# 图像分块匹配的 SAR 目标识别方法

马丹丹

(佳木斯大学信息电子技术学院,黑龙江佳木斯154000)

摘 要:提出基于分块匹配的合成孔径雷达 (Synthetic Aperture Radar, SAR) 目标识别方法。对待识 别 SAR 图像进行 4 分块处理,每个分块描述目标的局部区域。对于每个分块,基于单演信号构造特征 矢量,描述其时频分布以及局部细节信息。单演信号从幅度、相位以及局部方位 3 个层次对图像进行 分解,可有效描述图像的局部变化情况,对于扩展操作条件下的目标变化分析具有重要的参考意义。 对于构造得到的 4 个特征矢量,分别采用稀疏表示分类 (Sparse Representation-based Classification, SRC) 分别进行分类,获得相应的重构误差矢量。在此基础上,按照线性加权融合的基本思想,通过构 造随机权值矩阵进行分析。对于不同权值矢量下获得的结果,经统计分析构造有效的决策变量,通过 比较不同训练类别的结果,判定测试样本的类别。所提方法在特征提取和分类决策过程中充分考虑 SAR 图像获取条件的不确定,通过统计分析获得最优决策结果。实验在 MSTAR 数据集上设置和开 展,包含了1类标准操作条件和 3 类扩展操作条件。通过与现有几类方法对比,有效证明了所提方法 的有效性。

关键词: 合成孔径雷达; 目标识别; 图像分块; 单演信号; 随机权值 中图分类号: TN957 文献标志码: A DOI: 10.3788/IRLA20210120

# SAR target recognition based on image blocking and matching

#### Ma Dandan

(College of Information Science & Electronic Technique, Jiamusi University, Jiamusi 154000, China)

**Abstract:** A synthetic aperture radar (SAR) target recognition method based on image blocking and matching was proposed. The tested SAR image was blocked into four patches, which described the local regions of the target, respectively. For each SAR image patch, the monogenic signal was employed to construct a feature vector, which described its time-frequency distribution and local details. The monogenic signal decomposed the input image from amplitude, phase, and local orientation. Therefore, it could reflect the local variations in the image so providing more reference information for the analysis of target changes under the extended operating conditions. For the 4 feature vectors, the sparse representation-based classification (SRC) was used for classification and produce the corresponding reconstructed for analysis. For the results from different weight vectors, an effective decision variable was defined based on statistical analysis. By comparison of the decision values of different classes, the target label of the test sample could be decided. The proposed method made sufficient analysis of the uncertainties about the operating conditions during SAR image measurement, an optimal decision was made based on statistical analysis. Experiments were set up and conducted on the MSTAR dataset including one

收稿日期:2021-04-10; 修订日期:2021-05-20

基金项目:佳木斯大学科研项目 (L2012-084)

作者简介:马丹丹,女,讲师,博士,主要从事计算机应用、图像处理等方面的研究。

standard operating condition and three extended operating conditions. Compared with several present methods, the results confirmed the validity of the proposed method.

Key words: synthetic aperture radar; target recognition; image blocking; monogenic signal; random weight

# 0 引 言

高分辨合成孔径雷达 (Synthetic Aperture Radar, SAR) 图像为高效、准确的情报解译提供了有力支 撑。MSTAR 数据集为 SAR 目标识别算法的研究提 供了数据基础<sup>[1]</sup>。该数据集中的 SAR 图像分辨率达 到 0.3 m,可有效用于坦克、装甲车、加农炮等 10类 典型车辆目标的分类识别。随着近 30 年的研究发 展,针对 MSTAR 数据集的 SAR 目标识别方法在性能 上取得了长足进步。然而,这些研究成果也暴露了当 前识别方法对于扩展操作条件的不足。SAR 目标识 别中的扩展操作条件可能由于目标、背景、传感器等 因素的差异造成,其直接结果结束待识别的测试样本 与已建立的训练样本存在较大的差异。为此,着力解 决扩展操作下的难点问题是当前 SAR 目标识别方法

