星载斜视等距扫描成像

王浩^{1,2},石志城^{1,2},宫辉^{1,2},王军¹,唐绍凡¹

(1. 北京空间机电研究所,北京 100094;

2. 中国空间技术研究院天基空间目标监视技术核心专业实验室,北京100094)

摘 要:针对传统穿轨扫描成像方式存在的随扫描角度增大分辨率退化严重、大气程辐射差异大影响 定量化应用等问题,提出了一种基于斜视等距扫描的成像方法。首先,介绍了该成像方法的原理,根据 几何光学理论建立了几何成像模型。然后,基于几何成像模型,给出了大幅宽斜视等距扫描成像过程 中扫描方向与垂直扫描方向空间分辨率随扫描角度的关系式,以及幅宽与扫描角度的关系式;进一步 给出了该成像体制,通过卫星平台俯仰机动,实现多角度观测时分辨率、幅宽等关系式。最后,结合某 预研星载相机进行了仿真分析。结果表明:分辨率退化大幅减小,在扫描角度 60°时边缘分辨率退化 相比穿轨扫描成像体制的 9.3 倍降低为 2.5 倍。为大幅宽成像边缘视场分辨率退化严重的问题提供了 一种新的解决途径,对推动超大幅宽、高分辨率、多角度星载遥感的发展具有一定参考意义。 关键词:大幅宽; 低分辨率退化; 斜视等距扫描; 穿轨扫描 中图分类号: TP732.2 文献标志码: A DOI: 10.3788/IRLA20210390

Spaceborne squint isometric scanning imaging

Wang Hao^{1,2}, Shi Zhicheng^{1,2}, Gong Hui^{1,2}, Wang Jun¹, Tang Shaofan¹

Beijing Institute of Space Mechanics & Electricity, Beijing 100094, China;
 Key Laboratory for Space-Based Target Monitoring Technology of CAST, Beijing 100094, China)

Abstract: A new spaceborne imaging method based on squint isometric scanning was presented to overcome the problems of resolution degradation and atmospheric radiation difference with scanning angle in traditional cross-track scanning imaging method. Firstly, the principle of this imaging method was introduced, and the geometric imaging model was established according to the theory of geometric optics. Then, based on the geometric imaging model, the relationship between the scanning direction spatial resolution, vertical scanning direction spatial resolution and width with the scanning angle were given. Furthermore, the expressions of resolution and width for multi-angle observation via satellite pitch were derived. Finally, the simulation results of one pre-research spaceborne imager show that the resolution degradation is greatly reduced. When scanning angle is 60°, the edge view resolution is 2.5 times of central field of view far lower than traditional cross-track scanning imaging method 9.5 times. It provides a new solution for wide width imaging and has a certain reference significance for promoting the development of super wide width, high resolution and multi-angle spaceborne remote sensing. **Key words:** wide width; low resolution degradation; squint isometric scanning; cross-track scanning

收稿日期:2021-06-09; 修订日期:2021-09-28 基金项目:科工局民用航天十四五预研项目 作者简介:王浩,男,工程师,硕士,主要从事空间光学遥感总体设计工作。

0 引 言

大幅宽成像可以缩短卫星的重访周期,提高观测的时间分辨率;高分辨遥感图像可以提供更精细的几何特征信息,提高目标识别能力^[1];多角度遥感通过地面目标多个方向的观察,使得对目标的观测信息更加丰富,为定量遥感提供了多元的信息,有利于提高遥感数据定量化水平^[2];大幅宽、高分辨率、多角度三者结合,将会是未来对地遥感的重要发展方向。

