 triệu hecta, nhưng rừng nguyên sinh chỉ còn chiếm khoảng 0.25% tổng diện tích rừng [4].

Nguyên nhân chính gây mất rừng tại Việt Nam bao gồm việc chuyển đổi sang đất nông nghiệp như trồng cà phê, cao su và điều; khai thác gỗ trái phép; phát triển cơ sở hạ tầng và đô thị hóa; cháy rừng; và hoạt động nuôi trồng thủy sản, đặc biệt tại khu vực ven biển và đồng bằng sông Cửu Long.



Hình 1.3: Biến động độ che phủ rừng Việt Nam giai đoạn 1990-2020

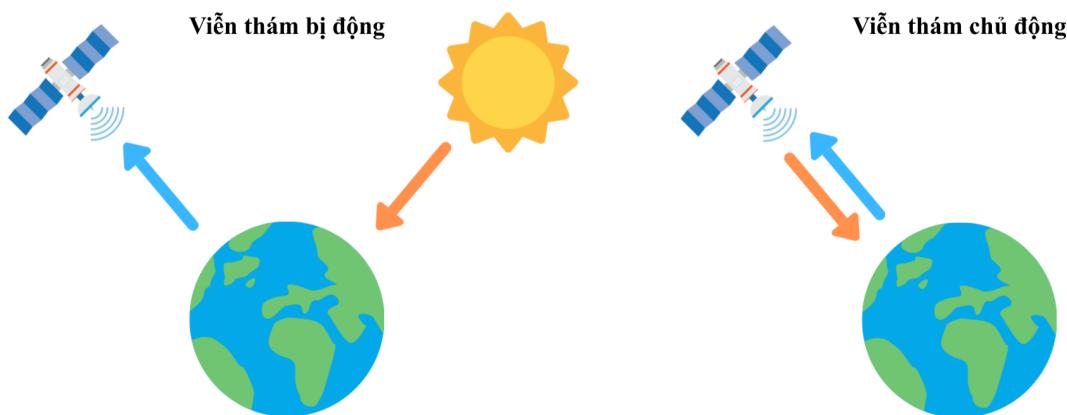
## 1.2. Viễn thám

### 1.2.1. Nguyên lý viễn thám

Viễn thám là khoa học và kỹ thuật thu thập thông tin về một đối tượng hoặc khu vực từ xa, thường thông qua việc ghi nhận bức xạ điện từ phản xạ hoặc phát ra từ bề mặt Trái Đất [33]. Nguyên lý cơ bản của viễn thám dựa trên tương tác giữa bức xạ điện từ và các đối tượng trên bề mặt. Dựa vào nguồn năng lượng sử dụng, viễn thám được chia thành hai loại chính: viễn thám bị động (passive remote sensing) và viễn thám chủ động (active remote sensing).

Trong hệ thống viễn thám bị động, nguồn năng lượng chính là bức xạ từ Mặt Trời. Khi các sóng này truyền qua khí quyển, một phần năng lượng bị hấp thụ hoặc tán xạ. Sau đó bức xạ tương tác với bề mặt, chịu các quá trình phản xạ, hấp thụ hoặc truyền qua tùy theo đặc tính vật liệu. Tín hiệu phản xạ được vệ tinh ghi nhận bởi cảm biến và được xử lý, truyền về trạm mặt đất để phục vụ phân tích. Nguyên lý cân bằng năng lượng cho thấy năng lượng tới bằng tổng năng lượng phản xạ, hấp thụ và truyền qua.

Khác với viễn thám bị động, hệ thống viễn thám chủ động tự phát ra nguồn năng lượng điện từ hướng về phía mục tiêu và ghi nhận tín hiệu phản xạ ngược từ bề mặt. Ưu điểm chính của viễn thám chủ động là khả năng hoạt động độc lập với ánh sáng Mặt Trời, cho phép thu thập dữ liệu cả ngày lẫn đêm và trong mọi điều kiện thời tiết, kể cả khi có mây che phủ. Radar khẩu độ tổng hợp là ví dụ điển hình của công nghệ viễn thám chủ động, sử dụng sóng vi ba có khả năng xuyên qua mây.



Hình 1.4: Nguyên lý viễn thám bị động và chủ động

Mỗi loại viễn thám có những ưu nhược điểm riêng. Viễn thám bị động, tiêu biểu như Sentinel-2, cung cấp ảnh quang học đa phổ với độ phân giải không gian và phổ cao, phù hợp cho phân loại lớp phủ đất chi tiết, nhưng bị hạn chế bởi mây và điều kiện chiếu sáng. Trong khi đó, viễn thám chủ động như Sentinel-1 hoạt động trong mọi điều kiện thời tiết, cung cấp thông tin về cấu trúc và độ ẩm bề mặt, tuy nhiên dữ liệu khó diễn giải hơn so với ảnh quang học. Sự kết hợp cả hai loại dữ liệu cho phép tận dụng ưu điểm của từng nguồn, đặc biệt quan trọng trong giám sát rừng nhiệt đới nơi mây phủ thường xuyên.

### 1.2.2. Chương trình Copernicus và vệ tinh Sentinel

Chương trình Copernicus của Liên minh Châu Âu là hệ thống quan sát Trái Đất toàn diện, cung cấp dữ liệu viễn thám miễn phí phục vụ nghiên cứu khoa học và giám sát môi trường. Trong nghiên cứu này, dữ liệu từ hai vệ tinh Sentinel-1 và Sentinel-2 được sử dụng nhờ tính chất bổ sung giữa cảm biến ra-đa và quang học.

Sentinel-1 là vệ tinh mang cảm biến ra-đa khẩu độ tổng hợp hoạt động ở dải sóng C-band với tần số 5.405 GHz (bước sóng 5.55 cm). Trong chế độ IW, Sentinel-1 thu nhận dữ liệu ở hai chế độ phân cực VV và VH với độ phân giải không gian 10m và độ rộng dải quét 250 km [8]. Nguyên lý hoạt động của ra-đa dựa trên việc phát xung sóng vi ba và ghi nhận tín hiệu tán xạ ngược từ bề mặt. Cường độ tán xạ ngược phụ thuộc vào độ nhám bề mặt, hằng số điện môi và cấu trúc đối tượng. Đối với thảm thực vật, phân cực VV nhạy với tán xạ bề mặt liên quan đến độ ẩm đất, trong khi VH nhạy với tán xạ thể tích (volume scattering) từ cấu trúc tán lá [48]. Ưu điểm của ra-đa là khả năng xuyên qua mây và hoạt động độc lập với điều kiện chiếu sáng.

Sentinel-2 mang cảm biến quang học đa phổ thu nhận ảnh ở 13 dải phổ từ vùng nhìn thấy đến hồng ngoại sóng ngắn (443–2190 nm). Độ phân giải không gian thay đổi theo dải phổ: 10m cho các dải B2, B3, B4, B8; 20m cho B5, B6, B7, B8a, B11, B12; và 60m cho B1, B9, B10 [9]. Với 13 dải phổ bao phủ nhiều vùng bước sóng khác nhau, có thể phân biệt các loại lớp phủ đất dựa trên đặc tính phản xạ riêng biệt của từng đối tượng [28]. Dữ liệu đa phổ này đặc biệt phù hợp để tính toán các chỉ số thực vật phục vụ giám sát biến động rừng. Bảng 1.1 tổng hợp các thông số kỹ thuật chính của hai vệ tinh này.

Bảng 1.1: So sánh thông số kỹ thuật giữa Sentinel-1 và Sentinel-2

Thông số	Sentinel-1	Sentinel-2
Loại cảm biến	Radar (chủ động)	Quang học (bị động)
Dải sóng	C-band (5.55 cm)	443–2190 nm
Số kênh/phân cực	2 (VV, VH)	13 dải phổ
Độ phân giải không gian	10m (IW mode)	10/20/60m
Độ rộng dải quét	250 km	290 km
Chu kỳ quay lại	6–12 ngày	5–10 ngày
Hoạt động qua mây	Có	Không
Thông tin thu nhận	Cấu trúc, độ ẩm, độ nhám	Phản xạ phổ, chỉ số thực vật

Sự kết hợp dữ liệu từ hai nguồn cảm biến mang lại lợi thế quan trọng trong giám sát rừng nhiệt đới. SAR cung cấp dữ liệu liên tục trong điều kiện mây che phủ thường xuyên, đồng thời nhạy với biến đổi cấu trúc rừng như chặt phá cây. Trong khi đó, dữ liệu quang học cung cấp thông tin quang phổ phong phú để tính toán các chỉ số thực vật và đánh giá sức khỏe thảm thực vật. Các nghiên cứu đã chứng minh việc tích hợp SAR và quang học giúp cải thiện độ chính xác phân loại từ 5–15% so với sử dụng đơn nguồn dữ liệu [19, 21].

### 1.2.3. Các chỉ số thực vật viễn thám

Các chỉ số thực vật (Vegetation Indices) là các công thức toán học kết hợp giá trị phản xạ từ các kênh phổ khác nhau nhằm tăng cường thông tin về thực vật và giảm nhiễu từ các yếu tố khác như đất và khí quyển. Nghiên cứu này sử dụng ba chỉ số chính là NDVI, NBR và NDMI, mỗi chỉ số khai thác các đặc tính phổ khác nhau để cung cấp thông tin bổ sung về trạng thái thực vật.

Chỉ số thực vật chuẩn hóa NDVI (Normalized Difference Vegetation Index) là chỉ số được sử dụng phổ biến nhất để đánh giá sức khỏe và mật độ thực vật [43], được tính theo công thức:

$$NDVI = \frac{NIR - Red}{NIR + Red} = \frac{B8 - B4}{B8 + B4} \quad (1.1)$$

Chỉ số này sử dụng giá trị phản xạ ở dải cận hồng ngoại NIR (B8) và dải đỏ Red (B4), khai thác sự khác biệt giữa phản xạ cao ở NIR và phản xạ thấp ở Red của thực vật xanh để định lượng mật độ và sức khỏe thực vật. Giá trị NDVI cao trong khoảng 0.3 đến 0.8 chỉ ra thực vật xanh khỏe mạnh, giá trị thấp từ 0.1 đến 0.2 tương ứng với đất trống, còn giá trị âm thường là nước.

Chỉ số cháy chuẩn hóa NBR (Normalized Burn Ratio) được thiết kế ban đầu để phát hiện khu vực cháy rừng, nhưng cũng cho thấy hiệu quả trong phát hiện mất rừng [27]. Công thức tính NBR như sau:

$$NBR = \frac{NIR - SWIR2}{NIR + SWIR2} = \frac{B8 - B12}{B8 + B12} \quad (1.2)$$

Chỉ số này sử dụng giá trị phản xạ ở dải cận hồng ngoại NIR (B8) và dải hồng ngoại sóng ngắn 2 SWIR2 (B12, 2190 nm). Kênh SWIR nhạy với độ ẩm và cấu trúc thực vật, do đó khi rừng bị phá hoặc cháy, NIR giảm do mất lá xanh trong khi SWIR tăng do bề mặt khô hơn. NBR cao trong khoảng 0.3 đến 0.8 chỉ ra rừng khỏe mạnh, còn NBR thấp hoặc âm chỉ ra khu vực bị tác động.

Chỉ số độ ẩm chuẩn hóa NDMI (Normalized Difference Moisture Index) đo lường hàm lượng nước trong tán lá thực vật và là chỉ số quan trọng để phát hiện stress thực vật [12]. NDMI được tính theo công thức:

$$NDMI = \frac{NIR - SWIR1}{NIR + SWIR1} = \frac{B8 - B11}{B8 + B11} \quad (1.3)$$

Chỉ số này sử dụng giá trị phản xạ ở dải cận hồng ngoại NIR (B8) và dải hồng ngoại sóng ngắn 1 SWIR1 (B11, 1610 nm). Do nước hấp thụ mạnh ở dải SWIR1, thực vật có hàm lượng nước cao sẽ cho phản xạ SWIR thấp. NDMI dương trong khoảng 0.2 đến 0.6 chỉ ra thực vật có hàm lượng nước cao, còn NDMI thấp hoặc âm chỉ ra thực vật bị stress hoặc khô. Đặc biệt, NDMI có thể phát hiện sự thay đổi độ ẩm trước khi NDVI phản ánh sự suy giảm sức khỏe thực vật, giúp cảnh báo sớm tình trạng suy thoái rừng.

Bảng 1.2: Tổng hợp các chỉ số thực vật sử dụng trong nghiên cứu

Chỉ số	Công thức	Phạm vi	Ý nghĩa
NDVI	(B8-B4)/(B8+B4)	[-1, 1]	Mật độ, sức khỏe thực vật
NBR	(B8-B12)/(B8+B12)	[-1, 1]	Phát hiện cháy/mất rừng
NDMI	(B8-B11)/(B8+B11)	[-1, 1]	Độ ẩm tán lá

#### 1.2.4. Phát hiện biến động rừng và tích hợp đa nguồn dữ liệu

Phát hiện biến động rừng (Forest Change Detection) là quá trình xác định sự thay đổi về diện tích, cấu trúc hoặc trạng thái của rừng giữa hai hoặc nhiều thời điểm khác nhau [20]. Phương pháp này dựa trên việc so sánh các đặc trưng viễn thám thu được từ các thời điểm khác nhau.

Phương pháp phát hiện biến động dựa trên việc so sánh các đặc trưng giữa hai thời điểm, tính toán sự chênh lệch (delta) giữa “after features” và “before features”. Temporal features bao gồm các “before features” thể hiện trạng thái rừng tại thời điểm  $t_1$ , các “after features” thể hiện trạng thái rừng tại thời điểm  $t_2$ , và các “delta features” biểu diễn biến đổi giữa hai thời điểm.

Ví dụ với NDVI, khi  $\Delta NDVI$  (hiệu NDVI sau và trước) giảm mạnh thì đó là dấu hiệu mất rừng, khi  $\Delta NDVI$  xấp xỉ 0 thì vùng được xem là rừng ổn định, và khi  $\Delta NDVI$  tăng mạnh thì biểu hiện tái trồng rừng.

Việc tích hợp dữ liệu ra-đa khâu độ tổng hợp từ Sentinel-1 và dữ liệu quang học đa phổ từ Sentinel-2 mang lại nhiều lợi ích quan trọng trong giám sát rừng. Hai nguồn dữ

liệu này có tính chất bổ sung cho nhau: ra-đa cung cấp thông tin về cấu trúc, độ nhám bề mặt và độ ẩm, trong khi quang học cung cấp thông tin quang phổ và các chỉ số thực vật. Sự kết hợp này còn giúp khắc phục hạn chế của từng loại cảm biến, trong đó ra-đa hoạt động hiệu quả trong điều kiện mây mù thường xuyên của rừng nhiệt đới, còn quang học cung cấp dữ liệu trực quan dễ phiên giải hơn. Nhiều nghiên cứu đã chứng minh rằng việc kết hợp ra-đa và quang học giúp tăng độ chính xác từ 5 đến 10% so với việc sử dụng mỗi nguồn dữ liệu riêng lẻ [19, 21]. Ngoài ra, sự tích hợp này cho phép phát hiện biến động đa chiều: ra-đa nhạy với biến đổi cấu trúc như chặt cây, trong khi quang học nhạy với biến đổi quang phổ phản ánh sức khỏe thực vật.

### 1.3. Học máy và học sâu

Mạng nơ-ron tích chập (CNN) đã trở thành công cụ chủ đạo trong xử lý ảnh viễn thám và phân loại lớp phủ đất [50, 51]. Phần này trình bày các khái niệm nền tảng về học máy và học sâu làm cơ sở cho kiến trúc đề xuất trong Chương 2.

#### 1.3.1. Kiến trúc cơ bản của mạng nơ-ron tích chập

Perceptron là đơn vị tính toán cơ bản của mạng nơ-ron nhân tạo, thực hiện phép biến đổi tuyến tính kết hợp với hàm kích hoạt:

$$y = f(\mathbf{w}^T \mathbf{x} + b) \quad (1.4)$$

Trong công thức trên,  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  là vector đầu vào chứa  $n$  đặc trưng,  $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^n$  là vector trọng số với mỗi  $w_i$  thể hiện mức độ quan trọng của đặc trưng  $x_i$ ,  $b \in \mathbb{R}$  là độ lệch cho phép dịch chuyển đường quyết định,  $f(\cdot)$  là hàm kích hoạt phi tuyến, và  $y$  là đầu ra. Perceptron mô phỏng cách nơ-ron sinh học xử lý tín hiệu thông qua việc nhận nhiều đầu vào, tính tổng có trọng số và kích hoạt khi vượt ngưỡng. Đây là đơn vị tính toán cơ bản có khả năng học các mối quan hệ tuyến tính và phi tuyến trong dữ liệu thông qua việc điều chỉnh trọng số  $\mathbf{w}$  và bias  $b$ .

Multi-Layer Perceptron (MLP) là mạng nơ-ron gồm nhiều lớp, trong đó mỗi lớp nhận đầu ra của lớp trước làm đầu vào. Mỗi lớp thực hiện phép biến đổi tuyến tính (nhân ma trận trọng số  $\mathbf{W}$  và cộng bias  $\mathbf{b}$ ) sau đó áp dụng hàm kích hoạt. Các lớp ẩn giúp mạng học được các biểu diễn trừu tượng của dữ liệu, với mỗi lớp học các đặc trưng ở mức độ phức tạp tăng dần.

Phép tích chập 2D là thành phần cốt lõi của CNN, thực hiện phép tích chập giữa đầu vào và kernel:

$$(I * K)(i, j) = \sum_m \sum_n I(i + m, j + n) \times K(m, n) \quad (1.5)$$

Trong công thức trên,  $I$  là feature map đầu vào (ảnh hoặc feature map từ lớp trước) với kích thước  $\text{height} \times \text{width} \times \text{channels}$ ,  $K$  là kernel có kích thước  $k_h \times k_w$  chứa các trọng số được học,  $(i, j)$  là vị trí trong feature map đầu ra, và  $(m, n)$  là vị trí trong kernel. Phép tích chập trượt kernel qua đầu vào, tại mỗi vị trí tính tổng các tích từng phần tử giữa kernel và vùng tương ứng của đầu vào, tạo ra một giá trị trong đầu ra thể hiện mức độ khớp giữa kernel và vùng đó. Mục đích của phép tích chập là trích xuất các đặc trưng cục bộ như cạnh, góc và kết cấu từ đầu vào. Nhờ cơ chế chia sẻ trọng số, CNN tiết kiệm tham số và có khả năng nhận diện đặc trưng bất kể vị trí xuất hiện.

Phép tích chập mang lại nhiều ưu điểm quan trọng. Về parameter sharing, cùng một kernel áp dụng toàn bộ input giúp tiết kiệm tham số. Về translation invariance, mạng có khả năng nhận diện các đặc trưng bất kể vị trí xuất hiện. Về local connectivity, mỗi nơ-ron chỉ kết nối với vùng cục bộ của input, giảm số lượng kết nối cần thiết.

