



Westfälische Wilhelms-Universität Münster  
Institut für Geoinformatik

**Bachelorarbeit**  
im Fach Geoinformatik

**Rich Data Interfaces for Copernicus Data**

Themensteller: Prof. Dr. Albert Remke  
Betreuer: Dr. Christian Knoth, Dipl.-Geoinf. Matthes Rieke  
Ausgabetermin: tbd.  
Abgabetermin: tbd.

Vorgelegt von: Alexander Nicolas Pilz  
Geboren: 06.12.1995  
Telefonnummer: 0176 96982246  
E-Mail-Adresse: apilz@uni-muenster.de  
Matrikelnummer: 512 269  
Studiengang: Bachelor Geoinformatik  
Fachsemester: 6. Semester

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>5</b>
1.1	Motivation . . . . .	5
1.2	Ziele . . . . .	5
1.3	Aufbau . . . . .	5
<b>2</b>	<b>Grundlagen</b>	<b>6</b>
2.1	Radarfernerkundung . . . . .	6
2.2	Copernicus Programm . . . . .	9
2.2.1	Ziele . . . . .	9
2.2.2	Aufbau . . . . .	9
2.2.3	Sentinel 1 . . . . .	10
2.2.4	Datenzugang . . . . .	12
2.3	Überschwemmungsmonitoring . . . . .	12
2.4	Schnittstellen . . . . .	13
2.5	OGC und OGC Standards . . . . .	13
2.6	OGC API - Processes - Part 1: Core . . . . .	13
2.6.1	Ziele . . . . .	13
2.6.2	Aufbau . . . . .	13
2.7	Evaluationskriterien . . . . .	13
<b>3</b>	<b>Implementierung</b>	<b>14</b>
3.1	Requirements Class Core . . . . .	14
3.2	Requirements Class OGC Process Description . . . . .	14
3.3	Requirements Class JSON . . . . .	14
3.4	Requirements Class HTML . . . . .	14
3.5	Requirements Class OpenAPI 3.0 . . . . .	14
3.6	Requirements Class Job List . . . . .	14
3.7	Requirements Class Dismiss . . . . .	14
3.8	Zusätzliche Funktionalitäten . . . . .	14
3.9	Überschwemmungsmonitoring . . . . .	14
<b>4</b>	<b>Evaluation</b>	<b>16</b>
4.1	Sichtbarkeit des Systemstatus . . . . .	16
4.2	Kongruenz von System- und Realwelt . . . . .	16
4.3	Nutzen Kontrolle und Freiheit . . . . .	16
4.4	Konsistenz und Standards . . . . .	16
4.5	Fehlervermeidung . . . . .	16
<b>5</b>	<b>Ausblick</b>	<b>17</b>

## Abbildungsverzeichnis

1	Prinzip eines SAR Fernerkundungssystems [1] . . . . .	8
2	Aufnahmeverfahren SAR Systemen [1] . . . . .	8
3	Aufnahmemodi der Sentinel-1 Mission [6] . . . . .	11

## Tabellenverzeichnis

1	Gängige Frequenz-Bänder in der Radarfernerkundung [1] . . . . .	6
2	Eigenschaften der Aufnahmemodi der Sentinel-1 Mission [6] . . . . .	11

# **Abkürzungsverzeichnis**

**API** Application Programming Interface

**OGC** Open Geospatial Consortium

**SAR** Synthetic Aperture Radar

**ESA** European Space Agency

**GMES** Global Monitoring for Environmental Security

**CAMS** Copernicus Atmosphere Monitoring Service

**CMEMS** Copernicus Marine Environment Monitoring Service

**CLMS** Copernicus Land Monitoring Service

**EMS** Emergency Management Service

**C3S** Climate Change Service

**SM** Stripmap Mode

**SLC** Single Look Complex

**GRD** Ground Range Detected

**OSW** Ocean Swell Spectra

**OWI** Ocean Wind Field

**RVL** Radial Surface Velocity

**NDSI** Normalized Difference Sigma-Naught Index

# **1 Einleitung**

## **1.1 Motivation**

## **1.2 Ziele**

## **1.3 Aufbau**

## 2 Grundlagen

### 2.1 Radarfernerkundung

Bei der Radarfernerkundung werden vom Radarsystem in regelmäßigen Abständen elektromagnetische Signale ausgesandt. Nach dem Senden eines Signals (Chrip) folgt ein Zeitfenster, indem die Plattform auf Echos des ausgesandten Signals wartet. Trifft das ausgesandte Signal auf eine Oberfläche, zum Beispiel die Erdoberfläche, wird ein Bruchteil in Richtung Empfänger reflektiert und als Echo vom Fernerkundungssystem empfangen [1].