一般地, SAR 目标识别方法通过寻找特征和分类 器最佳的组合达到提高识别性能的目标。特征提取 方面,参考文献[2-6]以区域、轮廓等描述目标几何 形状并设计目标识别方法。灰度分布特性可通过数学变换 或信号处理等手段进行描述。典型的投影变换算法 有主成分分析 (Principal Component Analysis, PCA)<sup>[7-8]</sup>, 非负矩阵分解 (Non-negative Matrix Factorization, NMF)<sup>[9]</sup> 等,实现高维 SAR 图像到低维特征矢量的变换。应 用于 SAR 图像特征提取的信号处理算法包括小波分 解<sup>[10]</sup>、单演信号<sup>[11]</sup>以及经验模态分解<sup>[12]</sup>等。这些算 法主要是将原始 SAR 图像分解为多个层次的表示, 从而获得目标更多的特性描述。电磁散射特征描述 目标的后向散射特性,主要代表是散射中心[13-15]。参考文 献 [13-14] 提出基于属性散射中心 (Attributed Scattering center, ASC) 匹配的 SAR 目标识别方法。分类 阶段对测试样本提取特征的类别归属进行判定决 策。对于形式规则、维度统一的投影变换特征,一般 可直接通过传统的分类器进行分类识别,典型的包括 K 近邻 (K-nearest Neighbor, KNN)<sup>[16]</sup>, 支持向量机 (SupportVector Machine, SVM)<sup>[17-18]</sup>, 稀疏表示分类 (Sparse Representation-based Classification, SRC)<sup>[8, 18-21]</sup>等。对 于目标轮廓点、散射中心等排列不规则、数量不一致 的特征,则需要针对性设计分类策略,如参考文 献 [13-15]设计的散射中心集的相似度等。此外,深 度学习模型也在 SAR 目标识别中得到广泛应用,典 型的是卷积神经网络 (Convolutional Neural Network, CNN)<sup>[22-24]</sup>。深度学习模型直接基于原始图像进行训 练和学习,回避了传统的手动特征提取过程。研究成 果验证了深度学习模型对于 SAR 目标识别的有效 性,但其对于训练样本的需求量很大。对于 SAR 目 标识别中的扩展操作条件,相关的训练样本十分有 限,这就导致了深度学习方法对于扩展操作条件的适 应性较差。

文中提出一种 SAR 图像分块匹配的识别方法, 其核心思想是对目标区域进行分块考察,通过对各个 字块的对比分析更为可靠地判定目标类别。在扩展 操作条件下,目标 SAR 图像多发生局部变化。对于 同类样本之间,它们仍然存在较高的相似性。因此, 通过观察和评估 SAR 图像的局部差异以及一致性可 更为有效地克服扩展操作条件。为此,文中将待识别 的 SAR 图像进行分块处理,以其中心为基础划分为 4个面积相等的字块。每个子块可以体现目标在一个 方向的局部分布特性。在各个子块上,文中采用单演 信号分别进行特征提取并构造相应的特征矢量。基 于单演信号分解得到的谱成分可有效反映目标的频 谱特性以及局部分布。对于各个字块构造得到的特 征矢量,通过 SRC 获得重构误差矢量。对于不通分 块的结果,采用随机权值它们进行线性加权融合,进 而统计多组权值下的统计特征。对于正确类别,较低 重构误差的子块占多数,因此最终4个重构误差的均 值较小、方差较小。反之,对于错误类别,其获得的 4个重构误差均值相对较大并且可能出现较大的方 差。文中据此设计决策变量,作为最终的分类依据。 基于 MSTAR 数据集构设典型测试条件和场景对方 法进行测试,结果表明其在标准操作条件和扩展操作 条件下均具有显著的性能优势。

# 1 SAR 图像分块

现有研究表明, SAR 图像中的扩展操作条件多与 目标的局部变化相关联。例如, 在型号变化的情形 下, 目标仅是局部结构发生改变, 体现在 SAR 图像中 也是局部像素分布、几何结构等信息的变化。为此, 充分考察 SAR 图像中目标的局部变化具有重要意 义。传统 SAR 目标识别方法基于原始整体 SAR 图像 进行特征提取与分类, 往往会出现由于局部变化导致 的全局特征变化, 导致最终的全局特征匹配出现较大 误差。为此, 文中将原始 SAR 图像进行分块处理, 然 后在各个子块上对目标特性进行分别考察, 最后基于 各子块的结果综合分析得到更为可靠的分类结果。