Quá trình tích chập diễn ra như sau: kernel có kích thước  $k \times k$  trượt qua toàn bộ input với bước nhảy (stride) xác định. Tại mỗi vị trí, kernel thực hiện phép nhân element-wise với vùng tương ứng của input, sau đó cộng tổng tất cả các tích để tạo ra một giá trị trong output feature map. Với input nhiều kênh (ví dụ: feature stack có 27 kênh như trong nghiên cứu này), kernel cũng có cùng số kênh và phép tích chập được thực hiện đồng thời trên tất cả các kênh, sau đó cộng tổng để tạo ra một feature map đầu ra.

Hàm kích hoạt đóng vai trò quan trọng trong mạng nơ-ron, giúp mô hình học được các mối quan hệ phi tuyến trong dữ liệu [14]. ReLU (Rectified Linear Unit) là hàm kích hoạt phổ biến nhất, được định nghĩa như sau:

$$f(x) = \max(0, x) = \begin{cases} x & \text{if } x > 0 \\ 0 & \text{if } x \leq 0 \end{cases} \quad (1.6)$$

Trong công thức trên,  $x$  là giá trị đầu vào từ phép biến đổi tuyến tính. ReLU giữ nguyên giá trị dương và chuyển giá trị âm về 0, tạo ra tính phi tuyến đơn giản nhưng hiệu quả. Hàm này cho phép mạng học các mối quan hệ phi tuyến phức tạp với ưu điểm tính toán nhanh, giảm vấn đề triệt tiêu gradient đối với giá trị dương, và tạo ra kích hoạt thưa khi nhiều nơ-ron có đầu ra bằng 0.

Softmax được sử dụng cho lớp đầu ra trong bài toán phân loại đa lớp:

$$\text{softmax}(\mathbf{x})_i = \frac{\exp(x_i)}{\sum_j \exp(x_j)} \quad (1.7)$$

Trong công thức trên,  $\mathbf{x}$  là vector logits (đầu ra thô của lớp cuối cùng),  $x_i$  là logit của lớp  $i$ , và  $\exp(\cdot)$  là hàm mũ. Softmax chuyển đổi các logits thành phân phối xác suất, trong đó giá trị lớn hơn được ánh xạ thành xác suất cao hơn và tổng tất cả xác suất bằng 1. Hàm này cho phép mô hình đưa ra dự đoán xác suất cho bài toán phân loại đa lớp, với lớp có xác suất cao nhất được chọn làm kết quả dự đoán.

### 1.3.2. Pooling và các kỹ thuật điều chuẩn

Pooling là phép toán giảm chiều không gian (spatial dimensions) của feature maps, giúp giảm số lượng tham số, giảm chi phí tính toán và tăng khả năng translation invariance của mạng [32]. Có hai loại pooling phổ biến: **Max Pooling** chọn giá trị lớn nhất trong mỗi vùng cục bộ, giữ lại các đặc trưng nổi bật nhất; **Average Pooling** tính trung bình các giá trị, giữ lại thông tin tổng quát hơn.

**Global Average Pooling (GAP)** là trường hợp đặc biệt trong đó vùng pooling bao trùm toàn bộ feature map, biến đổi mỗi feature map thành một giá trị scalar [34]. GAP mang lại nhiều lợi ích: giảm mạnh số lượng tham số, có tính chất điều chuẩn tự nhiên, và tạo ra spatial invariance hoàn toàn. Trong nghiên cứu này, GAP được sử dụng ở cuối mạng CNN để tổng hợp thông tin từ tất cả các spatial locations trước khi đưa vào lớp classification.

Chuẩn hóa theo lô (Batch Normalization) là kỹ thuật chuẩn hóa được đề xuất bởi Ioffe và Szegedy nhằm tăng tốc quá trình huấn luyện mạng nơ-ron sâu [22]. Kỹ thuật này chuẩn hóa các activation trong mỗi mini-batch về phân phối có trung bình 0 và phương sai 1, sau đó áp dụng phép biến đổi tuyến tính với các tham số học được. Chuẩn hóa theo lô giúp tăng tốc độ huấn luyện, giảm độ nhạy với khởi tạo trọng số, và đóng vai trò như một phương pháp điều chuẩn.

Dropout là kỹ thuật điều chuẩn hiệu quả được đề xuất bởi Srivastava và cộng sự để ngăn chặn quá khớp trong mạng nơ-ron [46]. Trong quá trình huấn luyện, mỗi nơ-ron bị tắt ngẫu nhiên với một xác suất nhất định, buộc mạng học các biểu diễn bền vững hơn. Dropout2d (Spatial Dropout) là biến thể tắt toàn bộ feature maps thay vì từng nơ-ron, phù hợp cho CNN vì các đặc trưng trong cùng kênh có tương quan không gian cao.

### 1.3.3. Hàm mất mát và thuật toán tối ưu

Hàm mất mát đo lường sự khác biệt giữa dự đoán của mô hình và nhãn thực tế, là cơ sở để tối ưu hóa tham số mạng [14]. Cross-Entropy Loss được sử dụng cho bài toán phân loại đa lớp:

$$L = - \sum_i y_i \log(\hat{y}_i) \quad (1.8)$$

Trong công thức trên,  $y_i$  là nhãn thực tế được mã hóa one-hot với giá trị 1 tại lớp đúng và 0 ở các lớp khác,  $\hat{y}_i$  là xác suất dự đoán của lớp  $i$  xuất ra từ hàm softmax, và  $\log(\cdot)$  là logarit tự nhiên. Cross-Entropy đo lường khoảng cách giữa phân phối dự đoán và phân phối thực tế, trong đó giá trị mất mát cao khi mô hình gán xác suất thấp cho lớp đúng và ngược lại. Hàm này được sử dụng làm mục tiêu để huấn luyện mô hình, trong đó thuật toán tối ưu điều chỉnh trọng số để giảm thiểu mất mát, từ đó tăng xác suất dự đoán đúng.

Các thuật toán tối ưu hóa đóng vai trò quan trọng trong việc huấn luyện mạng nơ-ron. Adam (Adaptive Moment Estimation) được đề xuất bởi Kingma và Ba là một trong những thuật toán tối ưu phổ biến nhất hiện nay [29]. Adam kết hợp ưu điểm của hai phương pháp: momentum (sử dụng trung bình động của gradient) và RMSprop (điều chỉnh tốc độ học theo từng tham số). AdamW là biến thể cải tiến với phân rã trọng số được tách riêng khỏi cập nhật gradient, giúp điều chỉnh hiệu quả hơn. Các siêu tham số thường sử dụng bao gồm  $\beta_1 = 0.9$ ,  $\beta_2 = 0.999$  và tốc độ học  $\eta = 0.001$ .

### 1.3.4. Phương pháp phân loại ảnh viễn thám

Trong phân loại ảnh viễn thám, có hai phương pháp tiếp cận chính: phân loại dựa trên pixel và phân loại dựa trên patch [6, 50].

Phương pháp phân loại dựa trên pixel thực hiện phân loại mỗi pixel độc lập dựa trên vector đặc trưng của riêng nó. Ưu điểm của phương pháp này là đơn giản, dễ triển khai và tốc độ xử lý nhanh. Tuy nhiên, nhược điểm là không tận dụng được ngữ cảnh không gian, dễ tạo ra nhiều dạng muối-tiêu.

Phương pháp phân loại dựa trên patch trích xuất các cửa sổ xung quanh mỗi pixel và phân loại dựa trên toàn bộ patch. Ưu điểm của phương pháp này là sử dụng được ngữ cảnh không gian, cho kết quả mượt hơn và phù hợp với kiến trúc CNN.

### **1.3.5. Chuẩn hóa dữ liệu**

Chuẩn hóa dữ liệu là bước tiền xử lý quan trọng trong học máy, giúp các đặc trưng có cùng thang đo và cải thiện hiệu suất huấn luyện [45]. Chuẩn hóa Z-score chuyển đổi dữ liệu về phân phối với trung bình bằng 0 và độ lệch chuẩn bằng 1 (chi tiết công thức được trình bày trong Chương 2). Việc chuẩn hóa dữ liệu cho CNN là cần thiết vì các đặc trưng có thang đo khác nhau (ví dụ: NDVI trong  $[-1, 1]$ , tán xạ ngược trong  $[-25, 0]$  dB) sẽ ảnh hưởng không đều đến gradient. Cần lưu ý rằng các tham số chuẩn hóa ( $\mu$  và  $\sigma$ ) phải được tính trên tập huấn luyện và áp dụng cho cả tập kiểm tra để đảm bảo tính khách quan của việc đánh giá mô hình.

## **1.4. Các nghiên cứu liên quan**

Giám sát biến động rừng đã trải qua nhiều giai đoạn phát triển, từ các phương pháp thủ công truyền thống đến các kỹ thuật học sâu hiện đại. Phần này trình bày quá trình phát triển của các phương pháp theo thời gian, tổng hợp các nghiên cứu tiêu biểu trên thế giới và tại Việt Nam, làm cơ sở cho việc xác định khoảng trống nghiên cứu và định hướng đồ án.

### **1.4.1. Sự phát triển của các phương pháp giám sát biến động rừng**

Trước khi có công nghệ viễn thám, giám sát rừng chủ yếu dựa vào khảo sát thực địa trực tiếp. Nhân viên kiểm lâm đi thực địa để đo đạc, ghi nhận trạng thái rừng và lập bản đồ thủ công. Phương pháp này có độ chính xác cao tại từng điểm khảo sát nhưng tốn kém về thời gian và nhân lực, không khả thi cho giám sát diện rộng và khó cập nhật thường xuyên.

Từ giữa thế kỷ 20, ảnh hàng không (Aerial Photography) bắt đầu được sử dụng để lập bản đồ rừng. Các chuyên gia giải đoán ảnh hàng không bằng mắt thường để xác định ranh giới rừng và phát hiện thay đổi. Phương pháp này cho phép quan sát diện tích lớn hơn khảo sát thực địa nhưng vẫn phụ thuộc nhiều vào kinh nghiệm của người giải đoán và chi phí bay chụp cao.

Với sự ra đời của vệ tinh Landsat năm 1972, lần đầu tiên có thể quan sát bề mặt Trái Đất một cách hệ thống từ không gian. Giai đoạn đầu, việc phân tích ảnh vệ tinh chủ yếu dựa vào giải đoán trực quan (Visual Interpretation) - chuyên gia nhìn ảnh và vẽ ranh giới các vùng đất khác nhau. Các phương pháp phân loại dựa trên ngưỡng (Threshold-based

Classification) như phân ngưỡng chỉ số thực vật NDVI được sử dụng rộng rãi trong thập niên 1980-1990.

Từ thập niên 1990, các thuật toán phân loại thống kê bắt đầu được áp dụng rộng rãi. Maximum Likelihood Classification (MLC) giả định dữ liệu tuân theo phân phối Gaussian và phân loại pixel dựa trên xác suất. Phân loại không giám sát như K-means và ISODATA không yêu cầu dữ liệu huấn luyện có nhãn, thay vào đó tự động nhóm các pixel có đặc trưng phổ tương tự thành các cụm [24].

Random Forest, được giới thiệu bởi Breiman (2001), cải thiện Decision Trees bằng cách kết hợp nhiều cây quyết định và trở thành thuật toán phổ biến nhất trong phân loại ảnh viễn thám. Support Vector Machine (SVM) được đề xuất cho phân loại ảnh viễn thám từ đầu những năm 2000 và nhanh chóng chứng minh hiệu quả vượt trội so với MLC, đặc biệt với dữ liệu đa chiều và bộ mẫu nhỏ.

Từ năm 2012, với sự thành công của AlexNet trong cuộc thi ImageNet, học sâu bắt đầu cách mạng hóa thị giác máy tính và nhanh chóng được áp dụng vào viễn thám. Zhu và cộng sự [51] tổng hợp các ứng dụng của deep learning trong viễn thám và chỉ ra tiềm năng to lớn của CNN trong phân loại ảnh vệ tinh. Kiến trúc U-Net với cấu trúc encoder-decoder, ban đầu cho phân đoạn ảnh y sinh, sau đó được áp dụng rộng rãi trong viễn thám nhờ khả năng phân đoạn ngữ nghĩa pixel-wise hiệu quả [42].

Bảng 1.3: So sánh các phương pháp giám sát biến động rừng qua các giai đoạn

Giai đoạn	Thời kỳ	Phương pháp tiêu biểu	Đặc điểm
Truyền thống	Trước 1970	Khảo sát thực địa	Chính xác nhưng tốn kém
Viễn thám đầu	1970-1990	Giải đoán trực quan	Chủ quan, khó tái lập
ML truyền thống	1990-2012	MLC, Decision Tree, RF	Khách quan, tự động hóa
Học sâu	2012-nay	CNN, U-Net	Học đặc trưng tự động
Tích hợp	2015-nay	CNN + SAR + Optical	Bổ sung, tăng độ tin cậy

#### 1.4.2. Nghiên cứu trên thế giới

Hansen và cộng sự [15] đã sử dụng thuật toán Decision Trees để phát triển Global Forest Change dataset — bộ dữ liệu mất rừng toàn cầu đầu tiên ở độ phân giải 30m từ chuỗi thời gian Landsat (2000-2012). Công trình này đánh dấu bước tiến quan trọng trong giám sát rừng quy mô lớn, đạt accuracy khoảng 85%.

Reiche và cộng sự [40] kết hợp Sentinel-1 (SAR) và Landsat (Optical) để phát hiện mất rừng near-real-time tại rừng nhiệt đới khô và đạt accuracy 93.8%. Hu và cộng sự [19] kết hợp Sentinel-1 và Sentinel-2 để phân loại rừng ở Madagascar và ghi nhận accuracy tăng từ 87% (chỉ dùng optical) lên 92% (kết hợp cả hai).

Kussul và cộng sự [31] áp dụng CNN cho phân loại cây trồng từ Sentinel-2 và đạt độ chính xác 94.5%, cao hơn đáng kể so với Random Forest. Zhang và cộng sự [50] giới thiệu các kiến trúc CNN phổ biến (AlexNet, VGGNet, ResNet) và ứng dụng của chúng trong viễn thám.

Hethcoat và cộng sự [17] áp dụng CNN (kiến trúc ResNet) để phát hiện khai thác gỗ chọn lọc tại Amazon từ dữ liệu Sentinel-1 và Sentinel-2, đạt accuracy 94.3%. Karra và cộng sự [25] ứng dụng deep learning kết hợp Sentinel-2 để tạo bản đồ sử dụng đất toàn cầu ở độ phân giải 10m.

Bảng 1.4: Tổng hợp các nghiên cứu tiêu biểu trên thế giới

Tác giả	Năm	Phương pháp	Dữ liệu	Accuracy
Hansen và cs.	2013	Decision Tree	Landsat	~85%
Kussul và cs.	2017	CNN	Sentinel-2	94.5%
Reiche và cs.	2018	Bayesian fusion	S1+Landsat	93.8%
Hethcoat và cs.	2019	CNN (ResNet)	S1+S2	94.3%
Hu và cs.	2020	ML + fusion	S1+S2	92.0%

#### 1.4.3. Nghiên cứu tại Việt Nam

Tại Việt Nam, các nghiên cứu ứng dụng viễn thám và học máy trong giám sát rừng đã có những bước phát triển đáng kể trong những năm gần đây.

Nguyen và cộng sự [36] áp dụng Random Forest với Sentinel-2 đa thời gian để lập bản đồ sử dụng đất tại Đăk Nông, Việt Nam và đạt overall accuracy 91.2%. Nghiên cứu này cho thấy tiềm năng của việc sử dụng dữ liệu đa thời gian từ Sentinel-2 cho các vùng rừng Tây Nguyên.

Pham và cộng sự [38] đã sử dụng kết hợp ảnh QuickBird, LiDAR và chỉ số địa hình GIS để nhận dạng loài cây bản địa trong cảnh quan phức tạp, đặt nền móng cho các nghiên cứu tích hợp đa nguồn dữ liệu tại Việt Nam.

Vo và cộng sự [49] đã xây dựng hệ thống giám sát biến động rừng ngập mặn hàng năm tại tỉnh Cà Mau sử dụng chuỗi thời gian Landsat-7 và Landsat-8, áp dụng phương pháp tối ưu hóa thời gian sau phân loại để tạo bản đồ rừng liên tục không có khoảng trống dữ liệu.

Tuy nhiên, phần lớn các nghiên cứu tại Việt Nam vẫn tập trung vào các phương pháp học máy truyền thống (Random Forest, SVM) hoặc sử dụng ảnh quang học đơn thuần. Việc ứng dụng học sâu (CNN) kết hợp với dữ liệu đa nguồn (SAR + Optical) cho giám sát rừng tại Việt Nam còn rất hạn chế.

#### **1.4.4. Khoảng trống nghiên cứu và điểm mới của đồ án**

Qua tổng quan tài liệu, một số khoảng trống nghiên cứu nổi bật được xác định:

1. **Thiếu nghiên cứu Deep Learning cho rừng nhiệt đới Việt Nam:** Phần lớn công trình tập trung ở Amazon, Congo hay Indonesia, còn ít nghiên cứu áp dụng CNN cho rừng Việt Nam, đặc biệt là rừng ngập mặn Cà Mau.
2. **Kiến trúc CNN cho bộ dữ liệu nhỏ:** CNN thường yêu cầu tập dữ liệu lớn (hàng trăm nghìn mẫu), có ít công trình nghiên cứu về kiến trúc CNN tối ưu cho các bộ dữ liệu nhỏ trong viễn thám (khoảng 2,000–5,000 mẫu).
3. **Tích hợp dữ liệu ra-đa khẩu độ tổng hợp và quang học trong Deep Learning:** Việc tích hợp dữ liệu ra-đa và quang học trong bối cảnh học sâu vẫn còn nhiều thách thức và còn thiếu các khảo sát tối ưu hóa mô hình trong kiến trúc CNN.

Xuất phát từ những khoảng trống nghiên cứu đã nêu, đồ án này hướng tới bốn mục tiêu chính:

1. **Phát triển kiến trúc CNN phù hợp cho bộ dữ liệu nhỏ:** Thiết kế mô hình lightweight (xấp xỉ 36K tham số), áp dụng các kỹ thuật điều chuẩn mạnh như Batch Normalization, Dropout và Weight Decay.
2. **Triển khai quy trình đánh giá khoa học chặt chẽ:** Bao gồm việc chia mẫu ngẫu nhiên phân tầng, thực hiện kiểm định chéo 5 lần và giữ lại một tập dữ liệu kiểm tra (20%).

3. **Tối ưu hóa phương pháp kết hợp:** Tích hợp Sentinel-1 và Sentinel-2 ở cấp độ đặc trưng, trích xuất 27 đặc trưng tổng cộng (21 đặc trưng từ S2 và 6 đặc trưng từ S1).
4. **Ứng dụng thực tế tại Cà Mau:** Phân loại toàn vùng quy hoạch lâm nghiệp (170,179 ha ranh giới, 162,469 ha diện tích phân loại thực tế), ước tính diện tích mất rừng và tạo bản đồ phân loại ở độ phân giải 10m.

Qua quá trình phát triển, các phương pháp giám sát rừng ngày càng tự động hóa, khách quan và chính xác hơn. Xu hướng hiện tại là kết hợp học sâu với dữ liệu đa nguồn (ra-đa khẫu độ tổng hợp và quang học) để tận dụng ưu điểm của cả hai. Nghiên cứu này kế thừa xu hướng đó, áp dụng CNN kết hợp dữ liệu Sentinel-1 (ra-đa khẫu độ tổng hợp) và Sentinel-2 (quang học) cho giám sát biến động rừng tại Cà Mau.