目前超大幅宽对地成像方式主要有多载荷视场 拼接、高轨成像和光机扫描成像。其中,光机扫描成 像方式具有机动、灵活、容易实现且成本低的特点, 在机载、航天大幅宽成像观测中得到广泛应用^[3],如: 美国 MODIS^[4]、我国风云三号中分辨率成像光谱仪采 用反射镜摆扫的光机扫描方案^[5],美国 VIIRS、我国海 洋一号 C/D 星上定标光谱仪以及正在研制的新一代 海洋水温水色仪采用主光学望远扫描的光机扫描方 案^[6-9]。但超大幅宽成像时,传统光机扫描成像方式 受观测斜距、地球曲率的影响,使得地面空间分辨率 随扫描角度增大而迅速降低,降低视场边缘目标可探 性的;同时带来观测天顶角逐渐增大,成像幅宽范围 内大气斜程路径差异大,影响定量化应用的问题。

文中提出了一种基于斜视等距扫描的成像方法, 旨在解决大幅宽光机扫描成像过程中视场边缘地面 空间分辨率急剧降低、不同像元大气程辐射差异大而 影响定量化应用的问题。推导了大幅宽斜视等距扫 描成像过程中扫描方向与垂直扫描方向(线阵方 向)空间分辨率随扫描角度的关系式,幅宽随扫描角 度的关系式;进一步给出了该成像体制,通过卫星平 台俯仰机动实现多角度观测时分辨率、幅宽的数学表 达式,并进行了仿真分析。为大幅宽成像提供了一种 新的解决途径,对推动超大幅宽、高分辨率、多角度 遥感的发展具有一定参考意义。

1 穿轨光机扫描问题分析

由于受观测斜距、地球曲率的双重影响,穿轨光 机扫描成像方式空间分辨率随扫描角度增大而迅速 降低,导致地面轨迹存在明显的蝴蝶结效应^[10-11]。以 卫星运行轨道高度 705 km、相机焦距 4250 mm、探测 器像元尺寸 10 μm、扫描角度范围[-60°,60°]为例, 图 1 给出了中心视场像元沿轨GSD_x及穿轨GSD_y两 个方向分辨率的退化情况,可以看出沿轨与穿轨方向 地面分辨率从星下点 1.66 m 分别退化到扫描边缘 4.25、15.44 m,分辨率退化严重。图 2 给出了 1976 年 美国标准大气、乡村可视距离 5 km 气象条件下,该相 机从星下点到视场边缘成像,可见到长波红外全谱段 的大气程辐射在相机入瞳总能量的占比随观测天顶 角的变化趋势,星下点观测天顶角为 0°时大气程辐射 占比为 42.2%,扫描边缘观测天顶角为 60°,大气程辐 射增加到 56.32%,大气程辐射差异大。为此,文中提 出了一种斜视等距扫描成像方案用以解决上述问题。







图 2 大气程辐射在相机入瞳总能量的占比



2 斜视等距扫描成像

2.1 成像原理

如图 3 所示,建立坐标系,X方向为卫星平台飞 行方向,Z方向指向地心,Y方向满足右手坐标系扫描



图 3 成像原理示意图

Fig.3 Schematic diagram of imaging principle

镜与 XOY 平面夹角为θ, 扫描镜旋转轴为 P, 卫星不姿态机动时, P 轴与 Z 方向平行。光学系统光轴方向与 Y 轴平行, 探测器位置固定, 线阵方向平行于 X 轴, 垂 直线阵方向平行于 Y 轴。扫描成像过程中, 探测器任 一像元i扫描的物方矢量为圆锥形, 对应的探测斜距 相同, 地面投影扫描轨迹为环带, 中心视场像元对应 的观测天顶角为2θ。因此, 可以消除传统穿轨光机扫 描成像时探测斜距对分辨率的影响。此外, 采用斜视 等距观测时大气路径相同, 大幅宽成像时不同视场的 大气程辐射接近, 利于降低大气程辐射的影响及载荷 的定量化应用。