具体而言,文中使用的分块算法可分为两个主要 步骤。首先,对原始图像进行中心化操作,即使得目 标质心处于图像的中心位置,从而为所有的训练和测 试样本构建参考基准。在此基础上,以图像中心为焦 点,沿方位向和距离向进行分割,从而将原始图像四 等分,获得4个子块图像。图1所示为 MSTAR SAR 图像的分块结果。具体使用中,各个子块独立处理, 因此互不影响。因此,当某一子块出现局部变化时, 其分类结果对于其他子块的影响很小。



图 1 SAR 图像分块结果示意图

Fig.1 Schematic diagram of SAR image segmentation results

# 2 特征提取

根据参考文献 [11], 单演信号可用于 SAR 图像分 解和特征提取。对于待分解的 SAR 图像 f(z), 其中  $z = (x,y)^{T}$ 为坐标位置, 其单演信号  $f_{M}(z)$ 为:

$$f_M(z) = f(z) - (i, j)f_R(z)$$
 (1)

式中: *f<sub>R</sub>(z)*为输入图像的 Riesz 变换; *i*和*j*均为虚数单位。根据上式,分别定义三类单演信号特征:

$$A(z) = \sqrt{f(z)^2 + |f_R(z)|^2}$$
  

$$\varphi(z) = a \tan 2(|f_R(z)|, f(z)) \in (-\pi, \pi]$$
  

$$\theta(z) = a \tan 2(f_y(z)/f_x(z)) \in \left(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right]$$
(2)

式中: $f_x(z)$ 和 $f_y(z)$ 分别为两个轴上单演信号的分量; A(z)为幅度信息; $\varphi(z)$ 和 $\theta(z)$ 分别为相位成分和方位信息。

三类单演信号特征能够有效反映图像的多层次 特征,包括局部幅度、相位以及方向特性。通过结合 这三类特征可为图像分析提供更为充分的信息。为 此,文中采用单演信号描述各个子块的图像特征,具 体按照参考文献[11]的思路对分解得到的三类特征 进行矢量化串接以及降采样获得低维度特征矢量。 最终,基于单演信号特征对各个子块进行分类。

# 3 方法描述

### 3.1 稀疏表示分类

稀疏表示分类根据不同类别对未知样本进行线 性拟合,通过拟合误差大小实施判决。现阶段,稀疏 表示分类已经在 SAR 目标识别方法中得到广泛运用 并得到验证<sup>[8, 18-21]</sup>。对于测试样本y,其稀疏表示为:

$$\hat{\alpha} = \arg\min_{x} ||\alpha||_{0}$$
  
s.t.  $||v - D\alpha||_{2}^{2} \le \varepsilon$  (3)

式中:  $D = [D^1, D^2, \dots, D^C] \in \mathbb{R}^{d \times N}$ 表示 C个训练类别构成的全局字典;  $\alpha$ 为稀疏表示系数。在 $\ell_0$ 范数的约束下,  $\alpha$ 呈现稀疏特性。

根据稀疏表示系数的求解结果â,分别计算不同 类别的重构误差:

$$r(i) = \|y - D_i \hat{\alpha}_i\|_2^2 (i = 1, 2, \cdots, C)$$
(4)

式中: $\hat{a}_i$ 表示第*i*类的稀疏矢量;r(i)则为第*i*类的重构 误差。

传统分类策略即根据最小误差的类别进行决策。对于与测试样本一致的训练类别,其对应的重构 误差显著小于其他类别,因此可以据此进行类别判定。

#### 3.2 随机权值矩阵

文中采用 SRC 对原始 SAR 图像的 4 个子块分别

进行分析处理,据此获得它们相应的重构误差矢量。 对不同子块的结果,以线性加权为基本手段进行融 合。但考虑到单一固定权值矢量的局限性,文中采用 多组随机权值矢量进行处理,设计的权值矩阵如下:

$$W = \begin{bmatrix} w_{11} & w_{12} & \cdots & w_{1N} \\ w_{21} & w_{22} & \cdots & w_{2N} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ w_{K1} & w_{K2} & \cdots & w_{KN} \end{bmatrix}$$
(5)