## CHƯƠNG 2. CƠ SỞ DỮ LIỆU VÀ PHƯƠNG PHÁP NGHIÊN CỨU

### 2.1. Cơ sở dữ liệu

#### 2.1.1. Dữ liệu viễn thám Sentinel

Việc lựa chọn ảnh vệ tinh tuân theo các tiêu chí nhằm đảm bảo chất lượng dữ liệu đầu vào. Đối với ảnh Sentinel-2, nghiên cứu sử dụng sản phẩm S2\_SR\_HARMONIZED (Surface Reflectance Level-2A đã đồng nhất hóa) từ Google Earth Engine, ưu tiên các ảnh trong mùa khô (tháng 1-3) để giảm thiểu ảnh hưởng của mây và đảm bảo tính so sánh giữa hai thời kỳ. Mặt nạ mây được tạo từ bộ sưu tập S2\_CLOUD\_PROBABILITY với ngưỡng xác suất 50% để loại bỏ các pixel bị mây che phủ. Đối với ảnh Sentinel-1, sử dụng sản phẩm S1\_GRD đã được tiền xử lý bởi ESA, các cảnh được chọn có thời gian thu nhận gần nhất với ảnh Sentinel-2 tương ứng (trong phạm vi ±7 ngày) để đảm bảo tính đồng bộ về thời gian.

Bảng 2.1: Tổng quan dữ liệu viễn thám sử dụng

Nguồn dữ liệu	Độ phân giải	Kỳ ảnh	Số bands	Ghi chú
Sentinel-2 Before	10m	30/01/2024	7	Level-2A (SR), cloud <10%
Sentinel-2 After	10m	28/02/2025	7	Level-2A (SR), cloud <10%
Sentinel-1 Before	10m	04/02/2024	2	GRD, IW mode
Sentinel-1 After	10m	22/02/2025	2	GRD, IW mode
Dữ liệu thực địa	-	-	-	2,630 points
Forest Boundary	Vector	-	-	Shapefile

#### 2.1.2. Thu thập dữ liệu trên Google Earth Engine

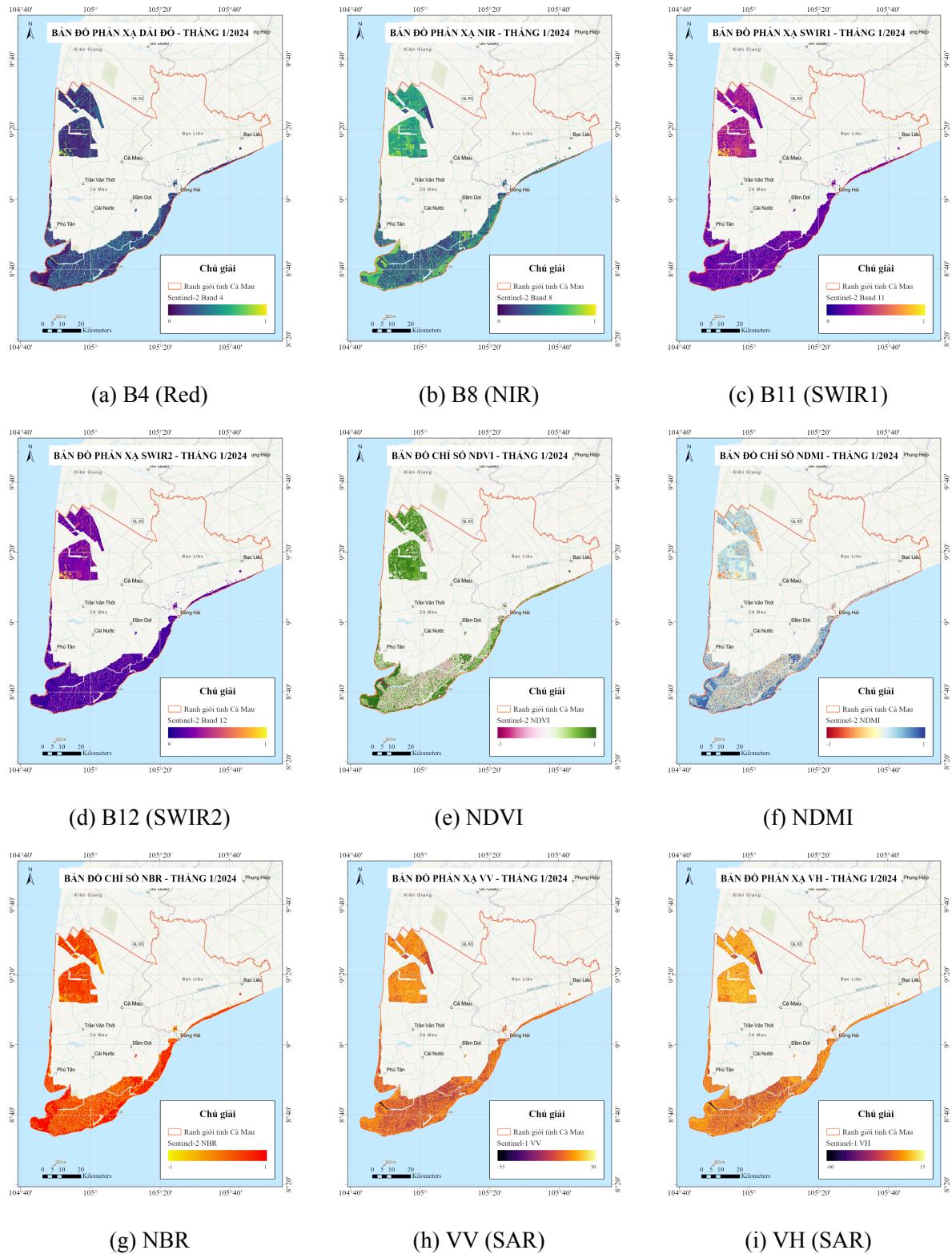
Toàn bộ dữ liệu ảnh vệ tinh được thu thập và xử lý trên nền tảng Google Earth Engine (GEE) — một hệ thống điện toán đám mây cho phép truy cập và xử lý khối lượng lớn dữ liệu viễn thám. Việc sử dụng GEE mang lại nhiều ưu điểm: truy cập trực tiếp kho dữ liệu Sentinel đã được tiền xử lý, khả năng xử lý song song trên hạ tầng đám mây, và đảm bảo tính nhất quán trong quy trình xử lý.

Dữ liệu Sentinel-2 được truy xuất từ bộ sưu tập COPERNICUS/S2\_SR\_HARMONIZED — sản phẩm Surface Reflectance Level-2A đã được hiệu chỉnh khí quyển và đồng nhất

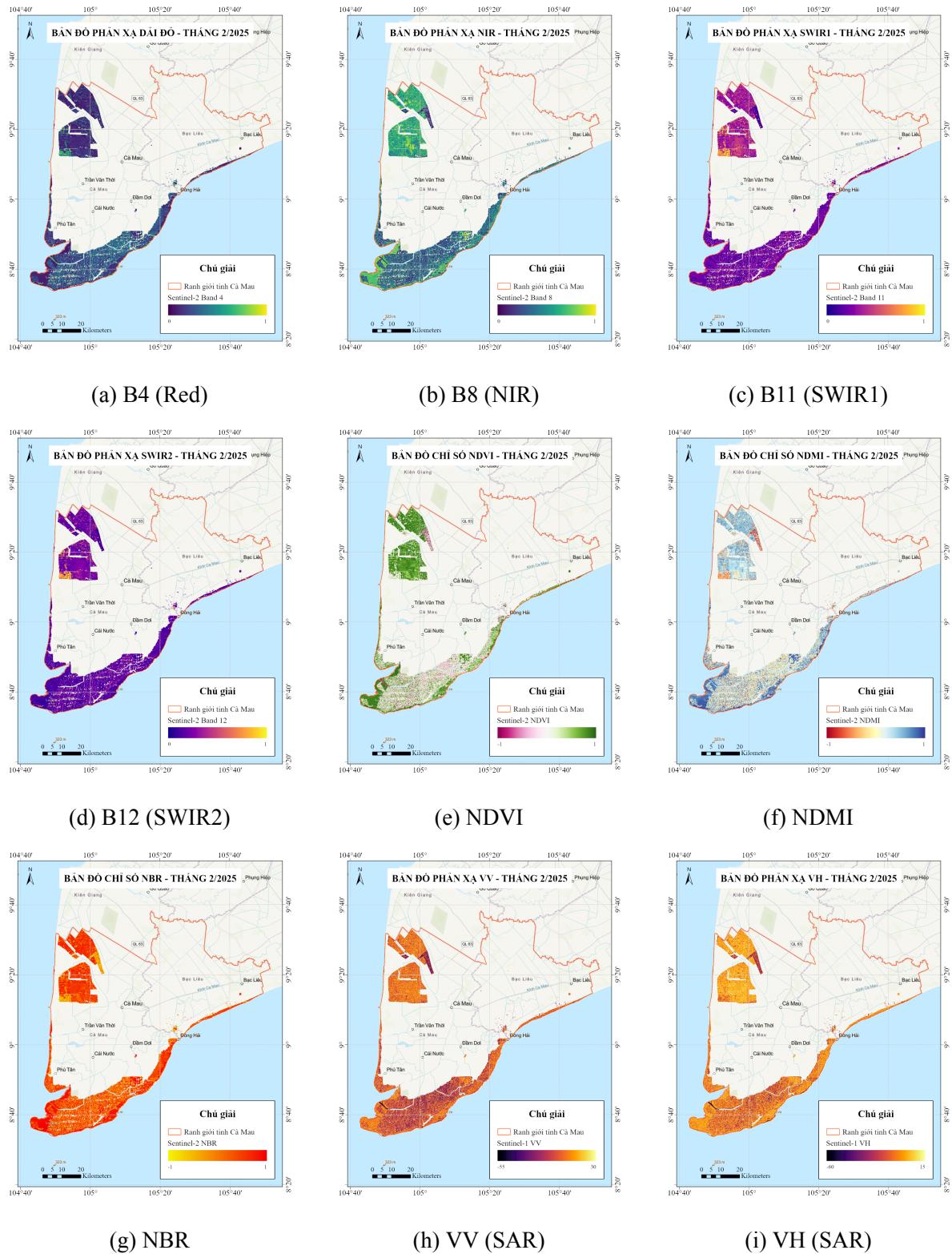
hóa giữa các cảm biến Sentinel-2A và 2B. Quy trình xử lý bắt đầu bằng việc lọc theo không gian và thời gian để chọn các cảnh phủ khu vực nghiên cứu trong ngày chỉ định, sau đó loại bỏ mây sử dụng bộ sưu tập S2\_CLOUD\_PROBABILITY với ngưỡng xác suất 50%. Tiếp theo, 4 bands cần thiết (B4-Red, B8-NIR, B11-SWIR1, B12-SWIR2) được trích xuất, chuyển đổi sang giá trị phản xạ và tính toán 3 chỉ số thực vật NDVI, NBR, NDMI. Cuối cùng, các tiles được mosaic để tạo ảnh liên mạch phủ toàn bộ khu vực nghiên cứu.

Dữ liệu Sentinel-1 được truy xuất từ bộ sưu tập COPERNICUS/S1\_GRD — sản phẩm Ground Range Detected đã được tiền xử lý bởi ESA bao gồm: hiệu chỉnh quỹ đạo, loại bỏ nhiễu biên và nhiễu nhiệt, hiệu chỉnh bức xạ và hiệu chỉnh địa hình sử dụng DEM SRTM. Quy trình xử lý bổ sung bao gồm: lọc theo thời gian ( $\pm 7$  ngày so với Sentinel-2), chọn chế độ Interferometric Wide (IW) với quỹ đạo đi xuống, và trích xuất hai bands VV và VH (đơn vị dB).

Sau khi xử lý, dữ liệu được xuất ra định dạng GeoTIFF với độ phân giải 10m và hệ quy chiếu EPSG:32648 (WGS 84 / UTM Zone 48N). Hình 2.1 và 2.2 minh họa trực quan các bands quang học (B4, B8, B11, B12), các chỉ số thực vật (NDVI, NDMI, NBR) và dữ liệu SAR (VV, VH) cho hai thời điểm trước và sau biến động.



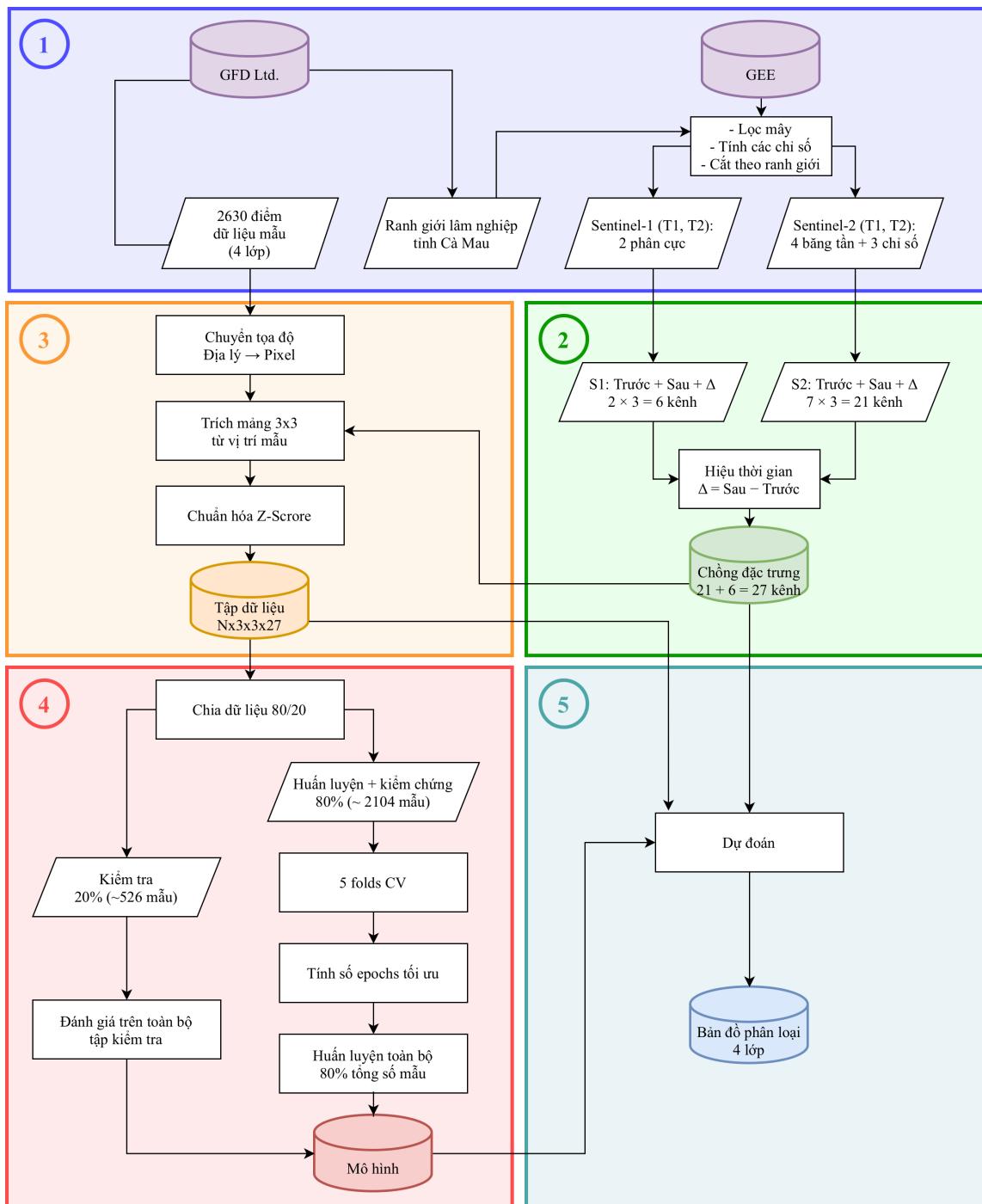
Hình 2.1: Các băng tần quang học, chỉ số thực vật và dữ liệu ra-đa kỳ trước (T1 - 01/2024)



Hình 2.2: Các băng tần quang học, chỉ số thực vật và dữ liệu ra-đa kỵ sau (T2 - 02/2025)

## 2.2. Phương pháp nghiên cứu

Phản này trình bày phương pháp nghiên cứu và quy trình được minh họa trong Hình 2.3. Quy trình bao gồm năm giai đoạn chính: thu thập và tiền xử lý dữ liệu, trích xuất đặc trưng, chuẩn bị mẫu huấn luyện, huấn luyện mô hình, và áp dụng mô hình.



Hình 2.3: Sơ đồ quy trình phương pháp nghiên cứu phát hiện biến động rùng

### 2.2.1. Trích xuất đặc trưng

#### Xây dựng feature stack

Việc kết hợp dữ liệu ra-đa khâu độ tổng hợp và quang học đã được chứng minh là hiệu quả trong nhiều nghiên cứu phân loại lớp phủ đất [19, 21]. Cách tiếp cận này tận dụng ưu điểm bổ sung của hai nguồn dữ liệu: ra-đa khâu độ tổng hợp cung cấp thông tin về cấu trúc và độ ẩm bề mặt, trong khi quang học cung cấp thông tin về đặc tính quang phổ của thực vật.

Tổng cộng 27 đặc trưng được xây dựng từ hai nguồn dữ liệu. **Sentinel-2** đóng góp 21 đặc trưng, bao gồm 7 bands/chỉ số (B4, B8, B11, B12, NDVI, NBR, NDMI) cho kỳ trước, 7 bands/chỉ số tương ứng cho kỳ sau, và 7 giá trị delta (hiệu số giữa kỳ sau và kỳ trước). **Sentinel-1** đóng góp 6 đặc trưng, bao gồm 2 bands (VV, VH) cho kỳ trước, 2 bands tương ứng cho kỳ sau, và 2 giá trị delta.

Bảng 2.2: Chi tiết 27 đặc trưng sử dụng trong mô hình

Chỉ số	Nguồn	Thời kỳ	Đặc trưng	Mô tả
0-6	S2	Kỳ trước	B4, B8, B11, B12, NDVI, NBR, NDMI	Quang phổ kỳ trước
7-13	S2	Kỳ sau	B4, B8, B11, B12, NDVI, NBR, NDMI	Quang phổ kỳ sau
14-20	S2	Biến đổi	$\Delta B4, \Delta B8, \dots$	Biến đổi quang phổ
21-22	S1	Kỳ trước	VV, VH	SAR kỳ trước
23-24	S1	Kỳ sau	VV, VH	SAR kỳ sau
25-26	S1	Biến đổi	$\Delta VV, \Delta VH$	Biến đổi SAR

#### Trích xuất patch $3\times 3$

Với mỗi điểm thực địa, một patch kích thước  $3\times 3$  pixels được trích xuất từ feature stack. Kích thước  $3\times 3$  được lựa chọn vì cho phép mô hình học được thông tin ngữ cảnh không gian xung quanh pixel trung tâm, phù hợp với độ phân giải 10m của Sentinel (mỗi patch tương đương vùng  $30m \times 30m$ ), và giảm thiểu nhiễu từ các pixel lân cận không đồng nhất.

