## UAVを用いた写真測量による里山木の成長量解析

村井亮介<sup>1\*</sup> 高木方隆<sup>2</sup>

(受領日:2022年5月31日)

<sup>1</sup>高知工科大学地域連携機構 〒782-8502高知県香美市土佐山田町宮ノ口185

<sup>2</sup>高知工科大学システム工学群 〒782-8502高知県香美市土佐山田町宮ノ口185

\* E-mail: murai.ryosuke@kochi-tech.ac.jp

要約:筆者らは2019年4月から本学の里山研究フィールドで、UAVを用いた植生観測を月に2~4 回の頻度で行なっている。UAVによる植生観測は、空中から連続したデジタル写真を撮影すること で、植生の三次元形状を復元することができる。これまでに3年分の観測データを取得できたため、 観測対象エリアにて樹木成長量の指標となる樹頂点の高さの変化を解析してみた。解析には2019年 から2022年まで隔年5月頃の観測データを用いた。樹木の標高データは観測機器やシーンによって 誤差が含まれるため、解析の前処理として標高値の正規化を行った。成長量は2019年からの樹頂点 標高値の変化により評価した。その結果、観測対象エリア内では、特にスギの植林の成長量が多く 見られ、3年間で1m程度の成長が見られた。また常緑広葉樹や落葉広葉樹でも、0.4m以上の成長 が見られた。

## 1.はじめに

筆者らは本学の里山研究フィールドで、2019年4 月から UAV (Unmanned Aerial Vehicle /ドローン) を用いた植生観測を月に 2~4回の頻度で行なって いる。これまで累計 141回 (2022年5月末現在)の 観測データを取得してきた。そして着葉シーズン の観測データは3年分蓄積するまでに至った。これ までの研究では色情報を用いた植生の生物季節観 測を研究テーマ<sup>1,2</sup>)や、植物の生物物理的特徴の指 標として用いられる BRF (Bidirectional Reflectance Function / 2方向性反射係数)に関する研究を行っ ている。

一方で植生の三次元形状の変化については取り 扱っていないため、植生形状の時系列変化に着目し た。本研究ではこれまでの観測データをもとに、植 生の三年間の形状の変化として成長量を把握する ことを目的とした。また時系列三次元データを用い る上で、今後議論が必要となる課題等についても確 認を行う。

本紀要は、観測データについての解説(第2節)

表1.使用する観測データ

観測日	中央時間	天候	使用カメラ
2019/05/31	16:03	Cloudy	Zenmuse X5S
2020/05/15	12:53	Cloudy	Zenmuse X5S
2021/05/22	12:17	Cloudy	Zenmuse X5S
2022/04/27	13:24	Cloudy	Zenmuse P1

観測データは曇天時に撮影した。中央時間は撮影開 始時刻から終了時刻までの中央の時間を示している。 使用カメラが2種類ありそれぞれ解析データを作成 するプロセスが異なる。

を行った上で、成長量の解析データ作成手法(第3 節・第4節)、解析結果(第5節)の順で構成した。

## 2. 観測データの仕様

本研究で使用した観測データを、表1に示す。各 年度ごとに着葉時期の5月頃の曇天時の観測シーン を1シーンずつ選んだ。これ以外にも取得した観測 データは本学里山工学のページで公開している<sup>3)</sup>。



図1.観測対象エリア

オルソ画像上が北、P1-P7 は幾何補正に用いた 評定点、V1 は検証点を示す。赤枠で囲まれた エリアが、解析対象となる 300 m×300 m の範囲 を示す。

### 2.1 観測対象エリア

本研究では観測対象エリアとして、本学(香美 キャンパス)から直線距離にして約3kmのに位置 する里山研究フィールド(33.64642°N,133.71797° E)を用いた(図1)。UAV離発着はエリア中央の草 地で行い、標高は126mである。地形環境は谷筋が 2つあるため起伏に富んでいる。また周辺植生は人 工林のスギやヒノキが多いが、落葉針葉樹、常緑広 葉樹、落葉広葉樹、竹林や草地といった豊富な樹種 が見られる。観測対象エリアには、撮影画像の位置 を、XY 平面上に重ね合わせることを目的として、 幾何補正のための評定点をP1からP7まで7点設置 している。さらに幾何補正結果を評価するための 検証点を1点(V1)設置している。評定点や検証点 の地上座標は、GNSS受信機(TOPCON社 HiPerSR) を用いたスタティック測位により計測した。

#### 2.2 撮影機材とカメラ設定

本紀要では2種類のUAV 機体、2種類のUAV カ メラを用いた(図2)。2019年度から2021年度の観 測にはDJI 社 Inspire2を、2021年10月頃からは同 社の Matrice300RTK を用いた。UAV に搭載するカ メラの諸元と設定を表2に示す。UAV の撮影と操縦 はメーカーが提供するオペレーションアプリによる 自動飛行によって、それぞれ Inspire2 は「DJI GO」、