Die Radarfernerkundung gehört zu den aktiven Fernerkundungsmethoden da hier im Gegensatz zur optischen Fernerkundung nicht nur von Oberflächen reflektierte Strahlung von anderen Strahlungsquellen wie der Sonne aufgenommen wird, sondern das Fernerkundungssystem selbst als Strahlungsquelle dient. Messungen können daher tageszeitunabhängig erfolgen. Bildgebende Radarsysteme werden auf mobilen Plattformen montiert und blicken seitlich auf die zu beobachtende Oberfläche. Die Flugrichtung wird Azimut und die Blickrichtung als Slant Range bezeichnet [1] (Abbildung 1).

Die Eigenschaften des reflektierten Signals hängen sowohl von Parametern des Aufnahmesystems als von Parametern der reflektierenden Oberfläche ab. So werden in der Radarfernerkundung verschiedenen Frequenzbänder verwendet, welche sich in Frequenz und Wellenlänge unterscheiden. Da sich die Wechselwirkungen zwischen Signalen unterschiedlicher Frequenzbänder und den reflektierenden Oberflächen unterscheiden können so unterschiedliche Aspekte der beobachteten Oberflächen hervorgehoben werden. Dabei kommen in der Regel Wellenlängen von 0.75m bis 120m zum Einsatz (siehe Tabelle 1). Mit einer größeren Wellenlänge kann ein Medium auch tiefer durchdrungen werden. Außerdem werden Wolken, Dunst und Rauch durchdrungen was den zusätzlich Vorteil bietet wetterunabhängig Messungen durchführen zu können [2].

Tabelle 1: Gängige Frequenz-Bänder in der Radarfernerkundung [1]

Frequenzband	Ka	Ku	X	C	S	L	P
Frequenz (GHz)	40-25	17.6-12	12-7.5	7.5-3.75	3.75-2	2-1	0.5-0.25
Wellenlänge (cm)	0.75–1.2	1.7–2.5	2.5–4	4–8	8–15	15–30	60–120

Die Durchdringungstiefe hängt auch von der Dielektrizitätskonstante, also der Leitfähigkeit, ab. Ist diese groß, kommt es zu starken Reflektionen und die Durchdringungstiefe ist gering. Die Rauigkeit ist eine Eigenschaft der reflektierenden Oberfläche und hat großen Einfluss auf das reflektierte Signal. Ist diese im Verhältnis zur verwendeten Wellenlänge gering so kommt es zu spiegelnden Reflektionen und nur ein geringer Anteil des kehrt zum Empfänger zurück. Je diffuser die Reflektion mit zunehmender

Rauigkeit wird umso größer ist der Anteil des Signals welcher zum Empfänger zurückgeworfenen Signals. Doch auch die Form und Exposition der Oberfläche nimmt Einfluss auf das reflektierte Signal. So werden Flächen je nach Neigung unterschiedlich stark bestrahlt. Ist eine dem System abgewandte Fläche steiler geneigt als der Depressionswinkel liegen Sie sogar im Radarschatten und werden gar nicht bestrahlt [2]. Zusätzlich ist die Polarisation der ausgesandten und empfangenen Signale bei der Messung ausschlaggebend. Sie können horizontal oder vertikal polarisiert sein. Dies führt zu vier möglichen Polarisationsmodi für das Senden und das Empfangen nämlich HH, VV, HV und VH. Auch die Polarisation sorgt für eine unterschiedliche Wiedergabe von beobachteten Objekten und kann somit verwendet werden, um bestimmte Aspekte hervorzuheben [2]. Die Auflösung entlang des Azimut unterscheidet sich von der Auflösung in Blickrichtung. Die Auflösung in Azimutrichtung wird von der Antennenlänge bestimmt da diese festlegt wie lange die Reflektionen eines Objektes empfangen werden. Die Antennenlänge kann bauartbedingt nicht beliebig gesteigert werden. Die Bauart der Antenne bestimmt auch den Abstrahlwinkel  $\Theta_a$  und somit die Ausdehnung am Boden eines Impulses in Azimutrichtung. Diese nimmt mit zunehmender Entfernung zu, während die Auflösung abnimmt. Die Auflösung in Blickrichtung hängt von der Bandbreite ab welche sich aus der Sendefrequenz und der Signaldauer. Die Ausdehnung des beobachteten Gebietes in Blickrichtung hängt von der Laufzeit des ausgesandten Signales ab. Die Objekte werden abhängig von ihrer Entfernung zur Antenne verzerrt wiedergegeben da nahegelegene Objekte von der Wellenfront schneller durchlaufen werden. Dieser Unterschied zwischen Schrägdistanz und Bodendistanz lässt sich jedoch nahezu vollständig korrigieren [2]. Die bisher beschriebenen Systeme werden auch als Systeme mit realer Apertur bezeichnet und eignen sich nur für geringe Flughöhen da hier der Abstand zwischen Antenne und Oberfläche gering ist. Bei Radarsystemen mit einer synthetischen Apertur wird durch die Bewegung des Sensors in Azimutrichtung die wirksame Antennenlänge rechnerisch verlängert indem die reflektierten Signale eines beobachteten Objektes von verschiedenen Standpunkten und unterschiedlichen Zeitpunkten miteinander korreliert werden. So können hohe Azimutauflösungen erzielt werden. Solche Systeme eignen sich auch für den Einsatz auf Satelliten [2].