其中,每一列对应一组随机权值矢量,满足约束:

$$\sum_{k=1}^{K} w_{ki} = 1 \, \boxplus w_{ki} \ge 0 \tag{6}$$

在公式(6)的约束下,每一组权值矢量随机确定, 共计得到 N 组随机权值矢量。每一组权值矢量的可 能对于不同的子块赋予不同的权值,其最终的结果可 以更为有效的获得融合结果,有效规避了传统确定权 值可能带来的不稳定性。

记第*i*类对第*k*(*k* = 1,2,...,4)个子块的重构误差为 *r<sup>i</sup>*,随机加权融合描述为:

$$\boldsymbol{R}_{n}^{i} = [\boldsymbol{r}_{1}^{i} \ \boldsymbol{r}_{2}^{i} \ \cdots \ \boldsymbol{r}_{K}^{i}] \begin{bmatrix} \boldsymbol{W}_{n1} \\ \boldsymbol{W}_{n2} \\ \vdots \\ \vdots \\ \boldsymbol{W}_{nK} \end{bmatrix}$$
(7)

以公式(7)为基础,采用公式(5)中的所有权值矢

量重复操作, 第*i*类则有*N*个结果 $R = [R_1^i R_2^i \cdots R_N^i]$ , 记为融合误差矢量。

若第*i*类为实际类别,则各个子块相应的重构误 差都较小。此时,在随机权值矢量下,融合误差矢量 中各个元素的数值较小且变化较为平缓。反之,若当 前测试样本并非来自第*i*类,则各个子块的重构误差 相对较大,最终在随机权值下的融合误差矢量均值和 反差都相对较大。因此,根据以上统计特征,定义决 策变量为:

$$J = m + \lambda \sigma \tag{8}$$

式中:m和 o 对应任一类别融合误差矢量的均值及方差; λ 为大于零的调节参数。按照公式(8)可分别计算 各个类别对应的决策变量 J<sub>1</sub>, J<sub>2</sub>,…, J<sub>c</sub>, 具有最小值的 类别即被判断为测试样本真实目标类别。

图 2 显示了提出方法的基本实施流程。采用图 像分块算法对所有训练样本进行处理,并对每个子块 进行单演特征矢量提取。在此基础上,形成各个子块 的字典。对于测试样本,相应进行分块操作并获得相 应的单演特征矢量。基于 SRC 计算重构误差并进行 随机加权融合处理,最终根据不同类别的决策变量获 得目标所属类别。





Fig.2 Procedure of implementation of the proposed method

### 4 实验结果与分析

### 4.1 实验设置

MSTAR 数据集由美国 DARPA 和 AFRL 发布, 包括图 3 中的 10 类目标,图像分辨率 0.3 m,可据此 设置场景对方法进行分析。共设置 5 类对比方法,包括参考文献 [2] 基于 Zernike 矩的方法;参考文献 [1] 中采用单演信号的方法 (记为 Mono);参考文献 [13] 中基于属性散射中心匹配的方法 (记为 ASC Matching); 参考文献 [22]中的全卷积神经网络 (A-ConvNet,记为



(f) BTR60

(g) ZSU23/4

(h) D7

(i) ZIL131



(j) 2S1

图 3 MSTAR 目标图示

Fig.3 Illustration of MSTAR targets

CNN1)方法以及参考文献 [24] 中设计的平移、旋转 不变网络(记为 CNN2)。前三类对比方法侧重于特征 提取,通过不同类型的特征提高 SAR 目标识别性能; 后两种对比方法则是档期最为流行的深度学习方法。