図 2. 左: Inspire2、右: Matrice300RTK 左上 Inspire2 は映像クリエイター向けの機体で、 カメラは X5S を搭載した。右上 Matrice300RTK は産業用の機体で、写真測量用カメラ P1 を搭 載した。

表 2. カメラ諸元と設定					
UAV	Inspire2 Matrice300				
カメラ	Zenmuse X5S	ZENMUSE P1			
解像度	3,956 × 5,280	$8192 \times 5460$			
レンズ	15 mm Lens	35 mm Lens			
レンズ絞り	4.5	5.6			
ISO	200				
シャッター速度	1/400~1/60 秒				
画像形式	JPEG	RAW			
撮影枚数	約 220 枚	約160枚			
呼像度     レンズ     レンズ     レンズをり     ISO     シャッター速度     画像形式     撮影枚数	3,956 × 5,280 15 mm Lens 4.5 2 1/400~ JPEG 約 220 枚	8192 × 5460 35 mm Lens 5.6 00 ~1/60 秒 RAW 約 160 枚			

Matrice300RTK は「DJI Pilot1」を用いた。撮影設定 では、カメラを垂直下に向けた等距離間隔撮影を設 定しており、Inspire2 における撮影コース上のオー バーラップ率は90%、コース間のサイドラップ率は 75%とした。Matrice300RTK は撮影コース上のオー バーラップ率は80%、コース間のサイドラップ率は 65%に設定した。対地高度は、離発着地点で135 m 固定で設定した。その結果離発着地点における地 上分解能は、Inspire2 が約3 cm、Matrice300RTK が約 1.3 cm であった。

## 3. 解析データの作成

次に観測データを基に、解析に用いる3次元デー



図 3. 観測対象エリアの DSM

標高値が高いほど白く表現した。樹冠は地上 より標高が高いため、地表よりも白い。

表 3. 2022 年 DSM と各年 DSM の比較

残差(m)	2019	2020	2021
平均值	-0.186	-0.175	-0.213
標準偏差	0.073	0.079	0.132

2022 年 DSM から各年 DSM を差し引いた残差の平均 と標準偏差。2022 年と比較して標高値がおよそ 0.18 m ~0.21 m 低いことがわかった。

タを作成した。3次元データは、観測シーン毎に撮影 された連続写真を用い、SfM (Strucuture from Motion /三次元復元技術)処理により取得した。SfM 処理 の際に、Matrice300はRTK (Real Time Kinematic) に より、±1 cm 程度の高い精度で測位が行われている ため、評定点を使わずに幾何補正ができるのに対 して、Inspire2はGPS (Global Positioning System)の 位置精度しか無いため、評定点を用いた幾何補正 を行った。SfM から三次元データとして高密度点群 データを作成し、次に点群データから解析に用い る DSM (Digital Surface Model / 数値表層モデル) を作成した(図3)。DSM は標高が高い地点ほど、 pixel を白く表現した。DSM の標高値は、空間分解 能 20 cm ボクセル内に含まれる複数のポイントデー タから最高標高値を持つポイントデータの標高値 を採用した。観測対象エリアは標高値が最も低い後 入川がおよそ110mとなっており、最標高値はおよ そ230mの樹冠であった。



図4. 左:標高値の正規化に用いる人工物の地点 白い点線で囲まれた赤色の点群が、正規化に 用いる人工物の地点。約7500地点を目視で選 定した。

## 4. 解析データの正規化

DSM の標高値は、Inspire2 と Matrice300 による計 測値に差が生じるか確認した。まず DSM の精度が 高いと考えられる 2022 年 Matrice の DSM を基準と して標高値の正規化を行った。正規化を行うための サンプルデータを取得した地点を図4に示す。2022 年 DSM から各年毎の DSM を差し引いた残差の平 均値と標準偏差を表3に示す。本研究では算出した 残差の平均値を DSM の補正値とした。

### 5.樹木成長量の解析

正規化後に各年の DSM を用いて樹木の成長量を 解析した。図5は2022年から2019年のDSMを差 し引くことで、成長量を算出した成長量マップであ る。成長量マップは緑が濃いほど成長量が大きい。 最も成長量が大きい地点は、竹林やスギ林が多く みられる結果となった。しかし竹は幹が細く、観測 シーン毎に樹頂点が定まらないために誤差を多く 含んでいると考えられる。同様に特に落葉広葉樹の 樹頂点は。針葉樹ほど明確ではなく、年度毎に異な る可能性もある。そこで各年の樹頂点を推定するた めに、まず2019年度のオルソ画像で樹頂点の画像 座標を目視で確認し、画像座標を中心に 5×5 pixel 範囲内における最高標高値を持つ地点を隔年毎に 算出した。さらに樹頂点の標高値は、推定された 樹頂点座標を中心とした 3×3 pixel の平均値を採用 した。