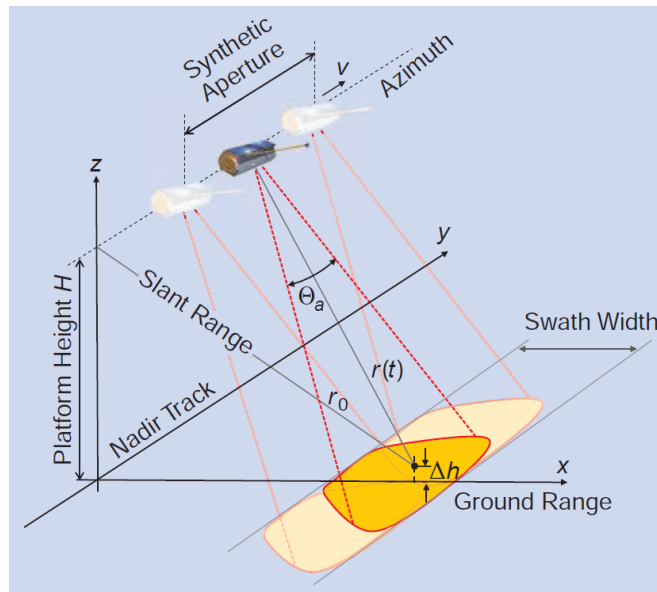


Abbildung 1: Prinzip eines SAR Fernerkundungssystems [1]

Solche Systeme können in unterschiedlichen Aufnahmeverfahren arbeiten. Das einfachste dieser Verfahren ist das Stripmap Verfahren bei dem nur ein Aufnahmestreifen kontinuierlich aufgenommen wird. Breitere Aufnahmestreifen können mit dem ScanSAR Verfahren erzielt werden. Dabei werden unter verschiedenen Depressionswinkeln, in Blickrichtung und zeitversetzt mehrere Subaufnahmestreifen erzeugt. Im Vergleich zum Stripmap Verfahren ist Auflösung jedoch geringer. Wird eine höhere Auflösung benötigt kann das Spotlight Verfahren zum Einsatz kommen, bei dem eine fixe Region über einen längeren Zeitraum hinweg beobachtet wird. Dies führt zu einer sehr langen wirksamen Antenne. Angepasste Verfahren oder Mischformen können je Beobachtungsszenario zum Einsatz kommen (siehe Abbildung 2) [1].

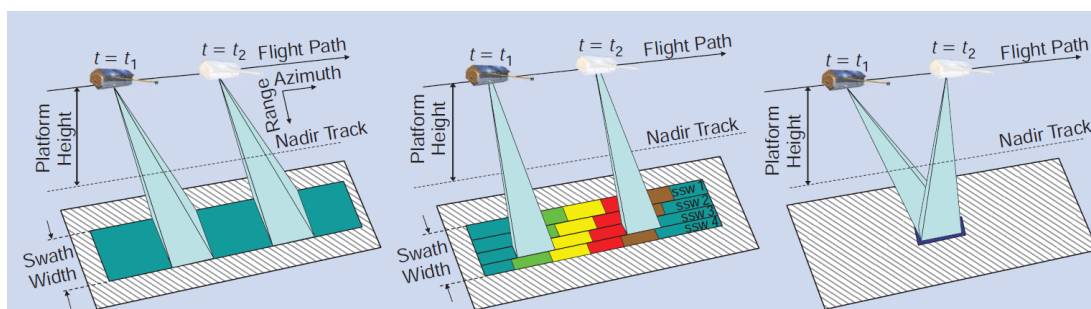


Abbildung 2: Aufnahmeverfahren SAR Systemen [1]

Im Gegensatz zu optischen Aufnahmeverfahren liefern die Rohdaten einer Befliegung mit Radarsensoren noch keine Bilddaten. Um Bilder zu erzeugen, bedarf es zunächst einer komplexen Verarbeitung der aus Amplitude und Phase bestehenden reflektierten Signale. Dabei werden die Daten entlang des Azimuts und der Blickrichtung gefiltert.