Kết quả là mỗi mẫu có kích thước  $(3, 3, 27)$  — tương ứng với chiều cao, chiều rộng và số kênh đặc trưng.

### 2.2.2. Chuẩn bị mẫu huấn luyện

#### Chuẩn hóa dữ liệu

Việc chuẩn hóa dữ liệu là bước quan trọng để đảm bảo các features có cùng phạm vi giá trị, giúp quá trình huấn luyện mô hình hội tụ nhanh và ổn định hơn. Nghiên cứu này áp dụng phương pháp chuẩn hóa Z-score:

$$x_{normalized} = \frac{x - \mu}{\sigma} \quad (2.1)$$

trong đó  $x$  là giá trị gốc,  $\mu$  là giá trị trung bình và  $\sigma$  là độ lệch chuẩn.

Để đảm bảo tính khoa học và khách quan trong đánh giá mô hình, các tham số chuẩn hóa ( $\mu$  và  $\sigma$ ) được tính toán chỉ trên tập huấn luyện theo quy trình bốn bước. Đầu tiên, stratified split được thực hiện để tách 20% dữ liệu làm tập test cố định trước khi tính toán bất kỳ thống kê nào. Tiếp theo, mean và std được tính cho từng feature trên tập training. Sau đó, các tham số đã tính được sử dụng để chuẩn hóa cả tập training, validation và test. Cuối cùng, các tham số được lưu lại để áp dụng cho dữ liệu mới khi dự đoán.

#### Phân chia dữ liệu

Chiến lược chia dữ liệu được thiết kế theo khuyến nghị của Roberts et al. [41] về cross-validation cho dữ liệu không gian, đảm bảo đánh giá khách quan. Quy trình chia dữ liệu bao gồm bốn bước. Bước thứ nhất, tách 20% dữ liệu làm tập test cố định (526 mẫu) — tập này không được sử dụng trong quá trình huấn luyện hay tinh chỉnh siêu tham số. Bước thứ hai, áp dụng 5-Fold Cross Validation trên 80% còn lại (2,104 mẫu) để tìm kiếm siêu tham số tối ưu và đánh giá độ ổn định của mô hình. Bước thứ ba, huấn luyện mô hình cuối cùng trên toàn bộ 80% dữ liệu training. Bước thứ tư, đánh giá mô hình cuối cùng trên 20% tập test để báo cáo kết quả.

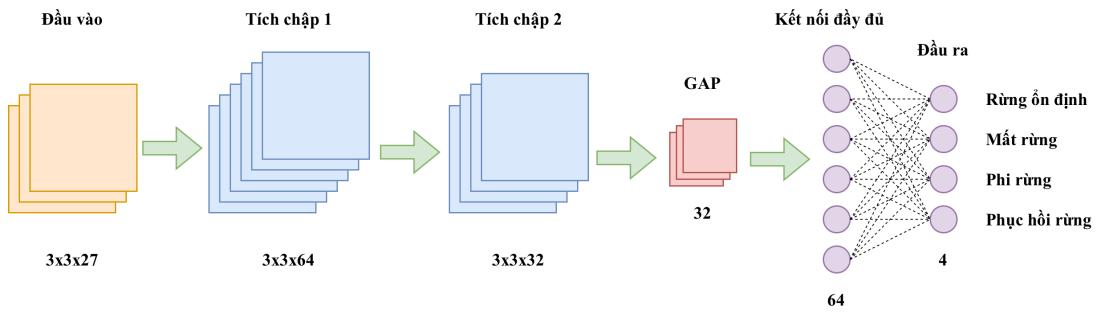
Việc sử dụng stratified sampling đảm bảo tỷ lệ các lớp (Rừng ổn định, Mất rừng, Phi rừng, Phục hồi rừng) được duy trì đồng đều trong cả tập training và test.

### 2.2.3. Kiến trúc mô hình CNN

Mô hình nhận đầu vào là tensor kích thước (batch\_size, 3, 3, 27), sau đó được chuyển đổi sang định dạng PyTorch (batch\_size, 27, 3, 3). Kiến trúc bao gồm năm thành

phân chính. Thành phần thứ nhất là khối tích chập 1 gồm Conv2D (64 filters, kernel  $3 \times 3$ ), BatchNorm2D, ReLU và Dropout2D ( $p=0.7$ ). Thành phần thứ hai là khối tích chập 2 gồm Conv2D (32 filters, kernel  $3 \times 3$ ), BatchNorm2D, ReLU và Dropout2D ( $p=0.7$ ). Thành phần thứ ba là lớp Global Average Pooling có chức năng gộp thông tin không gian. Thành phần thứ tư là khối kết nối đầy đủ gồm Linear ( $32 \rightarrow 64$ ), BatchNorm1D, ReLU và Dropout ( $p=0.7$ ). Thành phần thứ năm là lớp đầu ra Linear ( $64 \rightarrow 4$ ) cho 4 lớp phân loại.

Với 36,676 tham số, mô hình có độ phức tạp vừa phải, phù hợp với quy mô bộ dữ liệu 2,630 mẫu. Kiến trúc tổng quan của mô hình được minh họa trong Hình 2.4.



Hình 2.4: Kiến trúc mô hình mạng nơ-ron tích chập (CNN) được sử dụng trong nghiên cứu

Bảng 2.3: Chi tiết số tham số huấn luyện của mô hình

Lớp	Số tham số	Cách tính
Tích chập 1 + Chuẩn hóa batch 1	15,680	$27 \times 3 \times 3 \times 64 + 128$
Tích chập 2 + Chuẩn hóa batch 2	18,496	$64 \times 3 \times 3 \times 32 + 64$
Kết nối đầy đủ 1 + Chuẩn hóa batch 3	2,240	$32 \times 64 + 64 + 128$
Kết nối đầy đủ 2 (Đầu ra)	260	$64 \times 4 + 4$
<b>Tổng cộng</b>	<b>36,676</b>	

#### 2.2.4. Chiến lược điều chuẩn và huấn luyện

Với bộ dữ liệu có quy mô nhỏ, nghiên cứu kết hợp ba kỹ thuật điều chuẩn. Kỹ thuật thứ nhất là chuẩn hóa theo lô (Batch Normalization) [22] được áp dụng sau mỗi lớp tích chập và fully-connected. Kỹ thuật thứ hai là Dropout với tỷ lệ 70% [46] — tỷ lệ cao do tỷ lệ mẫu/tham số thấp (khoảng 72:1). Kỹ thuật thứ ba là phân rã trọng số với hệ số  $\lambda = 10^{-3}$  thông qua optimizer AdamW.

Bảng 2.4: Cấu hình siêu tham số huấn luyện

Tham số	Giá trị	Giải thích
epochs	200	Số epochs tối đa với early stopping
batch_size	64	Cân bằng giữa độ ổn định và tốc độ
learning_rate	0.001	Learning rate khởi tạo cho AdamW
weight_decay	$10^{-3}$	Hệ số điều chỉnh L2
dropout_rate	0.7	Dropout cao để điều chỉnh mạnh
early_stopping	15 epochs	Patience trước khi dừng sớm

Nghiên cứu sử dụng AdamW [35] — biến thể cải tiến của Adam với phân rã trọng số tách rời. ReduceLROnPlateau scheduler tự động giảm learning rate (factor=0.5, patience=10) khi validation loss không cải thiện.

Quy trình huấn luyện được thực hiện qua bốn bước. Đầu tiên, trọng số được khởi tạo theo phương pháp Kaiming/He initialization [16]. Tiếp theo, 5-Fold Cross Validation được thực hiện trên 80% dữ liệu để đánh giá độ ổn định của mô hình. Sau đó, Final Model được huấn luyện trên toàn bộ 80% dữ liệu với cơ chế early stopping. Cuối cùng, mô hình được đánh giá trên 20% test set cố định.

### 2.2.5. Áp dụng mô hình

Sau khi huấn luyện, mô hình được áp dụng để phân loại toàn bộ vùng nghiên cứu với khoảng 16.2 triệu pixels hợp lệ. Quy trình dự đoán bắt đầu bằng việc tải feature stack 27 channels cho toàn vùng, sau đó trích xuất patch  $3 \times 3$  cho mỗi pixel hợp lệ. Các patches được chuẩn hóa Z-score sử dụng mean và std từ tập training, rồi thực hiện forward pass qua mô hình và lấy argmax để xác định lớp phân loại. Kết quả cuối cùng được xuất dưới dạng GeoTIFF.

Do kích thước lớn của vùng nghiên cứu, việc dự đoán được thực hiện theo batch (10,000 pixels) với GPU inference và mixed precision (FP16) để tối ưu hóa bộ nhớ và tốc độ.

## **CHƯƠNG 3. KẾT QUẢ THỰC NGHIỆM ỦNG DỤNG VIỄN THÁM VÀ HỌC SÂU TRONG GIÁM SÁT BIẾN ĐỘNG RỪNG TỈNH CÀ MAU**

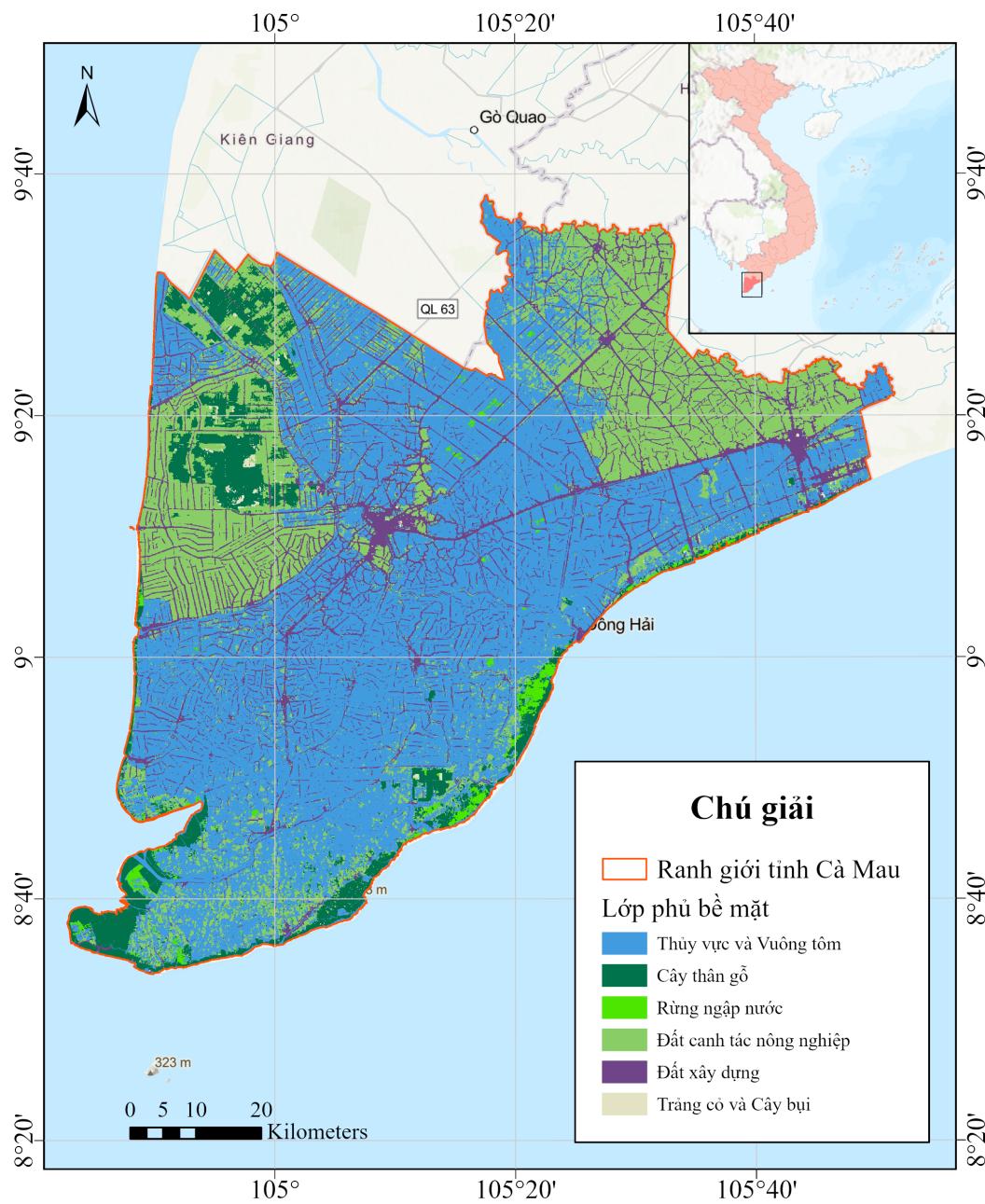
### **3.1. Thiết lập thực nghiệm**

#### **3.1.1. Khu vực nghiên cứu**

Theo Nghị quyết số 1278/NQ-UBTVQH15 ngày 24/10/2024 của Ủy ban Thường vụ Quốc hội, kể từ ngày 01/07/2025, tỉnh Cà Mau và tỉnh Bạc Liêu được sáp nhập thành tỉnh Cà Mau mới với tổng diện tích tự nhiên 7,942.38 km<sup>2</sup> và dân số khoảng 2.6 triệu người. Đô án này nghiên cứu trên phạm vi rừng của tỉnh Cà Mau mới, bao gồm cả vùng rừng thuộc địa bàn Bạc Liêu cũ.

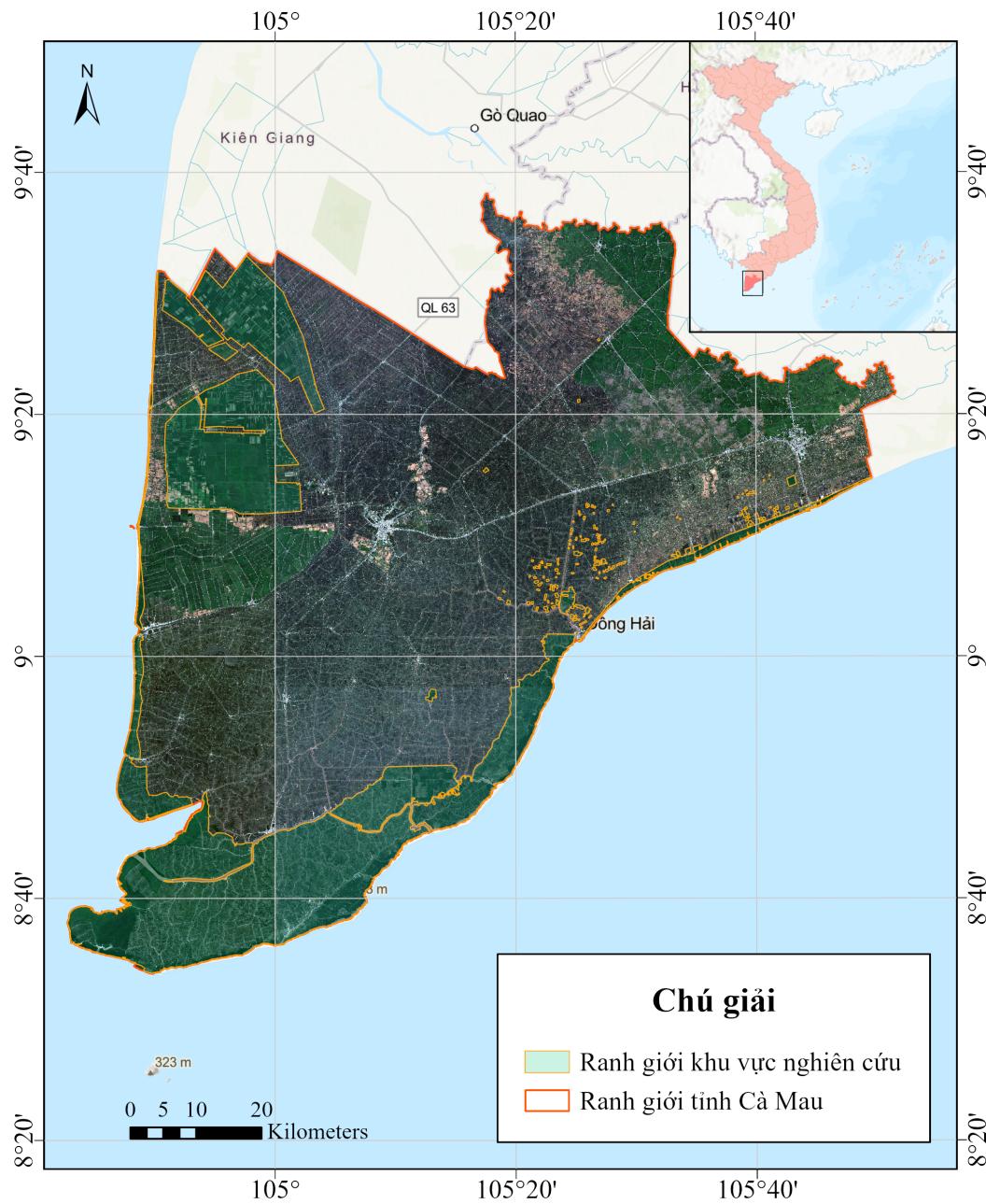
Tỉnh Cà Mau mới nằm ở cực Nam Tổ Quốc, sở hữu hệ sinh thái rừng đa dạng bao gồm cả rừng ngập mặn ven biển và rừng tràm nội địa. Theo số liệu trước khi sáp nhập, tỉnh Cà Mau cũ có diện tích rừng khoảng 94,319 hecta và tỉnh Bạc Liêu có khoảng 5,730 hecta rừng, tổng cộng khoảng 100,000 hecta rừng trên toàn tỉnh Cà Mau mới [3]. Trong đó, rừng ngập mặn Cà Mau chiếm khoảng 20% diện tích rừng ngập mặn của Việt Nam. Hệ thống rừng tại Cà Mau đóng vai trò then chốt trong việc phòng hộ ven biển (chắn sóng, chống xâm thực và bảo vệ bờ biển), bảo tồn đa dạng sinh học vì là môi trường sống cho nhiều loài động thực vật quý hiếm, cung cấp nguồn sinh kế thông qua các hoạt động thủy sản và du lịch sinh thái, và góp phần giảm nhẹ biến đổi khí hậu nhờ khả năng lưu giữ carbon cao, gấp khoảng 3–5 lần so với rừng nhiệt đới trên cạn [5, 7].

Tuy nhiên, rừng Cà Mau đang phải đối mặt với nhiều thách thức. Trước hết là áp lực chuyển đổi sang nuôi tôm do kinh tế, khiến nhiều khu vực rừng bị chuyển đổi thành ao nuôi. Ngoài ra, hiện tượng xâm nhập mặn gia tăng do biến đổi khí hậu làm giảm sức khỏe rừng; đồng thời xói mòn bờ biển cũng làm suy giảm diện tích rừng ven biển; và tình trạng thiếu nước ngọt ảnh hưởng tới khả năng tái sinh tự nhiên của rừng. Giai đoạn 2011-2023, sạt lở vùng ven biển đã làm mất hơn 6,200 hecta đất và rừng phòng hộ [2].