2.2 矢量模型

如图 1 所示,任一像元i的像方矢量用矩形四个角 点的单位化矢量表示: $r_{I} = [r_{a}(i), r_{b}(i), r_{c}(i), r_{d}(i)]$ 。根 据光学反射矢量基本理论,对应的单位化物方矢量 $r_E(i,\beta) = [r_{a'}(i,\beta), r_{b'}(i,\beta), r_{c'}(i,\beta), r_{d'}(i,\beta)]$ 可以由像 方矢量 r_I 及法线向量 $N_\beta = [N_{\beta,x}, N_{\beta,y}, N_{\beta,z}]^T$ 决定的反射 矩阵 $R_N(\beta)$ 线性表示^[12]:

$$\mathbf{r}_{E}(i,\beta) = R_{N}(\beta)\mathbf{r}_{I}(i) = \begin{bmatrix} 1 - 2N_{\beta,x}^{2} - 2N_{\beta,x}N_{\beta,y} - 2N_{\beta,x}N_{\beta,z} \\ -2N_{\beta,x}N_{\beta,y} + 2N_{\beta,y}^{2} - 2N_{\beta,y}N_{\beta,z} \\ -2N_{\beta,x}N_{\beta,z} - 2N_{\beta,y}N_{\beta,z} + 2N_{\beta,z}^{2} \end{bmatrix} \mathbf{r}_{I}(i)$$
(1)

当扫描角度 $\beta = 0$ °时,扫描镜法线与*X*轴、*Z*轴、 探测器线阵在同一平面内,初始法线矢量为 $N_0 = [\sin\theta, 0, \cos\theta]^{T}$ 。当扫描镜绕*P*轴转动时,法线矢 量为^[13]:

$$N_{\beta} = S_{P, \beta} [\sin \theta, 0, \cos \theta]^{\mathrm{T}}$$
⁽²⁾

矢量 $P = [P_x, P_y, P_z]^T$ 为P轴的单位方向矢量。卫 星不姿态机动时, P轴与Z方向平行。

2.3 地面分辨率、幅宽计算模型

如图 4 所示,相机探测器任一像元i的四个物方矢量 $r_E(i, \beta)$ 在地面的投影点为a',b',c',d',则投影点指向地心的向量 s_a 可表示为:

$$\mathbf{s}_{a'} = L_{a'} \cdot \mathbf{r}_{a'} (i, \beta) + (R + H)[0, 0, 1]^{\mathrm{T}}$$
(4)

式中:La'为视线斜距。

V ALAL LA LA

$$L_{a'} = (R+H)\cos\beta_{a'} - \sqrt{R^2 - (R+H)^2 \sin^2\beta_{a'}}$$
 (5)

式中: R 为地球半径; H 为轨道高度; $\beta_{a'}$ 为物方视线矢 量 $r_{a'}$ 与星下点 Z 方向的夹角。需要说明的是: 只有中 心视场对应像元的 $\beta_{a'}$ 等于扫描角度 β , 其他像元取值 虽然与扫描角度 β 相关, 但并不等同。

同理可得s_b, s_c, s_d,则相机探测器线阵方向分辨



图 4 分辨率计算示意图 Fig.4 Schematic diagram of resolution calculation

率及垂直线阵方向分辨率分别为:

$$GSD_{x} = R \cdot \arccos\left(\frac{\mathbf{s}_{a'}(i,\beta) \cdot \mathbf{s}_{b'}(i,\beta)}{|\mathbf{s}_{a'}(i,\beta)| \cdot |\mathbf{s}_{b'}(i,\beta)|}\right)$$

$$GSD_{y} = R \cdot \arccos\left(\frac{\mathbf{s}_{a'}(i,\beta) \cdot \mathbf{s}_{d'}(i,\beta)}{|\mathbf{s}_{a'}(i,\beta)| \cdot |\mathbf{s}_{d'}(i,\beta)|}\right)$$
(6)

如图 5 所示, 斜视等距扫描成像体制的有效成像 幅宽为扫描环带在地表的弦长。设r_w,r_w分别为探测 器线列中心视场像元(任取一个角点)扫描对应的物 方起始向量与终止向量,可用公式(1)~(3)联合求 得。r_{ws}, r_{we}对应的地面扫描环带起始点与终止点分别 为ws, we, 对应的指向地心向量为sw, sw, 其计算过程同



