

# Сигнатура объекта наблюдения тепловизионным прибором и алгоритм расчета дальности распознавания

*М. М. Трестман, Н. И. Харькова*

ФГУП «Научно-производственное объединение

"Государственный институт прикладной оптики", г. Казань, Россия

*Алгоритм расчета и значение дальности распознавания объекта наблюдения посредством тепловизионного прибора обусловлены степенью "родства" инфракрасных (ИК) сигнатур объектов, из которых осуществляют распознавание. Рассмотрен вариант алгоритма и приведен пример его расчета.*

Распознавание типового объекта наблюдения (ТОН) из алфавита классов объектов (АКО) посредством тепловизионного прибора (ТВП) предполагает наличие банка данных по видеообразам ТОН и АКО в диапазоне спектральной чувствительности ТВП и опыта работы наблюдателей с их видеообразами.

В ИК-сигнтурах ТОН и АКО — в распределениях разностей радиационных температур (РРТ) по поверхностям объектов относительно окружающего фона — присутствуют низко-, средне- и высокочастотные составляющие пространственных спектров.

Обнаружение ТОН (и АКО) на фоне естественных образований отождествимо с разрешением низкочастотных составляющих пространственных спектров ИК-сигнтур.

Распознавание ТОН из АКО "неродственными" ему ИК-сигнтурами отождествимо с разрешением фрагментов видеообразов, характеризующих среднечастотные составляющие пространственных спектров ИК-сигнтур ТОН и АКО.

Распознавание ТОН из АКО "родственными" ему ИК-сигнтурами отождествимо с разрешением фрагментов видеообразов, характеризующих средне- и высокочастотные составляющие пространственных спектров ИК-сигнтур ТОН и АКО.

Разрешение фрагментов видеообразов включает в себя их обнаружение. Итак, для эффективной площади излучающей поверхности ТОН или объекта из АКО, равной  $H \times L$ , отношения сигнал—шум (с/ш) в зрительном анализаторе изображения наблюдателя, адекватные заданной вероятности ( $P$ ), должны быть накоплены с площади ТОН или объекта АКО, равной  $(H \times L)/2N$ , где  $N$  — число периодов миры, эквивалентно замещающей их ИК-сигнтуры. Значение  $N$  — критерий Джонсона — зависит от сложности (уровня) решаемой задачи.

Для задачи обнаружения ТОН значения  $N = N_{det}$  определяются степенью тепловой неоднородности фона. Для задачи распознавания значения  $N = N_{rec}$  определяются степенью "родства" ИК-сигнтур ТОН и АКО и в общем слу-

чае заданной вероятностью правильного распознавания.

Обнаружению ТОН на равномерном фоне (предельный случай) соответствует  $N_{det} = 0,5$ : с/ш накапливают по всей площади ( $H \times L$ ). Обнаружению ТОН на фоне слабой, средней, сильной степени тепловой неоднородности соответствуют  $N_{det}$ , равные 0,75; 1,5; 3,0 [1].

При распознавании объекта авто- и бронетехники усредненное значение  $N_{rec}$  и объем (разнообразие) АКО соотносятся следующим образом: АКО объемом от 2 до 6 объектов соответствуют значения  $N_{rec}$  из ряда 2,0; 2,3; 2,7; 3,0; 3,5 (все для вероятности 0,5) [2].

Распознаванию объекта типа "танк" из АКО с шасси колесного типа соответствуют  $N_{rec} = 2$ , а из АКО с шасси гусеничного типа  $N_{rec} = 4$  (значения приведены для  $P = 0,5$ ).

В алгоритме расчета дальности распознавания ТОН для заданной вероятности 0,5 не различают степени "родства" ИК-сигнтур ТОН и АКО. Различие учитывают для заданной вероятности, большей, чем  $P = 0,5$  [3].

Для "неродственных" ИК-сигнтур ТОН и АКО переход от  $P = 0,5$  к  $P > 0,5$  — преодоление дефицита с/ш, т. е. накопление с/ш, адекватного  $P$ , но на площади фрагмента ТОН той же, что и для  $P = 0,5$ :  $(H \times L)/2N_{0,5}$ .

Для "родственных" ИК-сигнтур ТОН и АКО переход от  $P = 0,5$  к  $P > 0,5$  — преодоление дефицита углового разрешения фрагмента ТОН, т. е. разрешение фрагмента ТОН площадью, меньшей, чем для  $P = 0,5$ :  $(H \times L)/2N_p$ .

Зависимость  $N$  от вероятности  $N_p$  определяется из [1]

$$P = n^{3,8} / (1 + n^{3,8}), \quad n = N_p / N_{0,5}, \quad (1)$$

где  $N_{0,5}$  — значение  $N$  для вероятности 0,5.