Hình 3.1: Bản đồ lớp phủ bè mặt khu vực tỉnh Cà Mau.

Đồ án tập trung vào toàn bộ vùng quy hoạch lâm nghiệp của tỉnh Cà Mau mới. Dữ liệu ranh giới quy hoạch lâm nghiệp được cung cấp bởi Công ty TNHH Tư vấn và Phát triển Đồng Xanh — đối tác của Chi cục Kiểm lâm tỉnh Cà Mau.



Hình 3.2: Ảnh vệ tinh tổ hợp màu tự nhiên (RGB) khu vực nghiên cứu tỉnh Cà Mau.

Tổng diện tích ranh giới quy hoạch là 170,178.82 hecta (tương đương 1,701.79 km<sup>2</sup>), bao gồm 666 polygon trong file shapefile ranh giới. Diện tích thực tế được phân loại là 162,468.50 hecta (khoảng 95.5% diện tích ranh giới); phần còn lại ( 7,710 ha, chiếm 4.5%) bị loại do mây che phủ hoặc dữ liệu không hợp lệ (nodata) trong quá trình xử lý ảnh vệ tinh. Kích thước raster là 12,547 × 10,917 pixels (ở độ phân giải 10m), sử dụng hệ quy chiếu EPSG:32648 (WGS 84 / UTM Zone 48N).

### 3.1.2. Dữ liệu thực địa tại Cà Mau

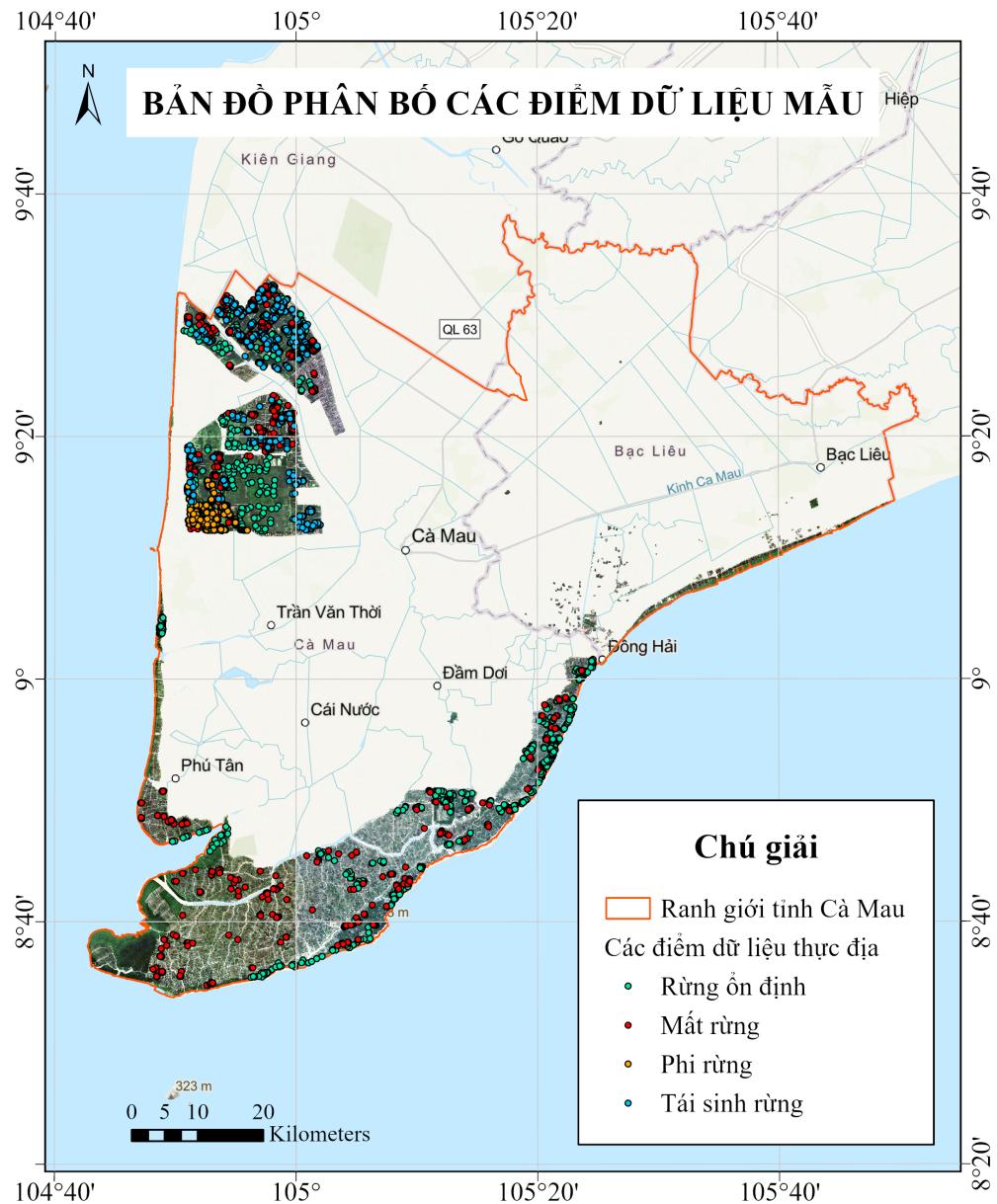
Dữ liệu thực địa được thu thập thông qua quy trình khảo sát chuyên nghiệp với sự phối hợp giữa Chi cục Kiểm lâm tỉnh Cà Mau và Công ty TNHH Tư vấn và Phát triển Đồng Xanh (GFD). Quy trình thu thập gồm ba giai đoạn. Giai đoạn đầu tiên là khảo sát thực địa bằng thiết bị bay không người lái (drone) để ghi nhận hình ảnh và xác định trạng thái rừng. Giai đoạn thứ hai là số hóa các điểm dữ liệu thực địa trên phần mềm QGIS, đối chiếu với ảnh vệ tinh Sentinel-2. Giai đoạn cuối cùng là kiểm tra chéo và loại bỏ các điểm không rõ ràng hoặc nằm trong vùng mây che phủ.

Dữ liệu cuối cùng được xuất dưới dạng file CSV với cấu trúc gồm 4 trường: id, label, x và y (tọa độ theo hệ quy chiếu EPSG:32648).

Bảng 3.1: Thống kê dữ liệu thực địa theo lớp biến động

Lớp	Tên	Số điểm	Tỷ lệ	Mô tả
0	Rừng ổn định	656	24.9%	Có rừng ở cả 2 kỳ
1	Mất rừng	650	24.7%	Có rừng → không có rừng
2	Phi rừng	664	25.3%	Không có rừng ở cả 2 kỳ
3	Phục hồi rừng	660	25.1%	Không có → có rừng
<b>Tổng</b>		<b>2,630</b>	<b>100%</b>	Phân bố cân bằng

Phân bố không gian của các điểm dữ liệu thực địa được minh họa trong Hình 3.3. Các điểm mẫu được thu thập phân tán trên toàn bộ khu vực nghiên cứu, đảm bảo tính đại diện về mặt không gian cho các loại hình biến động rừng khác nhau.



Hình 3.3: Bản đồ phân bố không gian các điểm dữ liệu thực địa trên khu vực nghiên cứu tỉnh Cà Mau

### 3.1.3. Cấu hình phần cứng và phần mềm

Môi trường thí nghiệm gồm phần cứng như GPU NVIDIA GeForce RTX 4080 (16GB VRAM), bộ nhớ RAM 64GB và bộ nhớ lưu trữ 1TB SSD. Về phần mềm, hệ thống sử dụng Python 3.8 trở lên cùng PyTorch 2.0+ có hỗ trợ CUDA để huấn luyện mô hình, GDAL 3.4+ cho xử lý dữ liệu không gian và các thư viện khoa học dữ liệu như

NumPy, scikit-learn và pandas.

### 3.1.4. Phân chia dữ liệu

Bộ dữ liệu thực địa gồm 2,630 điểm, trong đó phân bố lớp gần như cân bằng: Lớp 0 (Rừng ổn định) 656 điểm (24.94%), Lớp 1 (Mất rừng) 650 điểm (24.71%), Lớp 2 (Phi rừng) 664 điểm (25.25%) và Lớp 3 (Phục hồi rừng) 660 điểm (25.10%).

Bảng 3.2: Phân bổ dữ liệu theo tập huấn luyện và kiểm tra

Tập dữ liệu	Số mẫu	Tỷ lệ
Training + Validation (5-Fold CV)	2,104	80%
Test (cố định)	526	20%
<b>Tổng</b>	<b>2,630</b>	<b>100%</b>

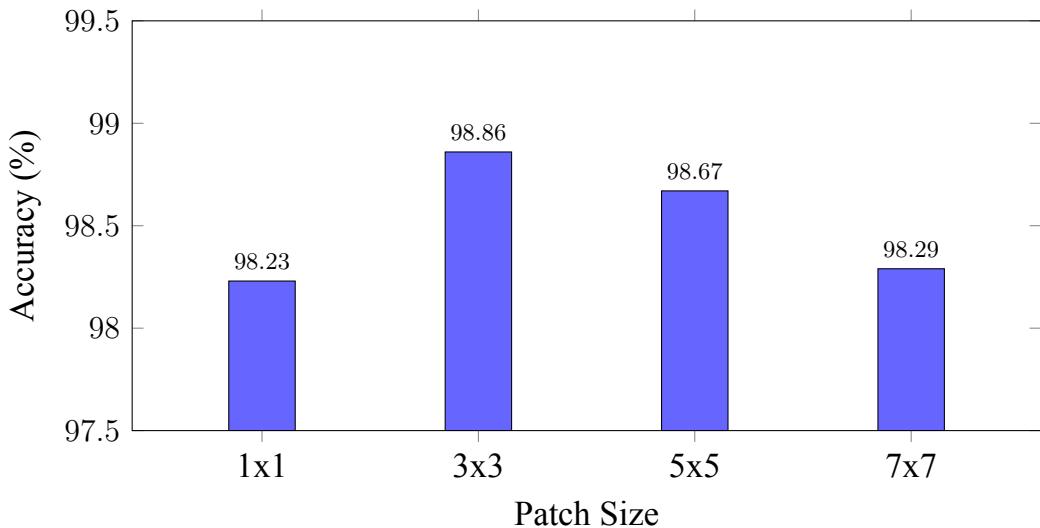
Việc chia tập dữ liệu được thực hiện như sau: 80% dữ liệu (2,104 patches) được dành cho Train+Val để thực hiện 5-Fold Cross Validation, còn 20% dữ liệu (526 patches) được giữ lại làm fixed test set.

## 3.2. Thử nghiệm mô hình

### 3.2.1. Ảnh hưởng của Patch Size

Bảng 3.3: So sánh các kích thước mảnh (Patch Size)

Patch Size	Accuracy	ROC-AUC	Thời gian huấn luyện	Số tham số
1×1 (pixel-wise)	98.23%	99.78%	12.5s	25,348
<b>3×3 (baseline)</b>	<b>98.86%</b>	<b>99.98%</b>	15.2s	36,676
5×5	98.67%	99.89%	28.3s	52,484
7×7	98.29%	99.86%	41.2s	71,108



Hình 3.4: So sánh Accuracy theo các Patch Size

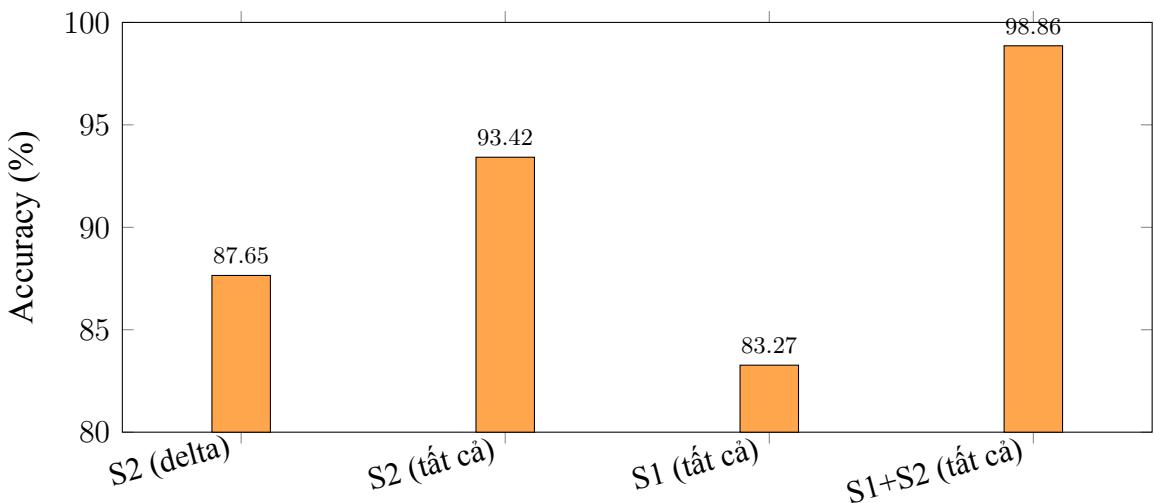
Qua Bảng 3.3 và Hình 3.4, có thể rút ra một số nhận xét quan trọng. Với patch size  $1 \times 1$  (pixel-wise), mô hình đạt accuracy 98.23%, cho thấy chỉ riêng thông tin phổ tại mỗi pixel đã đủ để phân biệt các lớp biến động rõ ràng với độ chính xác cao, tuy nhiên cách tiếp cận này bỏ qua thông tin ngữ cảnh không gian. Patch size  $3 \times 3$  đạt kết quả tốt nhất (98.86% accuracy, 99.98% ROC-AUC) với mức tăng thời gian huấn luyện chấp nhận được (+2.7 giây so với  $1 \times 1$ ), cho thấy kích thước này cân bằng tốt giữa việc khai thác ngữ cảnh không gian địa phương và tránh nhiễu từ các pixel xa.

Đối với patch size  $5 \times 5$  và  $7 \times 7$ , accuracy giảm dần (98.67% và 98.29%) mặc dù số tham số mô hình tăng đáng kể, cho thấy với độ phân giải 10m của Sentinel-2, ngữ cảnh không gian quá rộng (50-70m) có thể đưa vào nhiều từ các lớp phủ lân cận, đặc biệt tại các vùng ranh giới. Thời gian huấn luyện tăng gần tuyến tính với số tham số, từ 12.5s ( $1 \times 1$ ) lên 41.2s ( $7 \times 7$ ), cho thấy chi phí tính toán tăng đáng kể khi mở rộng patch size mà không đem lại cải thiện về accuracy. Do đó, có thể kết luận rằng patch size  $3 \times 3$  là tối ưu cho bộ dữ liệu này, đạt được sự cân bằng tốt nhất giữa độ chính xác, thời gian huấn luyện và khả năng khai thác ngữ cảnh không gian.

### 3.2.2. Ảnh hưởng của nguồn dữ liệu

Bảng 3.4: Nghiên cứu loại trừ các nguồn dữ liệu (Ablation Study)

Cấu hình	Số đặc trưng	Accuracy	ROC-AUC
Chỉ Sentinel-2 (delta)	7	87.65%	94.12%
Sentinel-2 (trước + sau + delta)	21	93.42%	97.58%
Chỉ Sentinel-1 (trước + sau + delta)	6	83.27%	91.45%
<b>S1 + S2 (tất cả)</b>	<b>27</b>	<b>98.86%</b>	<b>99.98%</b>



Hình 3.5: So sánh Accuracy theo các nguồn dữ liệu

Qua Bảng 3.4 và Hình 3.5, có thể rút ra các nhận xét quan trọng về vai trò của từng nguồn dữ liệu. Sentinel-2 đóng vai trò chủ đạo trong phân loại biến động rừng, thể hiện qua việc chỉ với dữ liệu Sentinel-2 delta (7 kênh biến động), mô hình đã đạt 87.65% accuracy, và khi bổ sung đầy đủ dữ liệu trước, sau và delta (21 kênh), accuracy tăng lên 93.42%, khẳng định tầm quan trọng của thông tin quang phổ và phương pháp phân tích 2 thời điểm trong phát hiện biến động. Trong khi đó, Sentinel-1 đơn lẻ có hiệu suất thấp nhất (83.27% accuracy với 6 kênh); dữ liệu đa khía cạnh tổng hợp tuy có ưu điểm không bị ảnh hưởng bởi mây và có khả năng quan sát cấu trúc rừng, nhưng độ phân giải phổ hạn chế (chỉ có VV và VH) khiến việc phân biệt các lớp phủ trỏ nên khó khăn hơn đáng kể so với dữ liệu quang học đa phổ.

Sự kết hợp S1+S2 cho kết quả tốt nhất (98.86% accuracy, 99.98% ROC-AUC),

vượt trội đáng kể so với việc chỉ sử dụng Sentinel-2 (+5.44%), cho thấy dữ liệu ra-đa bổ sung thông tin cấu trúc và độ ẩm mà dữ liệu quang học không nắm bắt được, đặc biệt hữu ích cho việc phân biệt rừng có mật độ tán khác nhau, phát hiện vùng rừng suy thoái chưa thể hiện rõ trên ảnh quang học, và cải thiện phân loại trong điều kiện có mây một phần. Bên cạnh đó, đóng góp của thông tin thời gian là đáng kể khi accuracy tăng từ 87.65% (chỉ delta) lên 93.42% (đầy đủ trước + sau + delta), khẳng định giá trị của việc khai thác thông tin đa thời gian trong phát hiện biến động.

Từ các kết quả trên, có thể kết luận rằng việc kết hợp Sentinel-1 và Sentinel-2 cho kết quả tối ưu nhất. Dữ liệu ra-đa và quang học có tính bổ sung cao: Sentinel-2 cung cấp thông tin chi tiết về thành phần hóa học và sinh lý của thực vật thông qua các kênh quang phổ, trong khi Sentinel-1 cung cấp thông tin về cấu trúc và độ ẩm của tán rừng. Sự kết hợp này đặc biệt phù hợp cho giám sát rừng ngập mặn ven biển, nơi điều kiện thời tiết thường xuyên có mây và sương mù.

### 3.3. Kết quả

#### 3.3.1. Kết quả huấn luyện mô hình CNN

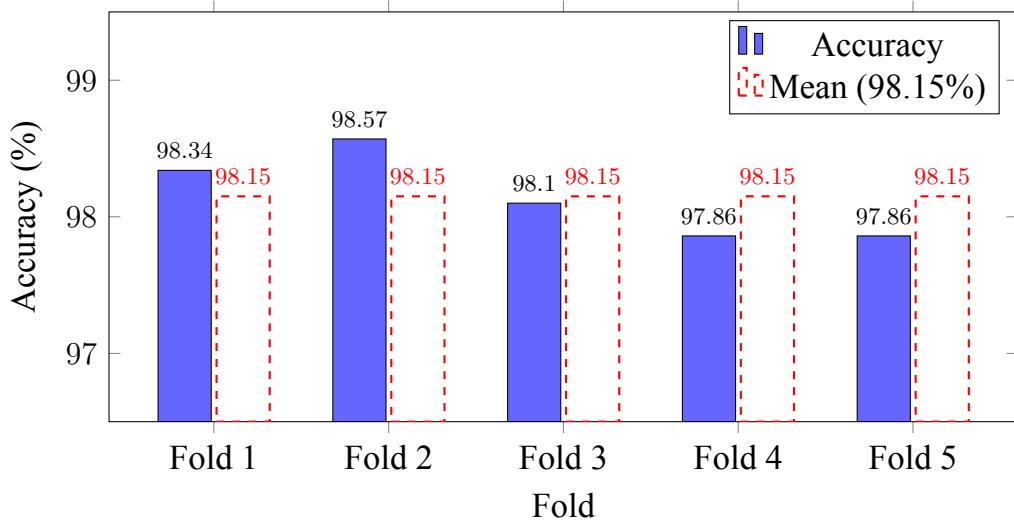
Để đánh giá độ ổn định của mô hình, nghiên cứu áp dụng phương pháp kiểm định chéo 5 phần (5-Fold Cross Validation). Phương pháp này chia dữ liệu thành 5 phần bằng nhau, luân phiên sử dụng mỗi phần làm tập kiểm tra trong khi 4 phần còn lại làm tập huấn luyện; kết quả cuối cùng là trung bình của 5 lần đánh giá.