# 4.2 结果与讨论

4.2.1 测试条件1

测试条件1为标准操作条件,整体难度相对较 小。表1为测试条件1的相关设置,包括了图3所有 目标。训练和测试样本分别为 17°和 15°下的 SAR 图 像集。测试样本和训练样本来自相同的目标及型 号。图4显示了文中方法在标准操作条件下的分类 混淆矩阵。10类目标对应的正确识别率对应于对角 线元素,均高于98.5%。定义平均识别率 Pav 为正确

|       | 表1 测试条件1相关设置                        |  |
|-------|-------------------------------------|--|
| Tab.1 | Relevant setup for test condition 1 |  |

| Type    | Training   |       | Test       |       |
|---------|------------|-------|------------|-------|
| Type    | Depression | Scale | Depression | Scale |
| BMP2    |            | 232   | 15°        | 193   |
| BTR70   |            | 232   |            | 194   |
| T72     | 17°        | 231   |            | 194   |
| T62     |            | 297   |            | 271   |
| BRDM2   |            | 296   |            | 272   |
| BTR60   |            | 255   |            | 193   |
| ZSU23/4 |            | 297   |            | 272   |
| D7      |            | 297   |            | 273   |
| ZIL131  |            | 297   |            | 272   |
| 281     |            | 297   |            | 271   |

识别样本数占总样本数的比例,统计10类目标的 Pav=99.32%,充分显示了提出方法的有效性。表2对 比各类方法在标准操作条件下的识别性能。各类方



图 4 测试条件 1 下所提方法结果

Fig.4 Results of the proposed method under test condition 1

## 表 2 测试条件 1 下的结果

#### Tab.2 Results under test condition 1

| Method       | Pav    |
|--------------|--------|
| Proposed     | 99.32% |
| Zernike      | 98.12% |
| Mono         | 98.64% |
| ASC Matching | 98.32% |
| CNN1         | 99.08% |
| CNN2         | 99.12% |

法在标准操作条件下的平均识别率均高于 98%, 也反 映了标准操作条件下的识别问题相对简单。所提方 法在当前条件下可以取得最高的识别率, 显示了方法 的优势。

4.2.2 扩展操作条件

由于实际场景的复杂性,目标自身、背景环境以 及传感器等要素都可能发生变化,因此扩展操作条件 更为常见。后续设置3类典型扩展操作条件进行测试。

(1) 测试条件 2

测试条件2为型号差异,表3为相关试验数据和

设置。其中, BMP2 和 T72 采用不同型号的样本分别 用于训练和分类。表 4 列出了不同方法在此时的识 别率。对比测试条件 1, 各方法受到型号差异影响, 性 能出现下降。对于基于深度洗的 CNN1 和 CNN2 方 法, 由于存在的型号差异, 最终平均识别率下降最为 显著。文中方法对测试 SAR 图像进行分块处理, 并 且分区进行局部分析, 因此有利于充分考察由于型号 差异带来的局部图像变化。从识别结果上可以看出, 文中方法的识别率更高, 表明其对于型号差异的稳 健性。

### 表 3 测试条件 2 相关设置

Tab.3 Relevant setup for test condition 2

| Туре - | Training            |               |       | Test           |               |       |
|--------|---------------------|---------------|-------|----------------|---------------|-------|
|        | Depression/(°)      | Configuration | Scale | Depression/(°) | Configuration | Scale |
| D) (D2 | MP2 17 9 563 233 15 | 0.572         | 222   | 15             | 9 566         | 196   |
| BMP2   |                     | 15            | c21   | 196            |               |       |
| BTR70  | 17                  | c71           | 233   | 15             | c71           | 196   |
| T72    | T72 17 132 232 15   | 122           | 222   | 15             | 812           | 195   |
| 1/2    |                     | 15            | s7    | 191            |               |       |

表 4 测试条件 2 下的结果

#### Tab.4 Results under test condition 2

| Method       | Pav    |
|--------------|--------|
| Proposed     | 98.46% |
| Zernike      | 96.82% |
| Mono         | 97.82% |
| ASC Matching | 98.02% |
| CNN1         | 96.54% |
| CNN2         | 97.02% |

# (2) 测试条件 3

测试条件 3 为俯仰角差异,表 5 给出了相应的训 练和测试集。采用 17°俯仰角样本对算法进行训练, 分别采用 30°和 45°俯仰角作为测试样本,考察不同俯 仰角差异条件下的影响。表 6 显示不同方法的结 果。在 30°时,俯仰角差异造成的影响相对不大,各方 法仍能保持 94% 以上的识别率。但在 45°时,俯仰角 差异带来的影响十分显著,各方法平均识别率大幅度 降低,说明此时俯仰角差异带来了较大的 SAR 图像 差异。与型号差异的情形类似, CNN1 和 CNN2 方法