Так, для  $P$ , равной 0,7; 0,8; 0,9, параметр  $n$  принимает значения 1,25; 1,45; 1,8, соответственно.

Вычисление дальности распознавания ( $D$ ) ТОН — решение относительно  $D$  уравнения баланса минимальной разрешаемой разности тем-

ператур (MPPT) ТВП и РРТ "мира-фон", эквивалентно замещающей ИК-сигнатуру ТОН, с учетом ослабления оптического излучения атмосферой.

Уравнение баланса определяет пространственную частоту ( $\omega_m$ ) разрешаемой миры, а через нее — дальность распознавания, используя соотношение  $\omega_m = D \cdot N_p / h$ , где  $h$  — критический размер эквивалентной миры

$$\begin{aligned} NETD \cdot K_s(P) \{ A + B(a\kappa DN_p/h) + \\ + C \cdot \exp[F(a\kappa DN_p/h)] \} = \\ = \Delta T(N_p \varepsilon/3,5)^{0,5} \tau_a(D), \end{aligned} \quad (2)$$

где левая часть уравнения баланса — уравнение для MPPT (по П. Мозеру), оно модифицировано введением учета величины углового разрешения оптической системы (ОС) ТВПК на MPPT — параметр ( $\kappa$ );

правая часть уравнения баланса — уравнение для РРТ "мира-фон",  $K$ ;

$D$  — искомое значение дальности распознавания ТОН, км;

$NETD$  — разность температур, эквивалентная шуму ТВП,  $K$ ;

$K_s(P)$  — нормированное значение с/ш для заданной вероятности ( $P$ );

$K_s(P=0,5) = 1$ ,  $A$ ,  $B$ ,  $C$ ,  $F$  — константы уравнения П. Мозера;

$a$  — номинальное значение мгновенного поля зрения, мрад;

$\varepsilon = L/H$  — формат площади  $H \times L$ ;

$h$  — наименьшее из значений  $H$ ,  $L$  и как вариант —  $(H \times L)^{0,5}$ , при этом  $\varepsilon = 1$ ;

$\Delta T$  — усредненное по площади  $H \times L$  значение РРТ "ТОН-ФОН",  $K$ ;

$\tau_a(D)$  — ослабление оптического излучения атмосферой в диапазоне спектральной чувствительности ТВП на трассе протяженностью  $D$ , рассчитываемое по программам LOWTRAN, MODTRAN либо по [4];

$N_p$  — число периодов эквивалентной миры, адекватное степени "родства" ИК-сигнатур ТОН и АКО и заданной вероятности распознавания, определяется по уравнению (1),

$$\kappa^2 = \left[ (\Delta_0/a)^2 + (\Delta_1/a)^2 \right] / \left[ (\Delta_0/a = 2)^2 + (\Delta_1/a)^2 \right],$$

где  $\Delta_0$ ,  $\Delta_1$  — эквивалентная шумовая апертура ОС ( $\Delta_0$ ) и — остальной части ТВП — ( $\Delta_1$ ), мрад [5],  $\kappa(\Delta_0/a = 2) = 1$ .

Уравнение (2) разрешают итерационным методом.

Вычисление значения  $D$  при неизвестном составе ИК-сигнатур ТОН ( $\Delta T$ ,  $h$ ) позволяет прогнозировать диапазон значений  $D$ : максимальное — из условия преодоления дефицита с/ш, минимальное — из условия преодоления дефицита углового разрешения фрагментов ИК-сигнатур ТОН.

При известном составе АКО альтернатива при вычислении  $D$  разрешается обращением к банку данных по ИК-сигнатурам ТОН и АКО. При этом распознавание ТОН можно отождествить с обнаружением и разрешением  $i$ -фрагментов ИК-сигнатур ТОН, определяющих отличие его видеообраза от видеообразов АКО. Вместо усредненных значений ИК-сигнатур ТОН уравнение (2) разрешают относительно  $D$ , используя значения параметров ИК-сигнатур  $i$ -фрагментов ( $\Delta T_i$ ,  $h_i$ ), а значение  $N_{rec}$  заменяют на  $N_{det,i}$ , соответствующие степени тепловой неоднородности фона [6].

Такая ситуация имеет место при проведении натурных испытаний ТВП по определению дальности распознавания, когда ее значение приводят (пересчитывают) к нормированным условиям распознавания ТОН ( $D_{norm}$ ).

ИК-сигнатуры ТОН и АКО определяют термографированием, и их реструктурируют на  $i$ -фрагментов, определяющих их видеообразы.

Пример расчета дальности распознавания рассмотрен для наблюдения цели типа "танк" (с параметрами ИК-сигнатур и атмосферы по стандарту НАТО) посредством ТВП Catherine-FC фирмы Thales Optronique в поле зрения  $3 \times 2,25^\circ$ .