In der Regel repräsentieren die Pixelwerte eines aus Radardaten abgeleiteten Bildes die Reflektivität des korrespondierenden Bodenelements. Mittels Geocodierung kann das so entstandene Bild verortet werden. Zusätzlich können diverse Kalibrierungen vorgenommen werden. Dazu gehören Verfahren welche Rauscheffekte minimieren, die geometrischen Eigenschaften verbessern oder die Interpretation der Bilder erleichtern [1].

## **2.2 Copernicus Programm**

### **2.2.1 Ziele**

Das Copernicus-Programm ging aus dem Global Monitoring for Environmental Security Programm (GMES) Programm hervor welches 1998 mit dem Ziel initiiert wurde um Europa zu ermöglichen eine führende Rolle bei der Lösung von weltweiten Problemen im Kontext Umwelt und Klima zu verschaffen. Teil dieser Bestrebungen ist der Aufbau eines leistungsfähigen Programms zur Erdbeobachtung. 2012 wurde das GMES-Programm zum Copernicus-Programm umbenannt [3]. Erklärte Ziele des Copernicus-Programmes ist das Überwachen der Erde um den Schutz der Umwelt sowie Bemühungen von Katastrophen- und Zivilschutzbehörden zu unterstützen. Gleichzeitig soll die Wirtschaft im Bereich Raumfahrt und der damit verbundenen Dienstleistungen unterstützt und Chancen für neue Unternehmungen geschaffen werden [7].

### **2.2.2 Aufbau**

Das Copernicus-Programm besteht aus Weltraum, In-Situ- und Service-Komponente. Zur Weltraum-Komponente gehören die verschiedenen Satellitenmissionen sowie Bodenstationen welche für den Betrieb sowie die Steuerung und Kalibrierung der Satelliten sowie der Verarbeitung und Validierung der Daten verantwortlich sind [7].

Sentinel-1 Satelliten sind mit bildgebenden Radarsystemen ausgerüstet und beobachten wetter- und tageszeitunabhängig Land-, Wasser- und Eismassen, um unter anderem das Krisenmanagement zu unterstützen. Satelliten der Sentinel-2 Mission führen hochauflösende, multispektrale Kameras mit und liefern weltweit optische Fernerkundungsdaten.

Altimetrische und radiometrische Daten von Land- und Wasserflächen werden von der Sentinel-3 Satellitenmission gesammelt während spektrometrische Daten zur Überwachung der Luftqualität von Sentinel-4 und 5 Satelliten erfasst werden. Ozeanografische Daten sollen von den Sentinel-6 Satelliten geliefert werden [4].

Die In-Situ-Komponente sammelt Daten von See-, luft- und landbasierten Sensoren sowie geografische und geodätische Referenzdaten. Die harmonisierten Daten werden verwendet, um die Daten der Weltraum-Komponente zu verifizieren oder zu korrigie-

ren. Gleichzeitig können räumliche oder thematische Lücken in der Datenabdeckung gefüllt werden [7] [5].

Zur Service-Komponente gehören unterschiedliche Dienste, welche jeweils auf Themengebiet abgestimmt sind und Daten in hoher Qualität bereitstellen. Der Copernicus Atmosphere Monitoring Service (CAMS) soll Informationen zur Luftqualität und der chemischen Zusammensetzung der Atmosphäre liefern. Daten bezüglich des Zustands und der Dynamik der Meere und deren Ökosysteme lassen sich über den Copernicus Marine Environment Monitoring Service (CMEMS) beziehen. Informationen zur Flächennutzung und Bodenbedeckung werden vom Copernicus Land Monitoring Service (CLMS) bereitgestellt. Um eine nachhaltige Klimapolitik planen und umsetzen zu können stellt der Copernicus Climate Change Service (C3S) aktuelle sowie historische Klimadaten bereit. Um den Zivilschutzbehörden schnelle Reaktionen auf Umweltkatastrophen zu ermöglichen, stellt der Emergency Management Service (EMS) entsprechende Fernerkundungsdaten bereit. Ähnliche Daten können von europäischen Zoll- und Grenzschutzbehörden über den Copernicus Security Service bezogen werden [7] [5].

