

**M.A. THIRD SEMESTER**

**Paper-2<sup>nd</sup>**

**Geoinformatics And Geographic  
Information System  
(GIS)Application**

**BY**

**Dr. Sadanand Yadav**

**Assistant professor of Geography**

**Department of Geography**

**Harishchandra P.G. College Varanasi**

# फोटोग्राममिति (PHOTOGRAMMETRY)

फोटोग्राममिति का अर्थ: (Meaning of Photogrammetry):

- \* द्वायाचित्रमिति (Photogrammetry) ग्रीक भाषा के तीन शब्दों से मिलकर बना है। पहला शब्द Photo है जिसका अर्थ 'प्रकाश', दूसरा शब्द Gramma इसका मतलब है 'जिसके अंकन, लेखन या चित्रण किया गया हो, तथा तीसरा शब्द Metros है जिसका अर्थ है 'मापन करना'। अतः द्वायाचित्रमिति का शाब्दिक अर्थ "प्रकाश के माध्यम से बने चित्र (द्वायाचित्र) से मापन करना" है। अर्थात् सामान्य भाषा में - "द्वायाचित्रों विशेषकर हवाई द्वायाचित्रों से मानचित्र निर्माण की प्रक्रिया को द्वायाचित्रमिति कहते हैं।"
- \* द्वायाचित्रमिति (Photogrammetry) सुदूर संवेदन प्रणाली द्वारा पृथ्वी एवं उसके पर्यावरण के भौतिक एवं मानवीय तत्वों के बारे में विश्वसनीय सूचना प्राप्त हेतु अग्निलेखन, मापन, किलेक्षण एवं प्रदर्शन का एक विज्ञान, तकनीक एवं कला है।
- \* "फोटोग्राममिति एक ऐसा विज्ञान या कला है जो वायुफोटोचित्रों के माध्यम से पृथ्वी की विश्वसनीय सूचनाओं की विभिन्न रूपों में प्राप्त कर उनकी व्याख्या करता है।"
- \* नवीनतम परिभाषा - "फोटोग्राममिति एक ऐसी कला, विज्ञान तथा तकनीक है जो अंकन (Recording), मापन (Measuring), निर्वचन (Interpretation) तथा विद्युत-चुम्बकीय विकिरण ऊर्जा व अन्य घटनाओं के प्रतिक्रिया द्वारा भौतिक लक्ष्यों व पर्यावरण के बारे में विश्वसनीय सूचनाओं को प्रदान करती है।"

## फोटोग्राममिति का विकास (Development of photogrammetry)

- \* द्वायाचित्रमिति के इतिहास की शुरुआत 1851 ई. से शुरू हुई थी जब लुसिडाल्ट (Louis d'Almeida) नामक फ्रेंच विज्ञान ने सर्वप्रथम हवाई सर्वेक्षण का मानचित्र निर्माण हेतु शुरुआत किया तथा सन् 1871 ई. के युद्ध में फ्रांस ने सैनिक उद्देश्यों की पूर्ति एवं शत्रु के ठिकानों तथा उनके अस्त्र-शस्त्र भण्डार, आवागमन के साधनों का पता लगाने के लिए हवाई द्वायाचित्रों की मदद ली थी।
- \* लुसिडाल्ट ने सन्दर्भ प्रक्षेप (Perspective Projection) के रूप में फोटोग्राफ के गणितीय विश्लेषण को विकसित किया।