## 表 5 测试条件 3 相关设置

#### Tab.5 Relevant setup for test condition 3

| Туре    | Training   |         | Test           |       |
|---------|------------|---------|----------------|-------|
|         | Depression | Scale   | Depression/(°) | Scale |
| 281     |            | 288     | 30             | 285   |
|         |            |         | 45             | 302   |
| BDRM2   |            | 17° 289 | 30             | 284   |
|         | 17°        |         | 45             | 302   |
| ZSU23/4 | :          | 200     | 30             | 287   |
|         |            | 289     | 45             | 302   |

### 表 6 测试条件 3 下的结果

#### Tab.6 Results under test condition 3

| Mathad       | Pav    |        |  |
|--------------|--------|--------|--|
| Method       | 30°    | 45°    |  |
| Proposed     | 97.12% | 73.63% |  |
| Zernike      | 94.82% | 68.24% |  |
| Mono         | 96.35% | 70.92% |  |
| ASC Matching | 96.72% | 71.36% |  |
| CNN1         | 95.82% | 66.74% |  |
| CNN2         | 96.24% | 67.56% |  |

的性能下降最为显著。文中方法通过图像分块匹配 以及多权值的融合以及统计分析,可以更好地分析目 标的局部变化,进而通过统计分析获得可靠的决策 结果。

#### 4.2.3 测试条件 4

测试条件 4 为噪声干扰。当测试样本处于较低 的信噪比 (SNR) 时,其与高信噪比的测试样本会出现 较大的差异,导致识别问题难度显著增加。原始 MSTAR 测试样本于训练样本来自相近的信噪比,不 能直接用于测试 SAR 目标识别方法的噪声稳健性。 为此,文中首先通过噪声生成的方式获得含噪测试 集,验证方法的噪声为减小。图 5 显示不同方法的结 果,所提方法随着噪声加权可以保持更为稳定的性 能。随着测试样本的信噪比降低,基于深度学习的 CNN1 和 CNN2 方法性能下降较为显著。散射中心 匹配方法在噪声干扰条件下性能相对稳健,主要是属 性散射中心提取过程中有效剔除了噪声的印象。图 5 所示结果充分验证了文中方法在噪声干扰下的性能 优势。



图 5 测试条件 4 下的结果

Fig.5 Results under test condition 4

# 5 结 论

论文提出基于分块匹配的 SAR 图像目标识别方法。对原始 SAR 图像进行 4 分块处理, 各个子块体现不同方向的局部特性。采用单演信号描述各个子块的频谱特性以及局部特征并构造特征矢量。对4 个子块的单演特征矢量分别采用 SRC 进行分类进而获得重构误差矢量。基于随机权值矩阵对 4 个子

块的重构误差矢量进行加权融合。通过对多组权值 矢量下的融合结果进行统计分析设计决策变量,获得 样本类别。实验在 MSTAR 数据集设置 4 种测试条 件,包括标准操作条件和扩展操作条件。实验结果表 明文中方法相比现有方法具有较为显著的性能优势。