### **2.2.3 Sentinel 1**

Die Sentinel-1 Satellitenmission liefert wetter- und tageszeitunabhängige Radardaten der Erdoberfläche. Die Mission besteht aus zwei Satelliten, Sentinel-1 A und B, sowie einer Bodenkomponente welche für Steuerung und Kalibrierung und Datenverarbeitung verantwortlich ist. Die Satelliten tragen als Hauptinstrument ein bildgebendes Radar mit synthetischer Apertur welches im C-Frequenzband arbeitet. Es stehen zwei Polarisationsmodi, Single (HH, VV) oder Dual (HH+HV, VV+VH), zur Verfügung [9]. Die Erfassung von Daten kann in vier Aufnahmemodi erfolgen welche sich in Auflösung, Streifenbreite und Anwendungsszenario unterscheiden (siehe Tabelle 2). Der Standardmodus ist der Stripmap Modus (SM) bei dem Aufnahmestreifen mit einer kontinuierlichen Folge von Signalen abgetastet wird [9]. Die Aufnahmemodi Interferometric Wide Swath Mode (IW) und Extra-Wide Swath Mode (EW) arbeiten im TOPSAR Verfahren mit drei beziehungsweise fünf Sub-Aufnahmestreifen um ein größeres Gebiet aber in geringerer Auflösung aufnehmen zu können. TOPSAR ist eine Abwandlung des ScanSAR Verfahrens bei dem die Antenne zusätzlich in Azimut-Richtung vor und zurück bewegt wird, um die radiometrische Qualität der resultierenden Bilder zu verbessern. Wenn der Wave Modus (WV) zu Einsatz kommt werden kleine, Vignetten genannte, Szenen im Stripmap Verfahren aufgenommen. Sie werden in regelmäßigen Abständen und wechselnden Depressionwinkeln aufgenommen (siehe Abbildung 3) [1] [9].

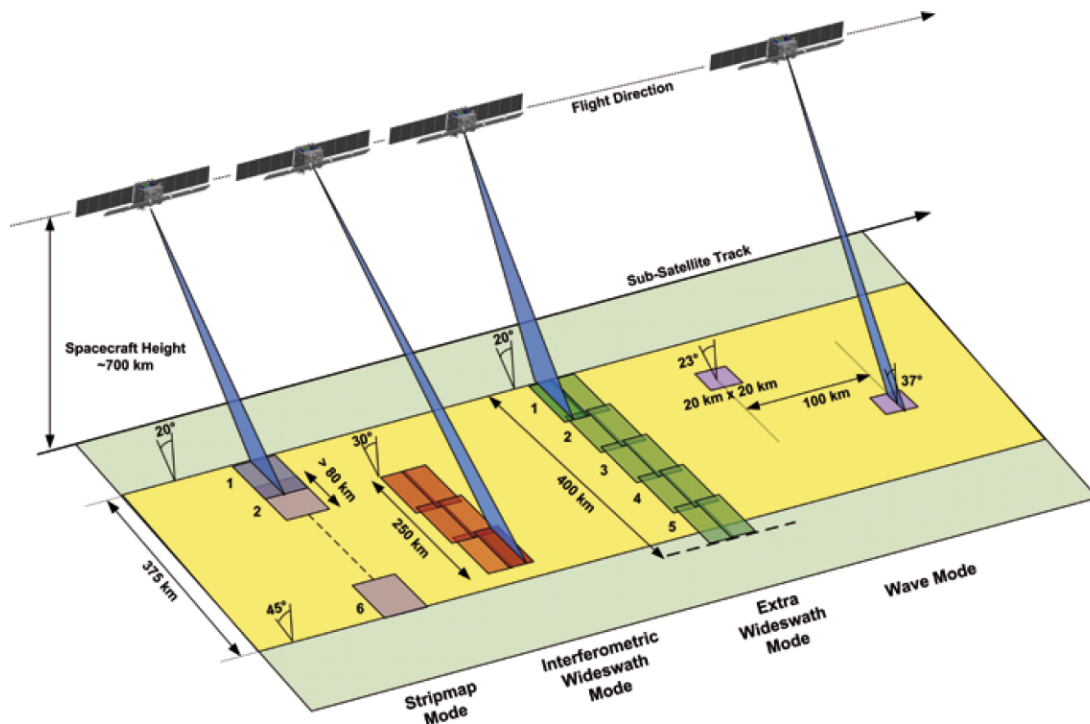


Abbildung 3: Aufnahmemodi der Sentinel-1 Mission [6]