Bảng 3.5: Kết quả kiểm định chéo 5 phần (5-Fold Cross Validation)

Fold	Accuracy	F1-Score
Fold 1	98.34%	98.34%
Fold 2	98.57%	98.57%
Fold 3	98.10%	98.10%
Fold 4	97.86%	97.86%
Fold 5	97.86%	97.86%
<b>Mean ± Std</b>	<b>98.15% ± 0.28%</b>	<b>98.15% ± 0.28%</b>

Kết quả kiểm định chéo cho thấy mô hình đạt được sự ổn định cao với độ lệch chuẩn của Accuracy chỉ khoảng 0.28%. Accuracy của từng fold đều vượt ngưỡng 97.8%, phản

ánh khả năng tổng quát hóa tốt của mô hình và không có dấu hiệu quá khớp nghiêm trọng.



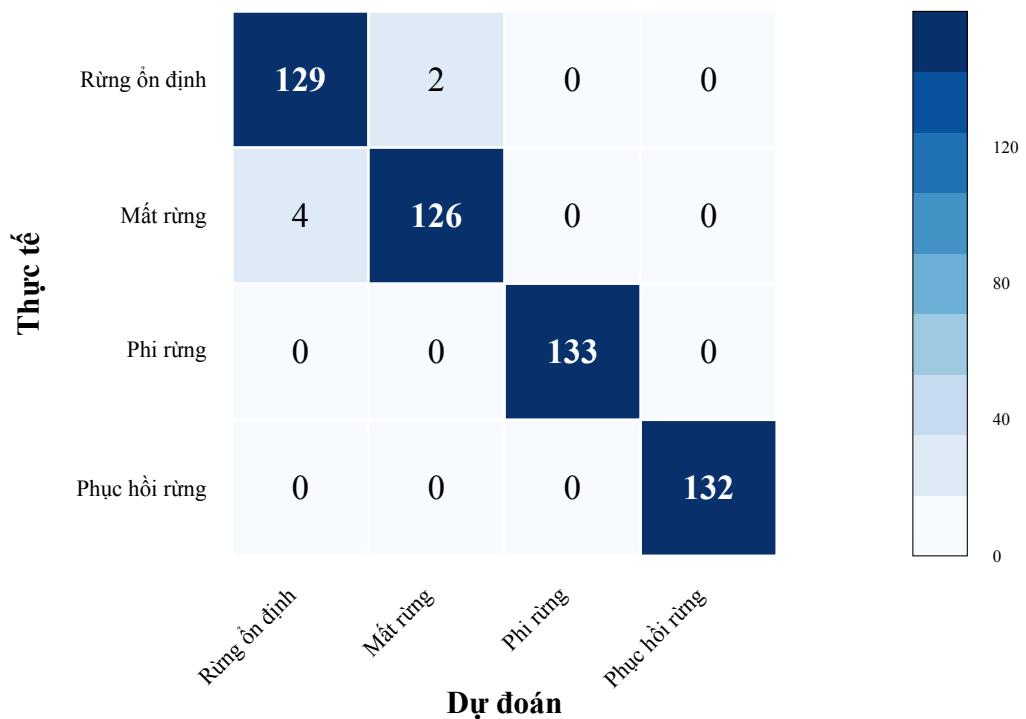
Hình 3.6: So sánh Accuracy giữa các fold trong Cross Validation

Sau khi hoàn tất kiểm định chéo, hiệu suất mô hình được đánh giá trên tập kiểm tra cố định thông qua các chỉ số phổ biến trong phân loại: *Accuracy* (tỷ lệ phân loại đúng), *Precision* (độ tin cậy của dự đoán dương), *Recall* (khả năng phát hiện các mẫu dương), *F1-Score* (trung bình điều hòa của Precision và Recall), và *ROC-AUC* (diện tích dưới đường cong ROC, đo khả năng phân biệt của mô hình).

Bảng 3.6: Các chỉ số đánh giá trên tập kiểm tra (526 mẫu)

Metric	Value	Percent
<b>Accuracy</b>	0.9886	<b>98.86%</b>
Precision (macro avg)	0.9886	98.86%
Recall (macro avg)	0.9886	98.86%
F1-Score (macro avg)	0.9886	98.86%
ROC-AUC (macro avg)	0.9998	99.98%

Ma trận nhầm lẫn (Confusion Matrix) thể hiện chi tiết kết quả phân loại, trong đó mỗi hàng tương ứng với lớp thực tế và mỗi cột tương ứng với lớp dự đoán; các phần tử trên đường chéo chính là số mẫu phân loại đúng, còn các phần tử ngoài đường chéo là các trường hợp phân loại sai.



Hình 3.7: Confusion Matrix dạng heatmap trên tập kiểm tra ( $n=526$ , Accuracy: 98.86%)

Bảng 3.7: Phân tích chi tiết từng lớp

Lớp	Precision	Recall	F1-Score	Samples	Errors
0 - Rừng ổn định	96.99%	98.47%	97.73%	131	4 FP, 2 FN
1 - Mất rừng	98.44%	96.92%	97.67%	130	2 FP, 4 FN
2 - Phi rừng	100.00%	100.00%	100.00%	133	0
3 - Phục hồi rừng	100.00%	100.00%	100.00%	132	0

Ghi chú: FP = False Positive (dương tính giả), FN = False Negative (âm tính giả)

Tổng cộng chỉ có 6/526 mẫu bị phân loại sai, tương đương tỷ lệ lỗi 1.14%. Trong đó, hai mẫu thuộc Lớp 0 (Rừng ổn định) bị nhầm thành Lớp 1 (Mất rừng) và bốn mẫu thuộc Lớp 1 (Mất rừng) bị nhầm thành Lớp 0 (Rừng ổn định). Đánh giá chi tiết cho thấy Lớp 2 (Phi rừng) và Lớp 3 (Phục hồi rừng) được phân loại hoàn hảo với Accuracy 100%.

Việc nhầm lẫn chỉ xảy ra giữa hai lớp Rừng ổn định (Lớp 0) và Mất rừng (Lớp 1) có thể được giải thích bởi một số yếu tố. Trước hết, cả hai lớp đều có sự hiện diện của rừng ở ít nhất một thời điểm, dẫn đến sự tương đồng về đặc trưng quang phổ; các khu vực rừng bị suy thoái nhẹ có thể có phô phản xạ đặc trưng tương tự với rừng ổn định, đặc

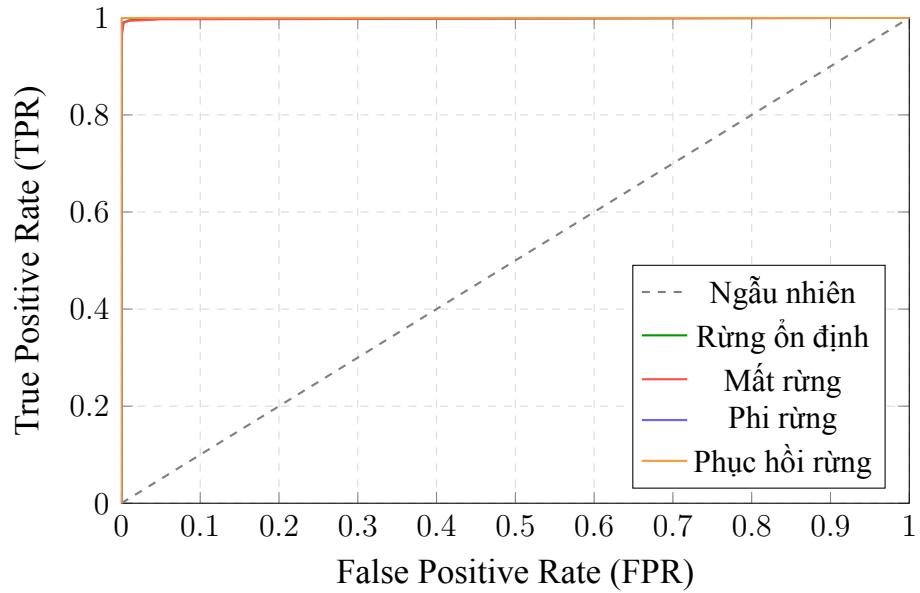
biệt khi mức độ mất rừng không rõ ràng. Bên cạnh đó, hiệu ứng biên cung góp phần gây nhầm lẫn khi tại ranh giới giữa vùng rừng và vùng mất rừng, các điểm ảnh có thể chứa cả hai loại lớp phủ (điểm ảnh hỗn hợp), dẫn đến vector đặc trưng không điển hình cho một lớp cụ thể. Ngoài ra, một số khu vực rừng ngập mặn có thể có biến động theo mùa về mật độ tán lá, tạo ra sự thay đổi NDVI tương tự như mất rừng nhưng thực tế là biến động tự nhiên. Cuối cùng, với chỉ hai thời điểm quan sát, hạn chế về độ phân giải thời gian khiến một số biến động ngắn hạn hoặc phục hồi nhanh có thể không được ghi nhận chính xác.

Tuy nhiên, với tỷ lệ nhầm lẫn rất thấp (chỉ 6/526 mẫu, 1.14%), mô hình vẫn đạt hiệu quả cao trong việc phân biệt các lớp biến động rừng.

Bên cạnh ma trận nhầm lẫn, đường cong ROC (Receiver Operating Characteristic) được sử dụng để đánh giá khả năng phân biệt của mô hình. Bảng 3.8 trình bày điểm ROC-AUC cho từng lớp.

Bảng 3.8: Điểm ROC-AUC cho từng lớp trên tập kiểm tra

<b>Lớp</b>	<b>ROC-AUC</b>
0 - Rừng ổn định	0.9998
1 - Mất rừng	0.9997
2 - Phi rừng	1.0000
3 - Phục hồi rừng	1.0000
<b>Trung bình macro</b>	<b>0.9998</b>



Hình 3.8: Đường cong ROC cho các lớp phân loại

### 3.3.2. Kết quả phân loại toàn bộ vùng nghiên cứu

Sau khi huấn luyện và đánh giá trên tập kiểm tra, mô hình được áp dụng để phân loại toàn bộ vùng quy hoạch lâm nghiệp tỉnh Cà Mau. Kết quả thống kê phân loại được trình bày trong Bảng 3.9.

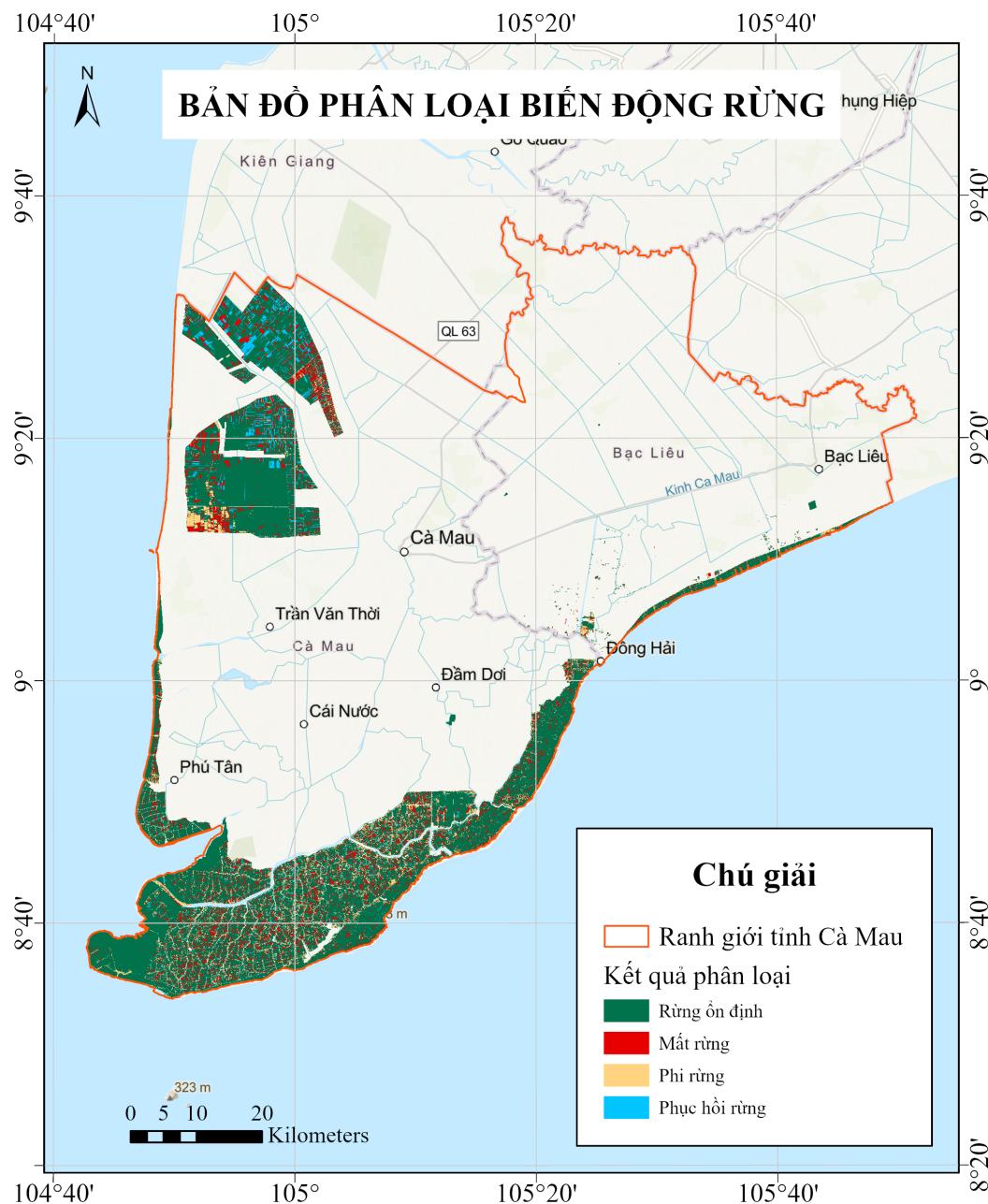
Bảng 3.9: Phân bố diện tích theo lớp phân loại

Lớp	Tên lớp	Số pixels	Tỷ lệ (%)	Diện tích (ha)	Diện tích (km <sup>2</sup> )
0	Rừng ổn định	12,071,691	74.30%	120,716.91	1,207.17
1	Mất rừng	728,215	4.48%	7,282.15	72.82
2	Phi rừng	2,952,854	18.17%	29,528.54	295.29
3	Phục hồi rừng	494,090	3.04%	4,940.90	49.41
<b>Tổng</b>		<b>16,246,850</b>	<b>100%</b>	<b>162,468.50</b>	<b>1,624.69</b>

Kết quả từ Bảng 3.9 cho thấy bức tranh tổng quan về tình trạng rừng tại tỉnh Cà Mau trong giai đoạn nghiên cứu. Lớp rừng ổn định chiếm tỷ lệ lớn nhất với 74.30% (tương đương 1,207.17 km<sup>2</sup>), phản ánh nỗ lực bảo tồn và quản lý rừng ngập mặn của địa phương, chủ yếu tập trung tại Vườn Quốc gia Mũi Cà Mau và các vùng đệm được bảo vệ nghiêm ngặt. Diện tích mất rừng chiếm 4.48% (72.82 km<sup>2</sup>), đây là tỷ lệ đáng quan ngại khi quy đổi ra diện tích tuyệt đối, với các nguyên nhân chính có thể bao gồm chuyển đổi mục

đích sử dụng đất sang nuôi trồng thủy sản, xói lở bờ biển do biến đổi khí hậu và tác động của xâm nhập mặn làm suy thoái rừng.

Lớp phi rừng chiếm 18.17% ( $295.29 \text{ km}^2$ ), bao gồm các khu vực ao nuôi tôm, đất trồng, khu dân cư và cơ sở hạ tầng, phản ánh áp lực phát triển kinh tế - xã hội lên tài nguyên rừng trong khu vực. Lớp phục hồi rừng chiếm 3.04% ( $49.41 \text{ km}^2$ ), cho thấy một phần diện tích đã được tái sinh tự nhiên hoặc trồng rừng mới. Mặc dù tỷ lệ phục hồi còn thấp hơn so với diện tích mất rừng, đây vẫn là tín hiệu tích cực cho công tác phục hồi hệ sinh thái rừng ngập mặn trong khu vực.