Нормированные значения параметров ИК-сигнатур ТОН:  $\Delta T = 2$  К,  $H \times L = 2,3 \times 2,3$  м,  $h = 2,3$  м. Ослабление оптического излучения атмосферой в спектральном диапазоне 8–12 мкм принято удовлетворяющим экспоненциальной зависимости от дальности с показателем степени  $0,2 \text{ км}^{-1}$ . Согласно рекламной информации по ТВП  $NETD = 0,14$  К,  $a = 0,13$  мрад.

Для вероятности распознавания  $P = 0,5$  при эквивалентной шумовой апертуре оптической системы ТВП, равной  $\Delta_0 = 0,26$  мрад и  $\Delta_1 = \Delta_0$ , расчетное значение  $D = 4,4$  км (наблюдатель высокой квалификации  $N_{rec} = 2,5$ ) и  $D = 3,8$  км (наблюдатель средней квалификации  $N_{rec} = 3,0$ ) при АКО до 5 объектов.

При неизвестном уровне "родства" ИК-сигнатур ТОН и АКО для заданной вероятности распознавания 0,8 максимальное значение  $D = D_{max} = 4$  (3,5) км — при дефиците с/ш ( $N_{rec} = 2,5$  (3,0)). Минимальное значение  $D = D_{min} = 3,1$  (2,7) км — при дефиците углового разрешения фрагментов ИК-сигнатур ТОН ( $N_{rec} = 3,6$  (4,3)), соответственно, для наблюдателя высокой (средней) квалификации.

При известном уровне "родства" ИК-сигнатур  $D = D_{max}$  для "неродственных" и  $D = D_{min}$  для "родственных" ИК-сигнатур ТОН и АКО.

Отождествляя распознавание ТОН с обнаружением и разрешением, например, трех фрагментов его ИК-сигнатур (на фоне со средней степенью тепловой неоднородности,  $N_{det,i} = 1,5$ ), вычислены гипотетические значения параметров ИК-сигнатур фрагментов ( $\Delta T_i$ ,  $h_i$ ). Так, для  $D = D_{max}$ : если  $\Delta T_1 = \Delta T_2 = 2\Delta T$ , то  $h_1 = h_2 = 0,53$  (0,45) $h$ , и если  $\Delta T_3 = \Delta T$ , то  $h_3 = 0,65$  (0,55) $h$ .

Для  $D = D_{\min}$ : если  $\Delta T_1 = \Delta T_2 = 2\Delta T$ , то  $h_1 = h_2 = 0,39$  ( $0,33$ ) $h$ , и если  $\Delta T_3 = \Delta T$ , то  $h_3 = 0,47$  ( $0,40$ ) $h$ .

### Заключение

Процедура распознавания объекта наблюдения из АКО интерпретирована с использованием различий пространственных спектров их ИК-сигнатур.

Степень "родства" пространственных спектров ИК-сигнатур объекта наблюдения и АКО определяет алгоритм расчета и значение дальности его распознавания ТВП.

Учет пространственных спектров ИК-сигнатур АКО позволяет мотивированно интерпретировать результаты натурных испытаний ТВП и приводить (пересчитывать) дальности распознавания к нормированным условиям визирования объекта наблюдения.

### Л и т е р а т у р а

1. *Driggers R. G. et al.* Laboratory measurement of sampled infrared imaging system performance//Opt. Eng. 1999. V. 38. № 5. P. 852–861.
2. *Алеев Р. М., Иванов В. П., Овсянников В. А.* Основы теории анализа и синтеза воздушной тепловизионной аппаратуры. — Казань: Изд-во Казанск. уч-та, 2000.
3. *Rotman S. R., Gordon E. S., Kovalczyk M. L.* Modeling human search and acquisition performance//Opt. Eng. 1991. V. 30. № 6. P. 824–829.
4. *Иванов В. П.* Прикладная оптика атмосферы в тепловидении. — Казань: Новое знание, 2000.
5. *Ллойд Дж.* Системы тепловидения. — М.: Мир, 1978.
6. *Трестман М. М., Харькова Н. И.* Сигнатура объекта наблюдения тепловизионным прибором и алгоритм расчета дальности распознавания//Тез. докл. XVII Международной научно-технической конференции по фотоэлектронике и приборам ночного видения. — М., 2002.

*Статья поступила в редакцию 24 мая 2004 г.*

## Signature of the object observed with thermal imaging device and algorithm of recognition distance calculation

*M. M. Trestman, N. I. Kharkova*

Federal state unitary enterprise «Scientific and Production Association  
"State Institute of Applied Optics"», Kazan, Russia

*Algorithm of calculation and the value of the recognition distance of the observed object by means of the thermal imaging device are stipulated by a "relation" degree of IR objects signatures, from which one realizes a recognition. The variant of algorithm is given here and the example of calculation is presented.*

\* \* \*