1. スギ3. アラカシ5. クスノキ7. アキニレ9. コナラ2. ヒノキ4. クロガネモチ6. シイ8. ムクノキ10. クリ

図 5.2019 年5月からの成長量マップ

2022 年 DSM から 2019 年 DSM を差し引くこ とで、3 年間の成長量を算出した。緑色が濃い ほど樹頂点の成長量が大きいことを示してい る。赤い点線は最も成長量が大きいスギの植 林地である。マップ上の番号は図6で成長量を グラフにした樹種別解析地点を示している。

次に成長量マップ上の番号で示している樹種(単 木)成長量グラフを樹種カテゴリ別に示す(図6)。 グラフは2019年からの、常緑針葉樹(スギ・ヒノ キ)、常緑広葉樹(アラカシ・クロガネモチ・クス ノキ・シイ)、落葉広葉樹(アキニレ・ムクノキ・コ ナラ・クリ)の樹頂点の成長量を示す。観測対象エ リア内では、特にスギの植林の成長量が多く見ら れ、3年間で1m程度の成長が見えられた。また常 緑広葉樹や落葉広葉樹でも、0.4m以上の成長が見 られた。

#### **6.** おわりに

本研究では里山研究フィールドを対象に、樹木成 長量の一指標として樹頂点高さの変化を解析した。 解析は2019年から2022年まで隔年5月頃の観測 データを用いて変化をグラフにした。その結果観測 対象エリア内では、スギの成長量が多く見られた。 また谷筋に成長量が多い植生の分布が見られたが、 谷筋は成長の早い竹による影響も多く考察が難し い。今後は樹木の成長量の違いを考察する上で、樹 高や樹幹胸高直径、葉密度やフェノロジーといった



図 6. 常緑針葉樹の成長量

端木毎の植物データ、土壌や土地の傾斜、樹間や周 辺植生といった樹木の生育環境データなど、成長量 解析に関するデータが今後蓄積されることでより詳 細な成長量解析が行えと考える。また、UAV-LiDAR や Handy-LiDAR による三次元データの取得により、 詳細な成長量の解析手法の開発へ繋げたい。一方で 計測機器の違いによる誤差も確認されたため、精度 検証やキャリブレーションについても今後検討する 必要があることがわかった。

### 文献

- 村井亮介・高木方隆, "UAV 画像における植生観 測のためのカゲ補正手法", 写真測量とリモート センシング, Vol. 59, No. 5, pp. 202–213, 2020.
- 村井亮介・高木方隆, "UAV に搭載したデジタル カメラによる RGB 値を用いた植生のフェノロ ジー観測手法",応用測量論文集, Vol. 32, pp. 33– 44, 2021.
- 3) 里山工学:UAV を用いた植生観測, https://satoyama.kochi-tech.ac.jp/data/ VegetationObservationUAV, (2022年5月30 日確認).

# Growth Analysis of Satoyama Trees by Photogrammetry Using UAV

Ryosuke Murai<sup>1\*</sup> Masataka Takagi<sup>2</sup>

(Received: May 31st, 2022)

<sup>1</sup> Research Organization for Regional Alliances, Kochi University of Technology 185 Miyanokuchi, Tosayamada, Kami City, Kochi 782–8502, JAPAN

<sup>2</sup> School of Engineering, Kochi University of Technology
185 Miyanokuchi, Tosayamada, Kami City, Kochi 782–8502, JAPAN

\* E-mail: murai.ryosuke@kochi-tech.ac.jp

Abstract: Since April 2019, the authors have been conducting vegetation observations using UAVs at The Satoyama Research Field of our university two to four times a month. Vegetation observation by UAV can restore the three-dimensional shape of vegetation by taking continuous digital photographs from the air. So far, observation data for 3 years have been obtained. The amount of growth of trees in the observation target area was calculated from the change in the height of the tree apex, which is an index. Observation data taken around May every other year from 2019 to 2022 was used for the analysis. Since the elevation data of trees contains errors depending on the observation equipment and scenes, the elevation values were normalized as preprocessing for analysis. The amount of tree growth was evaluated by the change in the elevation value of the tree apex from 2019. As a result, the growth of planted Japanese cedar was larger than that of other tree species in the observation target area with Japanese cedar growing about 1.0 m in 3 years. Evergreen broad-leaved trees and deciduous broad-leaved trees also showed growth of about 0.4 m or more.