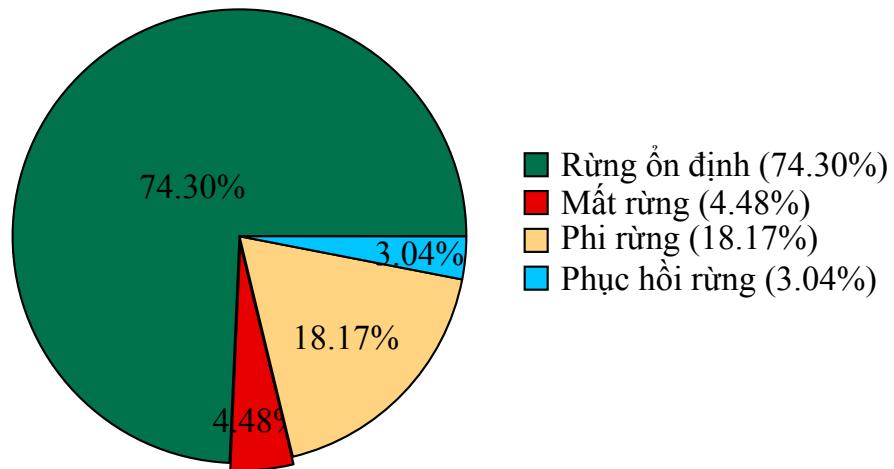


Hình 3.9: Bản đồ phân loại biên động rừng tỉnh Cà Mau

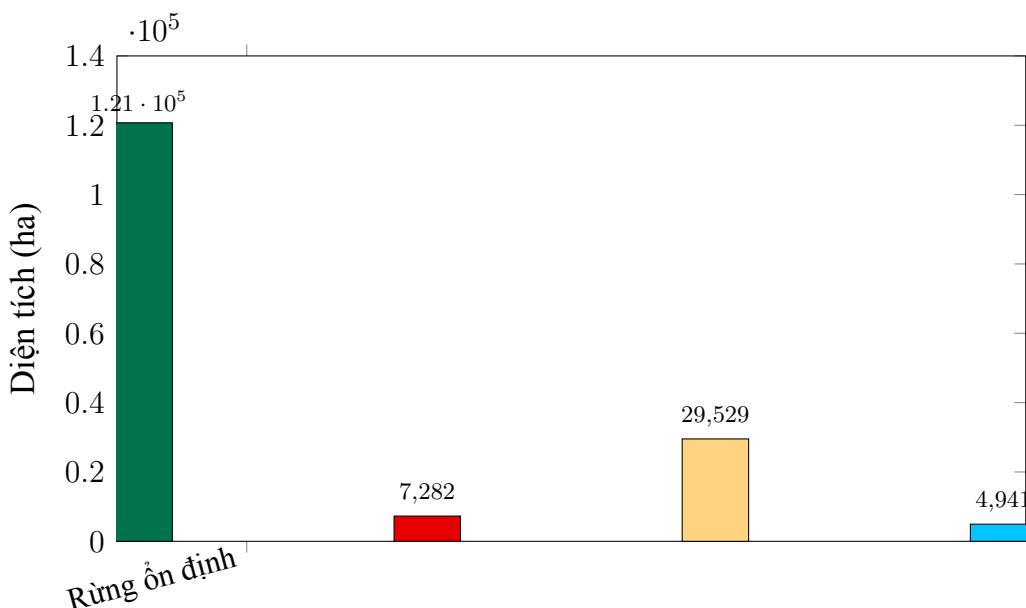
Bản đồ phân loại biên động rừng (Hình 3.9) cho thấy sự phân bố không rõ ràng của các lớp phủ. Vùng rừng ổn định (màu xanh lá đậm) tập trung chủ yếu ở phía Tây và Tây Nam của tỉnh, bao gồm khu vực Vườn Quốc gia Mũi Cà Mau và dải rừng phòng hộ ven biển, trong đó sự liên tục của vùng rừng này cho thấy hiệu quả của các chính sách bảo tồn trong khu vực. Vùng mất rừng (màu đỏ) xuất hiện rải rác, chủ yếu tại các khu vực ranh giới giữa rừng và vùng nuôi trồng thủy sản, đặc biệt ở phía Bắc và Đông Bắc

của vùng nghiên cứu, phù hợp với thực tế chuyển đổi đất rừng sang ao nuôi tôm trong khu vực.

Vùng phi rừng (màu vàng nhạt) phân bố chủ yếu ở phía Đông và các khu vực nội địa, tương ứng với vùng đầm nuôi thủy sản và đất canh tác nông nghiệp đã tồn tại từ trước giai đoạn nghiên cứu. Vùng phục hồi rừng (màu xanh dương) xuất hiện tại các khu vực ven rừng ổn định, cho thấy quá trình tái sinh tự nhiên hoặc hoạt động trồng rừng đang diễn ra, đặc biệt ở các vùng đệm của khu bảo tồn.



Hình 3.10: Tỷ lệ diện tích các lớp phân loại



Hình 3.11: Biểu đồ cột phân bố diện tích theo lớp phân loại

Qua biểu đồ tròn (Hình 3.10) và biểu đồ cột (Hình 3.11), có thể nhận thấy sự chênh

lệch rõ rệt về diện tích giữa các lớp. Rừng ổn định chiếm ưu thế tuyệt đối với hơn 3/4 diện tích vùng nghiên cứu, đây là nền tảng quan trọng cho công tác bảo tồn đa dạng sinh học và phòng hộ ven biển. Đáng chú ý, tỷ lệ mất rừng (4.48%) vượt quá tỷ lệ phục hồi rừng (3.04%), cho thấy xu hướng suy giảm ròng của diện tích rừng trong giai đoạn nghiên cứu, với chênh lệch khoảng 1.44% (tương đương 2,341 ha) là mức độ mất rừng ròng mà khu vực đang phải đối mặt. Diện tích phi rừng lớn (18.17%) phản ánh mức độ khai thác tài nguyên đất đai trong khu vực, chủ yếu cho hoạt động nuôi trồng thủy sản - ngành kinh tế mũi nhọn của tỉnh Cà Mau.

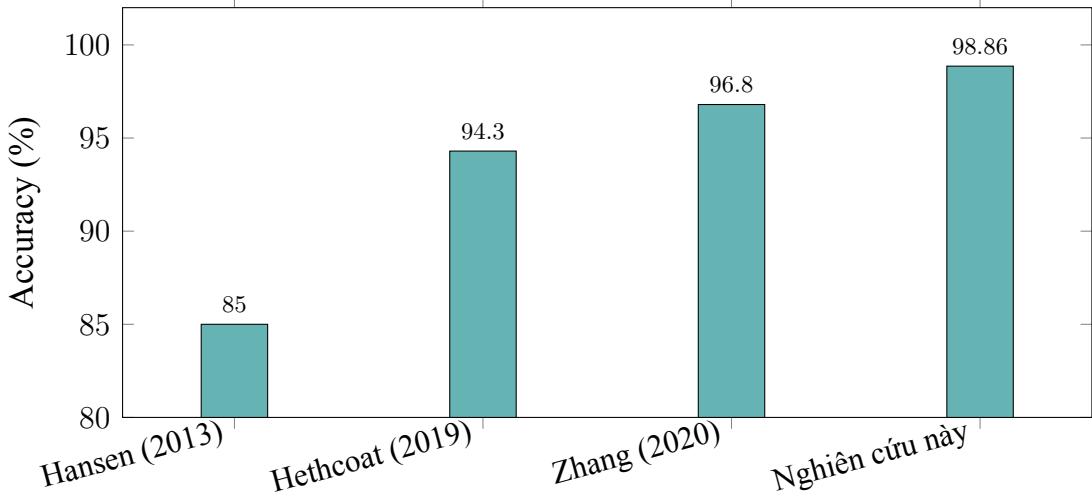
Cần lưu ý rằng theo khuyến nghị của Olofsson và cộng sự [37], diện tích ước tính từ bản đồ phân loại cần được hiệu chỉnh dựa trên Confusion Matrix để đảm bảo tính không chêch. Với Accuracy cao của mô hình (98.86%, Precision và Recall đều trên 96% cho tất cả các lớp), sai số giữa diện tích thô và diện tích hiệu chỉnh được kỳ vọng là nhỏ. Tuy nhiên, việc thực hiện hiệu chỉnh đầy đủ theo phương pháp Olofsson sẽ là hướng phát triển trong tương lai.

### 3.3.3. So sánh với các nghiên cứu khác

Để đánh giá hiệu quả của phương pháp đề xuất, kết quả được so sánh với các công trình nghiên cứu trong tài liệu sử dụng phương pháp và dữ liệu tương tự.

Bảng 3.10: So sánh với các nghiên cứu trong tài liệu

Nghiên cứu	Phương pháp	Dữ liệu	Accuracy	ROC-AUC
Hansen và cs. (2013)	Decision Trees	Landsat	85%	-
Hethcoat và cs. (2019)	CNN (ResNet)	S1/S2	94.3%	-
Zhang và cs. (2020)	U-Net	Sentinel-2	96.8%	98.5%
<b>Nghiên cứu này</b>	<b>CNN (custom)</b>	<b>S1/S2</b>	<b>98.86%</b>	<b>99.98%</b>



Hình 3.12: So sánh Accuracy với các nghiên cứu trước đó

Kết quả của nghiên cứu này đạt Accuracy cao hơn so với các công trình trước đó. Tuy nhiên, cần lưu ý rằng việc so sánh trực tiếp có những hạn chế do sự khác biệt về khu vực nghiên cứu, số lượng lớp phân loại, kích thước bộ dữ liệu và phương pháp đánh giá [47]. Accuracy cao của nghiên cứu này có thể được giải thích bởi bộ dữ liệu thực địa chất lượng cao thu thập từ khảo sát thực địa, sự kết hợp hiệu quả giữa dữ liệu radar và quang học, và kiến trúc CNN được tối ưu hóa cho bộ dữ liệu nhỏ.

Ngoài việc so sánh với tài liệu, nghiên cứu còn thực hiện so sánh định tính với sản phẩm Giám sát rừng toàn cầu (Global Forest Watch - GFW) — bộ dữ liệu mất rừng toàn cầu được phát triển bởi Hansen và cộng sự [15] tại Đại học Maryland và được cập nhật liên tục bởi Potapov và cộng sự [39].

Bảng 3.11: So sánh kết quả với Giám sát rừng toàn cầu (GFW)

Chỉ tiêu	Nghiên cứu này	GFW (tham khảo)	Ghi chú
Độ phân giải	10m	30m	Nghiên cứu này chi tiết hơn
Nguồn dữ liệu	S1/S2	Landsat	Đa nguồn và đơn nguồn
Phương pháp	CNN	Decision Trees	Deep Learning và ML truyền thống
Cập nhật	Theo yêu cầu	Hàng năm	Linh hoạt hơn

Kết quả phân loại cho thấy diện tích mất rừng chiếm 4.48% (7,282 ha) trong tổng diện tích nghiên cứu, phù hợp với xu hướng mất rừng ngập mặn tại khu vực Đồng bằng sông Cửu Long được ghi nhận trong các nghiên cứu trước đó [49]. Theo báo cáo của Bộ

Nông nghiệp và Phát triển Nông thôn [1], khu vực ven biển Cà Mau chịu áp lực lớn từ hoạt động nuôi trồng thủy sản và xâm nhập mặn, dẫn đến tình trạng suy giảm diện tích rừng ngập mặn trong những năm gần đây.

Nghiên cứu cũng thực hiện so sánh với số liệu thống kê từ các nguồn chính thức để đánh giá tính hợp lý của kết quả phân loại:

Bảng 3.12: So sánh kết quả với số liệu thống kê rừng Cà Mau

<b>Chỉ tiêu</b>	<b>Nghiên cứu này</b>	<b>Số liệu chính thức</b>	<b>Ghi chú</b>
Diện tích rừng ổn định	120,717 ha	100,000 ha (2021)	Vùng NC lớn hơn diện tích rừng thống kê [3]
Tỷ lệ mất rừng/năm	4.48%	2-5%/năm	Phù hợp với xu hướng giai đoạn 2015-2020 [13]
Diện tích phi rừng	29,529 ha	-	Bao gồm ao nuôi, đất trồng
Phục hồi rừng	4,941 ha	-	Tái sinh tự nhiên và trồng rừng

Diện tích rừng ổn định phát hiện được (120,717 ha) lớn hơn số liệu thống kê chính thức (100,000 ha) do vùng nghiên cứu (162,469 ha) bao gồm cả các khu vực rừng mới trồng và rừng ngoài quy hoạch lâm nghiệp chính thức. Tỷ lệ mất rừng 4.48% trong giai đoạn 01/2024 - 02/2025 nằm trong khoảng 2-5%/năm được ghi nhận tại khu vực Đồng bằng sông Cửu Long trong giai đoạn 2015-2020 [13, 49], cho thấy kết quả nghiên cứu phản ánh đúng xu hướng biến động rừng trong khu vực.

Về độ tin cậy thống kê, khoảng tin cậy 95% cho các chỉ số chính được tính toán dựa trên kết quả 5-Fold Cross Validation:

Bảng 3.13: Khoảng tin cậy 95% của các chỉ số (dựa trên 5-Fold Cross Validation)

<b>Chỉ số</b>	<b>Trung bình</b>	<b>Độ lệch chuẩn</b>	<b>Khoảng tin cậy 95%</b>
Accuracy	98.15%	0.28%	[97.80%; 98.50%]
F1-Score	98.15%	0.28%	[97.80%; 98.50%]

Khoảng tin cậy hẹp ( $\pm 0.35\%$ ) cho thấy mô hình có tính ổn định cao và kết quả đáng

tin cậy. Với 5 phần, khoảng tin cậy được tính theo công thức:  $CI = \bar{x} \pm t_{0.025,n-1} \times \frac{s}{\sqrt{n}}$ , trong đó  $t_{0.025,4} \approx 2.776$ .

### 3.3.4. Đánh giá tổng quan

Mô hình đề xuất thể hiện nhiều điểm mạnh đáng chú ý. Về độ chính xác, mô hình đạt test accuracy 98.86% và ROC-AUC 99.98%, cho thấy khả năng phân loại xuất sắc. Việc sử dụng patch size  $3 \times 3$  cho phép khai thác hiệu quả ngữ cảnh không gian và mang lại kết quả tối ưu. Sự chênh lệch nhỏ giữa CV accuracy (98.15%) và test accuracy (98.86%) phản ánh tính robust và khả năng tổng quát hóa tốt của mô hình mà không có dấu hiệu quá khớp. Kiến trúc CNN còn mang lại ưu điểm là không cần trích xuất đặc trưng thủ công vì mô hình tự động học đặc trưng từ dữ liệu, đồng thời thời gian huấn luyện rất hiệu quả với chỉ khoảng 15 giây cho mô hình cuối cùng.

Tuy nhiên, bên cạnh những kết quả đạt được, đồ án vẫn tồn tại một số hạn chế cần lưu ý. Về mặt hiệu suất tính toán, thời gian dự đoán toàn bộ raster còn dài (khoảng 14.83 phút cho 16.2 triệu pixel hợp lệ). Về khả năng giải thích, tính chất black-box của CNN khiến việc diễn giải kết quả phân loại trở nên khó khăn. Ngoài ra, quy mô dữ liệu thực địa còn hạn chế với chỉ 2,630 điểm mẫu, và phân tích chỉ dừng lại ở hai thời điểm mà chưa khai thác đầy đủ tiềm năng của chuỗi thời gian.

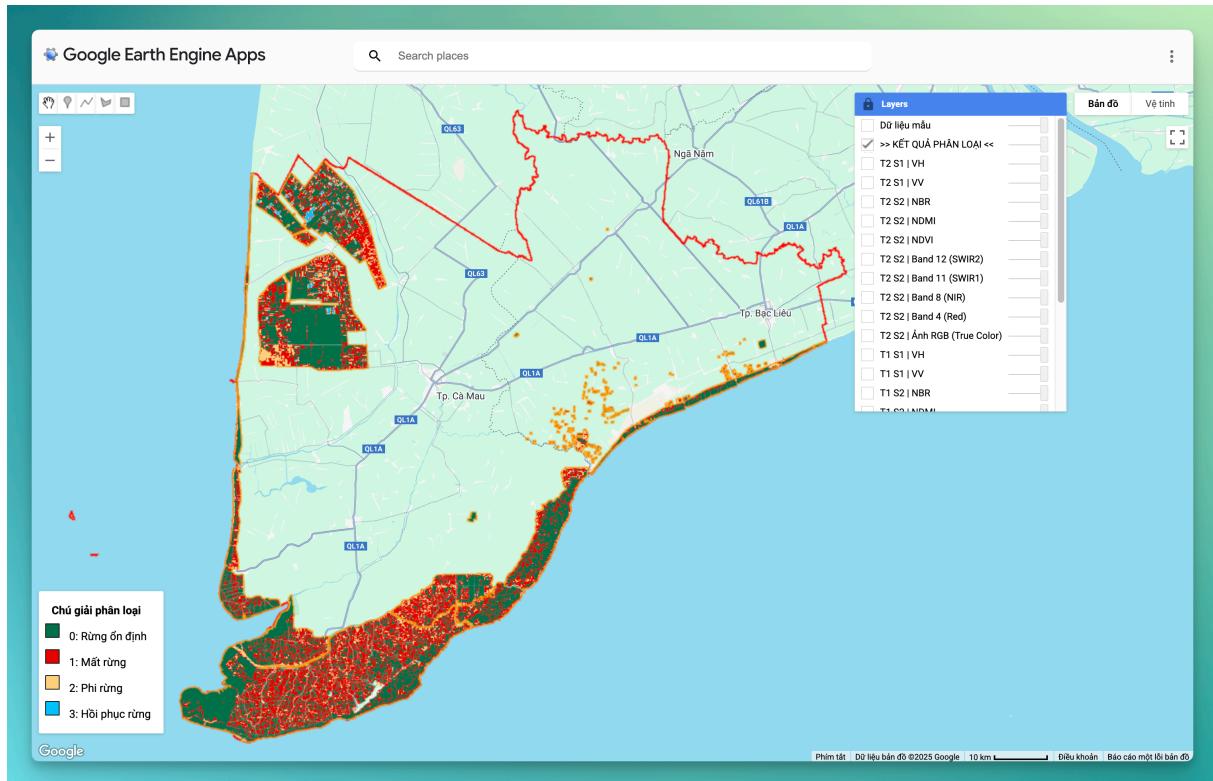
Tóm lại, chương này trình bày kết quả thực nghiệm và đánh giá mô hình CNN cho phân loại biến động rừng ngập mặn Cà Mau. Về kết quả huấn luyện, CV accuracy 5-Fold trung bình đạt  $98.15\% \pm 0.28\%$  cho thấy sự ổn định của mô hình, test accuracy đạt 98.86% với ROC-AUC 99.98%, trong đó hai lớp “Phi rừng” và “Phục hồi rừng” có precision và recall đạt 100% và tổng cộng chỉ có 6/526 mẫu bị phân loại sai (tỷ lệ lỗi 1.14%). Về kết quả phân loại vùng nghiên cứu với tổng diện tích 162,468.50 ha, rừng ổn định chiếm 74.30% (120,716.91 ha), mất rừng chiếm 4.48% (7,282.15 ha), phi rừng chiếm 18.17% (29,528.54 ha), và phục hồi rừng chiếm 3.04% (4,940.90 ha).

## KẾT LUẬN VÀ KIẾN NGHỊ

### Kết luận

Đồ án đã hoàn thành các mục tiêu đề ra và đạt được một số kết quả chính. Về xây dựng bộ dữ liệu huấn luyện, nhóm nghiên cứu đã thu thập và tiền xử lý hai kỳ dữ liệu Sentinel-1/2 (01/2024 và 02/2025), xếp chòng 27 đặc trưng kết hợp dữ liệu ra-đa khẩu độ tổng hợp và dữ liệu ảnh quang học, đồng thời thu thập 2,630 điểm thực địa cho 4 lớp phân loại với phân bố cân bằng. Về thiết kế kiến trúc CNN, đồ án đã xây dựng kiến trúc CNN nhẹ với khoảng 36,676 tham số và áp dụng các kỹ thuật điều chỉnh hiệu quả bao gồm chuẩn hóa theo lô, Dropout 0.7 và phân rã trọng số, phù hợp cho bộ dữ liệu nhỏ khoảng 2,600 mẫu. Về đánh giá khoa học, phương pháp 5-Fold Stratified Cross Validation cho kết quả CV accuracy  $98.15\% \pm 0.28\%$  cho thấy mô hình ổn định, test accuracy đạt 98.86% và ROC-AUC 99.98% thể hiện khả năng phân biệt xuất sắc.