### 参考文献:

- Wu Wenda, Zhang Bao, Hong Yongfeng, et al. Design of coaperture antenna for airborne infrared and synthetic aperture radar [J]. *Chinese Optics*, 2020, 13(3): 595-604. (in Chinese)
- [2] Amoon M, Rez-radai G A. Automatic target recognition of synthetic aperture radar (SAR) images based on optimal selection of Zernike moment features [J]. *IET Computer Vision*, 2014, 8(2): 77-85.
- [3] Fu Fancheng. SAR target recognition based on target region matching [J]. *Electronics Optics & Control*, 2018, 25(4): 37-40. (in Chinese)
- [4] Xie Qing, Zhang Hong. Multi-level SAR image enhancement based on regularization with application to target recognition [J]. *Journal of Electronic Measurement and Instrumentation*, 2018, 32(9): 157-162. (in Chinese)
- [5] Anagnostopoulos G C. SVM-based target recognition from synthetic aperture radar images using target region outline descriptors [J]. *Nonlinear Analysis*, 2009, 71(2): 2934-2939.
- [6] Papson S, Narayanan R M. Classification via the shadow region in SAR Imagery [J]. *IEEE Transactions on Aerospace and Electronic System*, 2012, 40(8): 969-980.
- [7] Mishra A K, Motaung T. Application of linear and nonlinear PCA to SAR ATR[C]//Radioelektronika, 2015: 1-6.
- [8] Han Ping, Wang Huan. Research on the synthetic aperture radar target recognition based on KPCA and sparse representation [J]. *Journal of Signal Processing*, 2013, 29(13): 1696-1701. (in Chinese)
- [9] Cui Z Y, Cao Z J, Yang J Y, et al. Target recognition in synthetic aperture radar via non-negative matrix factorization [J]. *IET Radar, Sonar and Navigation*, 2015(9): 1376-1385.
- [10] Li Shuai, Xu Yuelei, Ma Shiping, et al. SAR target recognition using wavelet transform and deep sparse autoencoders [J]. *Video Engineering*, 2014, 38(13): 31-35. (in Chinese)
- [11] Dong G G, Kuang G Y, Wang N, et al. SAR target recognition via joint sparse representation of monogenic signal [J]. *IEEE Journal of Selected Topics Applied Earth Observation and Remote Sensing*, 2015, 8(7): 3316-3328.
- [12] Chang M, You X, Cao Z. Bidimensional empirical mode

decomposition for SAR image feature extraction with application to target recognition [J]. *IEEE Access*, 2019, 6: 7, 135720-135731.

- [13] Ding Baiyuan, Wen Gongjian, Yu Liansheng, et al. Matching of attributed scattering center and its application to synthetic aperture radar automatic target recognition [J]. *Journal of Radar*, 2017, 6(2): 157-166. (in Chinese)
- [14] Ding B Y, Wen G J, Zhong J R, et al. A robust similarity measure for attributed scattering center sets with application to SAR ATR [J]. *Neurocomputing*, 2017, 219: 130-143.
- [15] Liu Yang. Target recognition of SAR images based on multilevel matching of attributed scattering centers [J]. *Journal of Electronic Measurement and Instrumentation*, 2019, 33(11): 192-198. (in Chinese)
- [16] Hao Yan, Bai Yanping, Zhang Xiaofei. Synthetic aperture radar target recognition based on KNN [J]. *Fire Control & Command Control*, 2018, 43(9): 113-115, 120. (in Chinese)
- [17] Liu Changqing, Chen Bo, Pan Zhouhao, et al. Research on target recognition technique via simulation SAR and SVM classifier
   [J]. Journal of CAEIT, 2016, 11(3): 257-262. (in Chinese)
- [18] Liu H C, Li S T. Decision fusion of sparse representation and support vector machine for SAR image target recognition [J]. *Neurocomputing*, 2013, 113: 97-104.

- [19] Xing X W, Ji K F, Zou H X, et al. Sparse representation based SAR vehicle recognition along with aspect angle [J]. *The Scientific World Journal*, 2014, 834140: 1-10.
- [20] Zhang L, Tao Z W, Wang B J. SAR image target recognition using kernel sparse representation based on reconstruction coefficient energy maximization rule[C]//IEEE ICASSP, 2016: 2369-2373.
- [21] Tan Cuimei, Xu Tingfa, Ma Xu, et al. Graph-spectral hyperspectral video restoration based on compressive sensing
   [J]. *Chinese Optics*, 2018, 11(6): 949-957. (in Chinese)
- [22] Chen S Z, Wang H P, Xu F, et al. Target classification using the deep convolutional networks for SAR images [J]. *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, 2016, 54(8): 4806-4817.
- [23] Zhang Panpan, Luo Haibo, Ju Moran, et al. An improved capsule and its application in target recognition of SAR images [J]. *Infrared and Laser Engineering*, 2020, 49(5): 20201010. (in Chinese)
- [24] Xu Ying, Gu Yu, Peng Dongliang, et al. SAR ATR based on disentangled representation learning generative adversarial networks and support vector machine [J]. *Optics and Precision Engineering*, 2020, 28(3): 727-735. (in Chinese)