Tabelle 2: Eigenschaften der Aufnahmemodi der Sentinel-1 Mission [6]

Modus	IW	WV	SM	EW
Polarisation	Dual	Single	Dual	Dual
Azimutauflösung (m)	20	5	5	40
Rage-Auflösung (m)	5	5	5	20
Streifenbreite (km)	250	20x20	80	410

Beide Satelliten befinden sich auf einem polnahen, sonnensynchronen Orbit. Ein Zyklus dauert 12 Tage, in denen die Erde 175 umrundet wird. Da es sich um ein Satellitenpaar handelt, welches als Tandem die Erde umrundet, wird ein Punkt alle sechs Tage von einem der Satelliten überflogen. Das System kann eine zuverlässige globale und systematische Abdeckung liefern. Dabei können im IW-Modus alle relevanten Land-, Wasser- und Eismassen alle zwölf Tage vollständig von einem Satelliten erfasst werden. In Krisensituationen können nach Bedarf innerhalb von zweieinhalb und fünf Tagen Daten erfasst werden [6].

Nach dem Erfassen der Daten und Übersenden an eine Bodenstation werden diverse Vorverarbeitungsschritte vorgenommen, in die sowohl interne als auch externe Parameter einfließen. Daraus ergeben sich diverse Produkte, welche sich durch Aufnahmemodus (IW, SM, EW und WV), Produkt-Typ sowie durch ihre Auflösung (Full-,

High-, und Medium-Resolution) unterscheiden. Single Look Complex (SLC) Produkte sind im wesentlichen kalibrierte Rohdaten in denen Amplitude und Phase nicht zur Reflektivität kombiniert wurden und die geometrische Auflösung sich in Azimut- und Blickrichtung unterscheidet. Ground Range Detected (GRD) Produkte bilden hingegen die Reflektivität ab und haben eine annähernd quadratische geometrische Auflösung. Die Reflektivität wird in der logarithmischen Maßeinheit Dezibel (dB) angegeben. Die Korrektur der Schrägdistanz in Blickrichtung erfolgt durch Projektion auf einen Ellipsoiden. [9]. Aus den Level-1 Produkten, SLC und GRD, können die Level-2 Produkte OSW, OWI und RVL abgeleitet werden.

#### **2.2.4 Datenzugang**

### **2.3 Überschwemmungsmonitoring**

Um Wasserflächen und damit auch überflutete Areale auf Radarbildern zu erkennen können die Reflektionseigenschaften von Wasserflächen genutzt werden. Das Wasser eine sehr niedrige Rauigkeit besitzt kommt beim Aufprall eines Radarsignals zu einer spiegelnden Reflektion und nur ein sehr geringer Teil des Signals wird zum Empfänger zurückgeworfen. In den resultierenden Bildern äußert sich dieser Umstand in niedrigen Reflektivitätswerten. Um die Areale mit niedrigen Reflektivitätswerten zu detektieren können Verfahren genutzt werden, welche aus den Histogrammen der Bilder einen Schwellwert ermitteln. Um die Ergebnisse einer solchen Schwellwertbestimmung zu verbessern, sollten die Radardaten, zum Beispiel Sentinel-1 IW GRD, zusätzlich kalibriert werden. So können die genaue Kenntnis über die tatsächliche Flugbahn des Satelliten dazu beitragen die geografische Genauigkeit zu verbessern. Diese kann zusätzlich durch Verfahren wie die Differentialentzerrung gesteigert werden die die durch das Relief entstandenen Lagefehler ausgleichen [2]. Die radiometrische Genauigkeit kann gesteigert werden indem zum Beispiel thermisches Rauschen aus den Daten entfernt wird und die Reflektivitätswerte zum sogenannten  $\sigma_0$ -Wert umgerechnet werden. Dieser repräsentiert den Querschnitt der Reflektivität für eine normierte Fläche am Boden [11]. Dieses Maß erlaubt zudem das Vergleichen unterschiedlicher Radaraufnahmen. Auch sollte ein Speckle-Filter zum Einsatz kommen um diese reduzieren körnige Bildstrukturen welche auf homogenen Flächen in Radarbildern auftreten und die rechnerische Bildauswertung erschweren können. [2] [10]. Auf Basis des Schwellwertes kann eine Binärisierung des Bilder durchgeführt werden. Die beiden Werte repräsentieren dann überflutete beziehungsweise trocken liegende Areale [10]. Die Binärisierung kann direkt auf Basis der Radaraufnahme der Überflutung, oder auf abgeleiteten Daten erfolgen. So können zum Beispiel das Radaraufnahme der Überflutung mit einer überflutungsfreien Referenzaufnahme kombiniert zum Normalized Difference Sigma-Naught Index (NDSI) [12]. Dabei die Reflektivitätswerte von zwei unterschiedlichen