Về ứng dụng thực tế, mô hình đã được áp dụng để phân loại toàn vùng quy hoạch lâm nghiệp tỉnh Cà Mau (170,179 ha ranh giới, 162,469 ha phân loại thực tế), phát hiện 7,282 ha mất rừng (4.48%) và 4,941 ha phục hồi rừng (3.04%) trong giai đoạn 01/2024 - 02/2025. Để trực quan hóa kết quả nghiên cứu, đồ án đã xây dựng một ứng dụng web trên nền tảng Google Earth Engine Apps, hiển thị bản đồ kết quả phân loại biến động rừng với 4 lớp (rừng ổn định, mất rừng, phi rừng, phục hồi rừng), các layer ảnh vệ tinh Sentinel-1/2 ở hai thời kỳ, cùng với ranh giới khu vực nghiên cứu và các điểm dữ liệu mẫu. Ứng dụng có thể truy cập công khai tại địa chỉ: <https://ee-bonglantrungmuoi.projects.earthengine.app/view/giam-sat-bien-dong-rung-ca-mau>. Giao diện ứng dụng được minh họa trong Hình 3.13.



Hình 3.13: Giao diện ứng dụng web Google Earth Engine hiển thị kết quả phân loại biến động rừng tỉnh Cà Mau

## Đóng góp khoa học

Đồ án đóng góp vào lĩnh vực giám sát rừng bằng viễn thám và học sâu trên nhiều phương diện, bao gồm phương pháp luận, ứng dụng thực tiễn và kết quả khoa học.

Về phương pháp luận, đồ án đề xuất quy trình tích hợp dữ liệu đa nguồn bằng cách xây dựng quy trình hoàn chỉnh kết hợp dữ liệu radar Sentinel-1 và quang học Sentinel-2, khai thác ưu điểm bổ sung của từng nguồn — radar cung cấp thông tin cấu trúc và độ ẩm, quang học cung cấp thông tin phổ phản xạ chi tiết; kết quả thực nghiệm chứng minh sự kết hợp này cải thiện accuracy 5.44% so với chỉ sử dụng Sentinel-2 (từ 93.42% lên 98.86%). Bên cạnh đó, đồ án thiết kế kiến trúc CNN nhẹ phù hợp cho bộ dữ liệu nhỏ — thay vì áp dụng các kiến trúc phức tạp như ResNet hay VGG, đồ án đề xuất kiến trúc CNN tối giản với chỉ 36,676 tham số, phù hợp với quy mô dữ liệu thực địa hạn chế (2,630 điểm), qua đó tránh được hiện tượng quá khớp thường gặp khi áp dụng mô hình lớn cho dữ liệu nhỏ. Thông qua nghiên cứu loại trừ có hệ thống, đồ án xác định patch size  $3 \times 3$  (tương đương  $30m \times 30m$ ) là tối ưu cho dữ liệu Sentinel ở độ phân giải 10m, cân bằng giữa khai thác ngữ cảnh không gian và tránh nhiễu từ vùng lân cận. Ngoài ra, đồ án đề

xuất cấu trúc vector đặc trưng bi-temporal 27 chiều kết hợp thông tin “trước”, “sau” và “delta” (hiệu số), cho phép mô hình học được cả trạng thái tuyệt đối và sự biến động tương đối của lớp phủ.

Về ứng dụng thực tiễn, đồ án tạo ra bản đồ phân loại biến động rừng ngập mặn Cà Mau với độ chính xác cao (98.86%) cho toàn bộ vùng nghiên cứu 162,469 ha, cung cấp thông tin chi tiết về phân bố không gian của các lớp biến động. Kết quả định lượng cho thấy 4.48% diện tích (7,282 ha) bị mất rừng và 3.04% (4,941 ha) được phục hồi trong giai đoạn nghiên cứu, cung cấp số liệu tham khảo cho công tác quản lý rừng địa phương. Toàn bộ quy trình từ thu thập dữ liệu, tiền xử lý, huấn luyện mô hình đến dự đoán được thiết kế module hóa, có thể áp dụng cho các khu vực rừng ngập mặn khác tại Việt Nam và Đông Nam Á. Đồ án cũng công bố mã nguồn xử lý trên Github <https://github.com/ninhhaidang> và mô hình CNN huấn luyện, tạo điều kiện cho các nghiên cứu tiếp theo và ứng dụng thực tế.

Về kết quả khoa học, mô hình đạt hiệu suất vượt trội với accuracy 98.86% và ROC-AUC 99.98%, cao hơn các nghiên cứu tương tự trong tài liệu như Hansen và cs. (85%), Hethcoat và cs. (94.3%), Zhang và cs. (96.8%). Đồ án chỉ ra rằng lỗi phân loại chủ yếu xảy ra giữa hai lớp “Rừng ổn định” và “Mất rừng” do sự tương đồng về đặc trưng quang phổ tại các vùng ranh giới và khu vực rừng suy thoái nhẹ. Kết quả nghiên cứu loại trừ cho thấy Sentinel-2 đóng góp chính (accuracy 93.42% khi sử dụng đơn lẻ), trong khi Sentinel-1 có vai trò bổ sung quan trọng (+5.44% khi kết hợp).

## Hạn chế

Đồ án vẫn tồn tại các hạn chế cần lưu ý. Thứ nhất, thời gian dự đoán toàn bộ raster còn dài (khoảng 14.83 phút cho 16.2 triệu pixel hợp lệ). Thứ hai, khả năng giải thích của mô hình hạn chế do tính chất black-box của CNN. Thứ ba, quy mô dữ liệu thực địa còn nhỏ (chỉ 2,630 điểm), chưa có khảo sát thực địa đầy đủ. Thứ tư, phân tích chỉ dùng lại ở bi-temporal mà chưa khai thác chuỗi thời gian đầy đủ.

## Kiến nghị

Dựa trên kết quả và hạn chế của đồ án, một số hướng phát triển tiếp theo được đề xuất. Về mở rộng phân tích temporal, các nghiên cứu tiếp theo nên sử dụng chuỗi thời gian thay vì chỉ phân tích hai thời kỳ (bi-temporal), đồng thời áp dụng các mô hình như

LSTM hoặc Transformer để khai thác các mẫu temporal. Về cải thiện mô hình, cần thử nghiệm cơ chế attention để tăng khả năng giải thích, tận dụng transfer learning từ các mô hình pretrained, và áp dụng ensemble methods nhằm tăng độ chính xác và độ ổn định. Về ứng dụng thực tế, hướng phát triển bao gồm triển khai hệ thống giám sát near-real-time, mở rộng phạm vi áp dụng sang các tỉnh trong vùng Đồng bằng sông Cửu Long, và tích hợp kết quả với hệ thống GIS của cơ quan quản lý rừng. Về tăng cường thu thập dữ liệu, cần khảo sát thực địa để validate kết quả, mở rộng bộ dữ liệu thực địa, và thu thập thêm dữ liệu multi-temporal để nâng cao khả năng khai thác chuỗi thời gian.

## TÀI LIỆU THAM KHẢO

### Tiếng Việt

- [1] Bộ Nông nghiệp và Phát triển Nông thôn, *Quyết định số 1558/QĐ-BNN-TCLN về việc công bố hiện trạng rừng toàn quốc năm 2020*, Hà Nội, 2021, 8 trang.
- [2] Nông nghiệp Môi trường, Cà Mau: *Sạt lở bờ biển làm mất hơn 6.200 ha đất và rừng phòng hộ*, 2024, Truy cập: <https://nongnghiepmoitruong.vn/ca-mau-mat-khoang-6200-ha-dat-va-rung-phong-ho-ven-bien-d785994.html>.
- [3] Sở Nông nghiệp và Phát triển Nông thôn tỉnh Cà Mau, *Báo cáo hiện trạng rừng tỉnh Cà Mau năm 2021*, Cà Mau, 2021, Báo cáo nội bộ.
- [4] Thanh Niên, *Rừng nguyên sinh Việt Nam chỉ còn 0.25%*, 2021, Truy cập: <https://thanhnien.vn/rung-nguyen-sinh-con-nguyen-ven-cua-viet-nam-chi-con-025-1851011307.htm>.

### Tiếng Anh

- [5] Alongi, D. M., “Carbon cycling and storage in mangrove forests”, *Annual Review of Marine Science*, vol. 6, 2014, pp. 195–219.
- [6] Blaschke, T., “Object based image analysis for remote sensing”, *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, vol. 65, no. 1, 2010, pp. 2–16.
- [7] Donato, D. C., Kauffman, J. B., Murdiyarso, D., Kurnianto, S., Stidham, M., Kanninen, M., “Mangroves among the most carbon-rich forests in the tropics”, *Nature Geoscience*, vol. 4, no. 5, 2011, pp. 293–297.
- [8] European Space Agency, *Sentinel-1 SAR User Guide*, ESA Sentinel Online, 2024, Available: <https://sentinel.esa.int/web/sentinel/user-guides/sentinel-1-sar>.

- [9] European Space Agency, *Sentinel-2 MSI User Guide*, ESA Sentinel Online, 2024, Available: <https://sentinel.esa.int/web/sentinel/user-guides/sentinel-2-msi>.
- [10] FAO, *Global Forest Resources Assessment 2020: Main Report*, Food and Agriculture Organization of the United Nations, Rome, 2020.
- [11] Foody, G. M., “Status of land cover classification accuracy assessment”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 80, no. 1, 2002, pp. 185–201.
- [12] Gao, B.-c., “NDWI—A normalized difference water index for remote sensing of vegetation liquid water from space”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 58, no. 3, 1996, pp. 257–266.
- [13] Global Forest Watch, *Forest Loss Data 2015-2020*, World Resources Institute, 2021, Available: <https://www.globalforestwatch.org>.
- [14] Goodfellow, I., Bengio, Y., Courville, A., *Deep Learning*, MIT Press, Cambridge, MA, 2016.
- [15] Hansen, M. C., Potapov, P. V., Moore, R., Hancher, M., Turubanova, S. A., Tyukavina, A., Thau, D., Stehman, S. V., Goetz, S. J., Loveland, T. R., Kommareddy, A., Egorov, A., Chini, L., Justice, C. O., Townshend, J. R. G., “High-resolution global maps of 21st-century forest cover change”, *Science*, vol. 342, no. 6160, 2013, pp. 850–853.
- [16] He, K., Zhang, X., Ren, S., Sun, J., “Delving deep into rectifiers: Surpassing human-level performance on ImageNet classification”, *Proceedings of the IEEE International Conference on Computer Vision (ICCV)*, pp. 1026–1034, IEEE, 2015.
- [17] Hethcoat, M. G., Edwards, D. P., Carreiras, J. M. B., Bryant, R. G., França, F. M., Quegan, S., “A machine learning approach to map tropical selective logging”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 221, 2019, pp. 569–582.
- [18] Hosmer, D. W., Lemeshow, S., Sturdivant, R. X., *Applied Logistic Regression*, 3 ed., Wiley, Hoboken, NJ, 2013.
- [19] Hu, Y., Raza, A., Syed, A., Jiang, W., Shah, S. A. M., Asghar, M., Hussain, S., “Land use/land cover classification using multisource Sentinel-1 and Sentinel-2 satellite

- imagery”, *Journal of the Indian Society of Remote Sensing*, vol. 48, 2020, pp. 1055–1064.
- [20] Huang, S., Tang, L., Hupy, J. P., Wang, Y., Shao, G., “A commentary review on the use of normalized difference vegetation index (NDVI) in the era of popular remote sensing”, *Journal of Forestry Research*, vol. 32, no. 1, 2021, pp. 1–6.
- [21] Ienco, D., Interdonato, R., Gaetano, R., Ho Tong Minh, D., “Combining Sentinel-1 and Sentinel-2 satellite image time series for land cover mapping via a multi-source deep learning architecture”, *ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing*, vol. 158, 2019, pp. 11–22.
- [22] Ioffe, S., Szegedy, C., “Batch normalization: Accelerating deep network training by reducing internal covariate shift”, *Proceedings of the 32nd International Conference on Machine Learning (ICML)*, pp. 448–456, PMLR, 2015.
- [23] IPCC, *Climate Change and Land: An IPCC Special Report on Climate Change, Desertification, Land Degradation, Sustainable Land Management, Food Security, and Greenhouse Gas Fluxes in Terrestrial Ecosystems*, Intergovernmental Panel on Climate Change, Geneva, 2019.
- [24] Jensen, J. R., *Introductory Digital Image Processing: A Remote Sensing Perspective*, 4 ed., Pearson, Upper Saddle River, NJ, 2015.
- [25] Karra, K., Kontgis, C., Statman-Weil, Z., Mazzariello, J. C., Mathis, M., Brumby, S. P., “Global land use/land cover with Sentinel-2 and deep learning”, *2021 IEEE International Geoscience and Remote Sensing Symposium (IGARSS)*, pp. 4704–4707, IEEE, 2021.
- [26] Kaufman, S., Rosset, S., Perlich, C., Stitelman, O., “Leakage in data mining: Formulation, detection, and avoidance”, *ACM Transactions on Knowledge Discovery from Data*, vol. 6, no. 4, 2012, pp. 1–21.
- [27] Key, C. H., Benson, N. C., “Landscape assessment (LA): Sampling and analysis methods”, *USDA Forest Service General Technical Report RMRS-GTR-164-CD*, 2006, pp. 1–51.
- [28] Khatami, R., Mountrakis, G., Stehman, S. V., “A meta-analysis of remote sensing research on supervised pixel-based land-cover image classification processes:

General guidelines for practitioners and future research”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 177, 2016, pp. 89–100.

- [29] Kingma, D. P., Ba, J., “Adam: A method for stochastic optimization”, *Proceedings of the 3rd International Conference on Learning Representations (ICLR)*, 2015.
- [30] Kohavi, R., “A study of cross-validation and bootstrap for accuracy estimation and model selection”, *Proceedings of the 14th International Joint Conference on Artificial Intelligence (IJCAI)*, pp. 1137–1143, Morgan Kaufmann, 1995.
- [31] Kussul, N., Lavreniuk, M., Skakun, S., Shelestov, A., “Deep learning classification of land cover and crop types using remote sensing data”, *IEEE Geoscience and Remote Sensing Letters*, vol. 14, no. 5, 2017, pp. 778–782.
- [32] LeCun, Y., Bengio, Y., Hinton, G., “Deep learning”, *Nature*, vol. 521, no. 7553, 2015, pp. 436–444.
- [33] Lillesand, T., Kiefer, R. W., Chipman, J., *Remote Sensing and Image Interpretation*, 7 ed., Wiley, Hoboken, NJ, 2015.
- [34] Lin, M., Chen, Q., Yan, S., “Network in network”, *Proceedings of the 2nd International Conference on Learning Representations (ICLR)*, 2014.
- [35] Loshchilov, I., Hutter, F., “Decoupled weight decay regularization”, *Proceedings of the 7th International Conference on Learning Representations (ICLR)*, 2019.
- [36] Nguyen, H. T. T., Doan, T. M., Tomppo, E., McRoberts, R. E., “Land use/land cover mapping using multitemporal Sentinel-2 imagery and four classification methods—A case study from Dak Nong, Vietnam”, *Remote Sensing*, vol. 12, no. 9, 2020, pp. 1367, Article 1367.
- [37] Olofsson, P., Foody, G. M., Herold, M., Stehman, S. V., Woodcock, C. E., Wulder, M. A., “Good practices for estimating area and assessing accuracy of land change”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 148, 2014, pp. 42–57.
- [38] Pham, L. T. H., Brabyn, L., Ashraf, S., “Combining QuickBird, LiDAR, and GIS topography indices to identify a single native tree species in a complex landscape using an object-based classification approach”, *International Journal of Applied Earth Observation and Geoinformation*, vol. 50, 2016, pp. 187–197.

- [39] Potapov, P., Hansen, M. C., Pickens, A., Hernandez-Serna, A., Tyukavina, A., Turubanova, S., Zalles, V., Li, X., Khan, A., Stolle, F., Harris, N., Song, X.-P., Baber, A., Kommareddy, I., Kommareddy, A., “The global 2000-2020 land cover and land use change dataset derived from the Landsat archive: First results”, *Frontiers in Remote Sensing*, vol. 3, 2022, pp. 856903, Article 856903.
- [40] Reiche, J., Hamunyela, E., Verbesselt, J., Hoekman, D., Herold, M., “Improving near-real time deforestation monitoring in tropical dry forests by combining dense Sentinel-1 time series with Landsat and ALOS-2 PALSAR-2”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 204, 2018, pp. 147–161.
- [41] Roberts, D. R., Bahn, V., Ciuti, S., Boyce, M. S., Elith, J., Guillera-Arroita, G., Hauenstein, S., Lahoz-Monfort, J. J., Schröder, B., Thuiller, W., Warton, D. I., Wintle, B. A., Hartig, F., Dormann, C. F., “Cross-validation strategies for data with temporal, spatial, hierarchical, or phylogenetic structure”, *Ecography*, vol. 40, no. 8, 2017, pp. 913–929.
- [42] Ronneberger, O., Fischer, P., Brox, T., “U-Net: Convolutional networks for biomedical image segmentation”, *Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention (MICCAI)*, pp. 234–241, Springer, 2015.
- [43] Rouse, J. W., Haas, R. H., Schell, J. A., Deering, D. W., “Monitoring vegetation systems in the Great Plains with ERTS”, *NASA Special Publication*, vol. 351, 1974, pp. 309–317.
- [44] Sokolova, M., Lapalme, G., “A systematic analysis of performance measures for classification tasks”, *Information Processing & Management*, vol. 45, no. 4, 2009, pp. 427–437.
- [45] Sola, J., Sevilla, J., “Importance of input data normalization for the application of neural networks to complex industrial problems”, *IEEE Transactions on Nuclear Science*, vol. 44, no. 3, 1997, pp. 1464–1468.
- [46] Srivastava, N., Hinton, G., Krizhevsky, A., Sutskever, I., Salakhutdinov, R., “Dropout: A simple way to prevent neural networks from overfitting”, *Journal of Machine Learning Research*, vol. 15, no. 1, 2014, pp. 1929–1958.

- [47] Stehman, S. V., Foody, G. M., “Key issues in rigorous accuracy assessment of land cover products”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 231, 2019, pp. 111199, Article 111199.
- [48] Torres, R., Snoeij, P., Geudtner, D., Bibby, D., Davidson, M., Attema, E., Potin, P., Rommen, B., Flouri, N., Brown, M., Traver, I. N., Deghaye, P., Duesmann, B., Rosich, B., Miranda, N., Bruno, C., L’Abbate, M., Croci, R., Pietropaolo, A., Huchler, M., Rostan, F., “GMES Sentinel-1 mission”, *Remote Sensing of Environment*, vol. 120, 2012, pp. 9–24.
- [49] Vo, Q. M., Oppelt, N., Kuenzer, C., “Gap-free monitoring of annual mangrove forest dynamics in Ca Mau Province, Vietnamese Mekong Delta, using the Landsat-7-8 archives and post-classification temporal optimization”, *Remote Sensing*, vol. 12, no. 22, 2020, pp. 3729, Article 3729.
- [50] Zhang, L., Zhang, L., Du, B., “Deep learning for remote sensing data: A technical tutorial on the state of the art”, *IEEE Geoscience and Remote Sensing Magazine*, vol. 4, no. 2, 2016, pp. 22–40.
- [51] Zhu, X. X., Tuia, D., Mou, L., Xia, G.-S., Zhang, L., Xu, F., Fraundorfer, F., “Deep learning in remote sensing: A comprehensive review and list of resources”, *IEEE Geoscience and Remote Sensing Magazine*, vol. 5, no. 4, 2017, pp. 8–36.