Fig.5 Schematic diagram of width calculation

公式(4),则幅宽公式如下:

$$W = R \cdot \arccos\left(\frac{s_{w_s} \cdot s_{w_e}}{|s_{w_s}| \cdot |s_{w_e}|}\right)$$
(7)

下面进行卫星运行轨道高度 705 km、相机焦距 4250 mm、探测器像元尺寸 10 μm、 θ取 27.5°进行相机 斜视等距扫描成像时,分辨率和幅宽随扫描角度的变 化分析。图 6 给出了线阵方向分辨率GSD_x及垂直线 阵方向分辨率GSD,的变化曲线,可见分辨率随扫描 角度波动明显优于图 2 所示的穿轨扫描成像方式。 为与传统穿轨扫描方式进行定量对比,采用各自扫描 角度为0°时的分辨率进行归一化处理,结果如图7所 示,可见线阵方向分辨率GSD,两种扫描方式差距不 大,但穿轨扫描方式垂直线阵方向分辨率GSD,随扫





Fig.6 Curve of GSD changes with scanning angle





Fig.7 Curve of normalized GSD changes with scanning angle

描角度增大急剧增加,扫描角度为 60°时的分辨率为 星下点 (扫描角度 0°)时的 9.3 倍,而文中斜视等距扫 描仅为 2.5 倍。

图 8 给出了扫描幅宽随扫描角度的变化趋势,在 扫描范围为 120°(β = ±60°)时,可实现幅宽≥2000 km。



Fig.8 Curve of width changes with scanning angle

3 卫星机动多角度成像几何参数分析

相机通过卫星俯仰机动实现多角度成像,俯仰机 动为绕 Y轴逆时针旋转γ,则探测器任一像元像方矢 量、初始法线矢量、扫描镜旋转轴向量分别转化为:

$$\boldsymbol{r}_{I,\rho} = \boldsymbol{R}_{y}(\rho)\boldsymbol{r}_{I} \tag{8}$$

$$N_{0,\rho} = R_{y}(\rho)N_{0} \tag{9}$$

$$\boldsymbol{P}_{\rho} = \left[P_{x,\rho}, P_{y,\rho}, P_{z,\rho} \right] = R_{y}(\rho)\boldsymbol{P}$$
(10)

将公式 (10) 中[$P_{x,\rho}, P_{y,\rho}, P_{z,\rho}$]代人公式 (3) 中得到 转动矩阵为 $S_{P,\beta,\rho}$,进而得到卫星机动后,扫描过程中 的法线矢量为 $N_{\beta,\rho} = S_{P_{y,\beta,\rho}}N_{0,\rho}$,对应的反射矩阵为 $R_N(\beta,\rho)$,结合像方矢量得到物方矢量为:

$$\boldsymbol{r}_{E}(i, \boldsymbol{\beta}, \boldsymbol{\rho}) = \boldsymbol{R}_{N}(\boldsymbol{\beta}, \boldsymbol{\rho})\boldsymbol{R}_{y}(\boldsymbol{\rho})\boldsymbol{r}_{I}$$
(11)

将公式 (11) 的计算结果代入公式 (4)~(6) 中可以 计算得到卫星机动后的分辨率; 代入公式 (4)、(5)、 (7) 中可以计算得到卫星机动后的幅宽。下面同样以 卫星运行轨道高度 705 km、相机焦距 4250 mm、探测 器像元尺寸10 μ m、 θ = 27.5°进行卫星俯仰机动后的 分辨率、幅宽等几何参数分析。图 9 所示为卫星逆时 针俯仰 55°和卫星不机动时两个方向分辨率的对比, 可见由于卫星机动导致相机视线向星下点方向移动, 斜距缩短, 分辨率提高。图 10、图 11 所示分别为给 出相同扫描角度 β = [-60°, 60°]时, 卫星绕 Y 轴逆时针 俯仰机动角度的增加, 幅宽先减小后增大, 在 ρ = -36° 时, 幅宽最小为 1510 km。