Zeitpunkten zu einem Maß verrechnet welches als Stärke der Veränderung interpretiert werden kann.

$$NDSI = \frac{\sigma_0^f - \sigma_0^r}{\sigma_0^f + \sigma_0^r} \quad (1)$$

Dieses Maß bewegt sich zwischen  $-1$  und  $1$  wobei Werte um  $0$  für identische Reflektionswerte an beiden Zeitpunkten und daher für geringe Veränderung stehen. Aufgrund der Reflektionseigenschaften von Wasserflächen deuten Werte nahe  $-1$  auf überflutete Areale hin [12].

## **2.4 Schnittstellen**

## **2.5 OGC und OGC Standards**

## **2.6 OGC API - Processes - Part 1: Core**

### **2.6.1 Ziele**

### **2.6.2 Aufbau**

## **2.7 Evaluationskriterien**

## 3 Implementierung

### 3.1 Requirements Class Core

### 3.2 Requirements Class OGC Process Description

### 3.3 Requirements Class JSON

### 3.4 Requirements Class HTML

### 3.5 Requirements Class OpenAPI 3.0

### 3.6 Requirements Class Job List

### 3.7 Requirements Class Dismiss

### 3.8 Zusätzliche Funktionalitäten

### 3.9 Überschwemmungsmonitoring

Eines dieses Schwellwertverfahren wurde von Nobuyuki Otsu entwickelt und ist nach ihm benannt. Bei diesem Verfahren werden alle Werte eines Histogramms durchlaufen. Jeder dieser Werte teilt das Histogramm in zwei Gruppen und bildet so einen Schwellwert. Jener Wert welcher die gewichtete Varianz zwischen der Klassen maximiert wird als optimaler Grenzwert angesehen. Gegeben sei ein Bild  $C$  mit  $N$  Pixeln in  $L$  Graustufen. Die Anzahl der Pixel einer Graustufe  $i$  sein dann gegeben durch  $n_i$  und es gilt:

$$N = \sum_{i=1}^L n_i \quad (2)$$

Ein betrachteter Grenzwert  $t$  teilt das Bild in die Gruppen  $C_0$  und  $C_1$  wobei  $C_0$  alle Pixel der Graustufen 1 bis  $t$  und  $C_1$  alle Pixel der Graustufen  $t + 1$  bis  $L$  enthält. Die Gewichte für die Gruppen  $C_0$  und  $C_1$  sind nun gegeben durch:

$$w_0(t) = w(t) = \sum_{i=1}^t p_i \text{ und } w_1(t) = \sum_{i=t+1}^L p_i \quad (3)$$

mit  $p_i$ :

$$p_i = \frac{n_i}{N} \quad (4)$$

sowie  $\mu_0$ ,  $\mu_1$  und  $\mu_T$ :

$$\mu_0(t) = \sum_{i=1}^t ip_i/w_0 \text{ und } \mu_1(t) = \sum_{i=t+1}^L ip_i/w_1 \text{ und } \mu_T = \sum_{i=1}^L ip_i \quad (5)$$

Die Klassenvarianzen  $\sigma_0^2(t)$  und  $\sigma_1^2(t)$  sind gegeben durch:

$$\sigma_0^2(t) = \sum_{i=1}^t (i - \mu_0)^2 p_i / w_0 \text{ und } \sigma_1^2(t) = \sum_{i=t+1}^L (i - \mu_1)^2 p_i / w_1 \quad (6)$$

Zu Maximieren ist nun die Inter-Klassenvarianz  $K$ :

$$K = \frac{\sigma_t^2}{\sigma_W^2} \quad (7)$$

mit  $\sigma_W^2$  und  $\sigma_T^2$ :

$$\sigma_W^2 = w_0 \sigma_0^2 + w_1 \sigma_1^2 \text{ und } \sigma_T^2 = \sum_{i=1}^L (i - \mu_T)^2 p_i \quad (8)$$