图 9 卫星机动和不机动分辨率对比



Fig.10 Ground trajectory at different pitch angles





Fig.11 Curve of width changes with pitch angle

4 结束语

大幅宽、高分辨率、多角度是未来对地遥感的重 要发展方向,针对目前穿轨扫描成像体制存在的分辨 率退化严重、大气程辐射差异大影响定量化应用等问 题,提出了一种基于斜视等距扫描的成像方法,对大 幅宽、高分辨率、多角度遥感探测的发展具有参考意 义。给出了:(1)大幅宽斜视等距扫描成像过程中,扫 描方向与垂直扫描方向空间分辨率随扫描角度的关 系式;(2)幅宽随扫描角度的关系式;(3)通过卫星平 台俯仰机动,实现多角度观测时分辨率、幅宽关系 式。将文中方法应用于某预研星载大视场相机,视场 边缘分辨率退化相比穿轨扫描成像体制的 9.3 倍降低 为 2.5 倍。

同时,注意到斜视等距扫描方式在两个方向分辨 率变化规律不同,这主要是由扫描镜扫描引入像旋导 致的,像旋会影响遥感图像的解译应用,如何针对这 种斜视等距扫描体制进行消旋是载荷设计及影像应 用的重点,后续将持续深入研究。

参考文献:

 Liu Xiaoyong, Cao Kaiqin, Sun Dexin, et al. Scanning control of spaceborne infrared imaging with super-swath and low distortion
 [J]. *Optics and Precision Engineering*, 2018, 26(1): 208-217. (in Chinese)

- [2] Zhao Yanhua, Zhao Limin. Analysis of advantages of multiangle infrared observation [J]. Spacecraft Recovery & Remote Sensing, 2017, 38(1): 30-37. (in Chinese)
- Zhao Zongcun, Ding Xuezhuan, Yang Bo, et al. Design and analysis of super large width and low distortion imaging system
 [J]. Journal of Infrared and Millimeter Waves, 2017, 36(6): 732-738. (in Chinese)
- [4] Xiong X, Sun J, Xie X, et al. On-orbit calibration and performance of aqua MODIS reflective solar bands [J]. *IEEE Transactions on Geoscience & Remote Sensing*, 2009, 48(1): 535-546.
- [5] Yang Z, Lu N, Shi J, et al. Overview of FY-3 payload and ground application system [J]. *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, 2012, 50(12): 4846-4853.
- [6] Xiong X, Butler J, Chiang K, et al. VIIRS on-orbit calibration methodology and performance [J]. *Journal of Geophysical Research Atmospheres*, 2014, 119(9): 5065-5078.
- [7] Xiong X, Butler J, Chiang K, et al. VIIRS on-orbit calibration and performance update [C]//Geoscience and Remote Sensing Symposium, IEEE, 2014: 1389-1392.
- [8] Zhang Keli, Zhang Yongchao, Ma Yue. Design of on orbit cross calibration method for HY-1C/D satellite [J]. Spacecraft Engineering, 2019, 28(2): 24-29. (in Chinese)
- [9] Li Xiao, Yu Tingting, Wang Chun. Design and implementation of a new half-angle mirror steering mechanism with high accuracy [J]. *Spacecraft Recovery & Remote Sensing*, 2019, 40(4): 76-85.
- [10] Cheng Shaoyuan, Zhang Li, Gao Weijun, et al. Geometric parameters analysis of large FOV space camera when rolling [J]. *Infrared and Laser Engineering*, 2015, 44(6): 198-203. (in Chinese)
- [11] Shi Zhicheng. Research on scan width variation for optical mechanical scanner [J]. Spacecraft Recovery & Remote Sensing, 2011, 32(1): 12-17. (in Chinese)
- [12] Zhang Shuqing, Zhang Yuan, Zhou Chenghao, et al. Image motion model of azimuthally photography for satellite borne TDICCD camera[J]. *Infrared and Laser Engineering*, 2014, 43(6): 1823-1829. (in Chinese)
- [13] Liu Yinnian. Analysis of the imaging characteristics and scanning traces of the 45° rotating scanning mirror [J]. *Optics* and Precision Engineering, 2002, 10(1): 110-115. (in Chinese)