## **4 Evaluation**

### **4.1 Sichtbarkeit des Systemstatus**

### **4.2 Kongruenz von System- und Realwelt**

### **4.3 Nutzen Kontrolle und Freiheit**

### **4.4 Konsistenz und Standards**

### **4.5 Fehlervermeidung**



## **5 Ausblick**

# Literatur

- [1] A. Moreira, M. Younis, P. Prats-Iraola, G. Krieger, I. Hajnsek und K. P. Papathanassiou (2013, April 17). A Tutorial on Synthetic Aperture Radar [Online]. Verfügbar unter: [https://www.researchgate.net/publication/257008464\\_A\\_Tutorial\\_on\\_Synthetic\\_Aperture\\_Radar](https://www.researchgate.net/publication/257008464_A_Tutorial_on_Synthetic_Aperture_Radar) (Zugriff am: 6. Juni 2022).
- [2] J. Albertz, Einführung in die Fernerkundung, 4. Auflage Darmstadt: Wissenschaftliche Buchgesellschaft, 2009
- [3] Europäische Kommission (2018, Oktober 06). Copernicus: 20 years of History [Online]. Verfügbar unter: <https://www.copernicus.eu/en/documentation/information-material/signature-esafrance-collaborative-ground-segment> (Zugriff am: 13. Juni 2022).
- [4] European Space Agency (2018). Sentinels - Space for Copernicus [Online]. Verfügbar unter: <https://www.d-copernicus.de/daten/satelliten/daten-sentinels/> (Zugriff am: 13. Juni 2022).
- [5] Europäische Kommission (2019). What is Copernicus [Online]. Verfügbar unter: <https://www.copernicus.eu/en/documentation/information-material/brochuresbrochures> (Zugriff am: 13. Juni 2022).
- [6] ESA Communications (2012, März). Sentinel-1 ESA's Radar Observatory Mission for GMES Operational Services [Online]. Verfügbar unter: <https://sentinel.esa.int/web/sentinel/missions/sentinel-1/overview> (Zugriff am: 13. Juni 2022).
- [7] Europäisches Parlament und Rat der Europäischen Union (2014, April 24). Establishing the Copernicus Programme and repealing Regulation (EU) No 911/2010 [Online]. Verfügbar unter: <https://www.kowi.de/Portaldata/2/Resources/horizon2020/coop/Copernicus-regulation.pdf> (Zugriff am: 13. Juni 2022).
- [8] M. Bourbigot, H. Johnson, R. Piantanida (2016, März 03). Sentinel-1 Product Definition [Online]. Verfügbar unter: [https://sentinel.esa.int/web/sentinel/user-guides/sentinel-1-sar/document-library/-/asset\\_publisher/1dO7RF5fJMbd/content/sentinel-1-product-definition](https://sentinel.esa.int/web/sentinel/user-guides/sentinel-1-sar/document-library/-/asset_publisher/1dO7RF5fJMbd/content/sentinel-1-product-definition) (Zugriff am: 13. Juni 2022).
- [9] N. Otsu (1976, Januar). A Threshold Selection Method from Gray-Level Histograms [Online]. Verfügbar unter: <http://www.scribd.com/doc/100000000/Otsu-1979> (Zugriff am: 13. Juni 2022).

ps://ieeexplore.ieee.org/document/4310076/citations#citations (Zugriff am: 14. Juni 2022).

- [10] A. McVittie (2019, Februar). Sentinel-1 Flood mapping tutorial [Online]. Verfügbar unter: <https://step.esa.int/main/doc/tutorials/> (Zugriff am: 15. Juni 2022).
- [11] N. Miranda und P.J. Meadows (2015, Mai 21). Radiometric Calibration of S-1 Level-1 Products Generated by the S-1 IPF [Online]. Verfügbar unter: [https://sentinel.esa.int/web/sentinel/user-guides/document-library/-/asset\\_publisher/xlslt4309D5h/content/sentinel-1-radiometric-calibration-of-products-generated-by-the-s1-ipf](https://sentinel.esa.int/web/sentinel/user-guides/document-library/-/asset_publisher/xlslt4309D5h/content/sentinel-1-radiometric-calibration-of-products-generated-by-the-s1-ipf) (Zugriff am: 15. Juni 2022).
- [12] N. I. Ulloa, S.-H. Chiang und S.-H. Yun (2020, April 27). Flood Proxy Mapping with Normalized Difference Sigma-Naught Index and Shannon's Entropy [Online]. Verfügbar unter: <https://doi.org/10.3390/rs12091384> (Zugriff am: 21. Juni 2022).

## **Eidesstattliche Erklärung**

Hiermit versichere ich, dass ich die Bachelorarbeit zum Thema Rich Data Interfaces for Copernicus Data selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe, alle Ausführungen, die anderen Schriften wörtlich oder sinngemäß entnommen wurden, kenntlich gemacht sind und die Arbeit in gleicher oder ähnlicher Fassung noch nicht Bestandteil einer Studien- oder Prüfungsleistung war.

Münster, den 21. Juni 2022