- \* फोटोग्राममिति (द्वयाचित्रमिति) शब्द का सर्वप्रथम उपयोग जर्मनी के ए. मैडेनटावर (A. Meydenhaver) ने वर्ष 1893 में किया। सन् 1831 में हाक (Hauk) ने अतिध्रुवीय सिद्धान्त (Epipolar Theory) का प्रतिपादन किया एवं एक संवेदना मापक यंत्र (Perspectograph) बनाया जो दिए गए संदर्शों (Perspecting) के आधार पर एक तीसरा संदर्श बना सकता था।
- \* संदर्श (Perspecting) के सम्बन्ध में ए.स. फिन्स्टर वाल्डर (S. Finsterwalder) ने सन् 1889 में फोटोग्राममिति पर पहली पुस्तक (The Fundamental Geometry of Photogrammetry) का प्रकाशन किया।
- \* फोटोग्राफी का सही रूप से प्रयोग 1892 में एफ. स्टोल्ज (F. Stölze) द्वारा चल चिन्हों के सिद्धान्त की खोज एवं सी. पुलफ्रीच (C. Pulfrich) के चलचिन्हों द्वारा परिमाण की विधि की खोज के बाद ही प्रारम्भ हुआ। पुलफ्रीच द्वारा 1904 में तुलनात्मक त्रिविमदर्शी या स्टीरियो कम्पैरेटर (Stereo Comparator) यंत्र का विकास किया।
- \* हवाई फोटोग्राममिति का आधुनिक रूप 20वीं सदी के प्रारम्भ में वायुयान के विकास के बाद आया। 1912 में ब्रिटेन के एच. चैपमैन (H. Chapman) द्वारा हवाई फोटोग्राफ का प्रकाशन किया गया साथ ही कैप्टन तारदीवो (Tarديو) ने लीबिया के बेंगाजी (Benghazi) शहर का हवाई फोटोग्राफ द्वारा तैयार किया गया फोटोमोजाइक प्रस्तुत किया गया।
- \* 1910 में फोटोग्राफी की अंतर्राष्ट्रीय सोसायटी (International Society of Photogrammetry - ISP) की स्थापना आस्ट्रिया में एडवर्ड डोलेजाल (Edvard Dolezal) की अध्यक्षता में की गई।
- \* द्वितीय विश्व युद्ध के बाद से वायुफोटोग्राफी सामरिक सूचनाओं को स्फूर्त करने का एक स्रोत बन गया। द्वितीय विश्व युद्ध के अंतिम चरण में जर्मनी ने लगभग 4000 हवाई फोटोचित्र प्रतिदिन तैयार किया। अमेरिकी सेना ने अंतिम चार महीनों में लगभग 10 लाख फोटोग्राफ लिये थे।
- \* रेडियल लाइन (Radial line) विधि की सर्वप्रथम सिम्पलिंग (1906) तथा फिन्सर वाल्डर (1921) में तैयार किया गया था।
- \* 1923 में अमेरिका के जे. डब्ल्यू. वॉलिन ने एवं 1926 में ब्रिटेन के एम्. होपकिंस द्वारा अरुण्डल (Arunald) के समीप किसी क्षेत्र का मासचित्रण अरीय विधि (Radial Method) द्वारा किया गया था। इसलिए इस विधि को अरुण्डल विधि भी कहते हैं।



\* 1933 में जाइस कंपनी ने मल्टीप्लेक्स (Multiplex) यंत्र का निर्माण किया जिसे द्वारा फोटोग्रामेट्री के कार्य को आगे बढ़ाया गया।  
 फोटोग्रामेट्री के इतिहास में सबसे बड़ी उपलब्धि वॉन शुबर की थी जिन्होंने 1935 में हवाई त्रिकोणीयन (Aerial Triangulation) विवरण को प्रकाशित किया।

\* जाइस (Zeiss), विल्ड (Wild) तथा कई अन्य प्रमुख कंपनियाँ हैं जो अन्तर्राष्ट्रीय बाजार में फोटोग्रामेट्री तथा सुईर स्पेक्ट्रम के उच्च कोटि के यंत्रों को उपलब्ध कर रहे हैं।

\* शुबीं-सही के उत्तराई में उपग्रह प्रतिचित्रों, बृहद मापक शुद्ध दायचित्रों, स्वचालित दृश्य स्कैनिंग, उच्च कोटि के रंगीन दायचित्र, दृश्य वर्णक्रम, वर्णक्रमों का दायंकन, कम्प्यूटर का प्रयोग आदि ने दायचित्रमिति की गुणवत्ता बढ़ा दी है।

\* भारत में यह फोटोग्रामेट्री का कार्य रक्षा मन्त्रालय की देख-रेख में होता है। वर्तमान में, स्थलाकृतिक सर्वेक्षण, मृदा-अपरदन, वन उद्योग, भूविज्ञान, जल विज्ञान, पुरातत्व विज्ञान, यातायात नियंत्रण तथा खोज कार्यों में हवाई दायचित्रों में माँग निरंतर बढ़ रही है।

## \* फोटोचित्रों की ज्यामिति (Geometry of the Photographs):

प्रक्षेप (Projection):— गोलाकार पृथ्वी (Spherical Earth) के किसी भूभाग को समतल सतह पर ज्यामितीय विधियों के द्वारा प्रदर्शित करने की विधि को प्रक्षेप कहते हैं।

\* बृहद मापकी पर बने मानचित्र, यथास्थाकृतिक प्रक्षेप पर निर्मित होते हैं।  
 जबकि प्रायः वायु फोटोचित्र केन्द्रीय प्रक्षेप (Central Projection) पर निर्मित होते हैं।

\* यथास्थाकृतिक प्रक्षेप (Orthographic Projection) में किसी भी भाग की बड़ी आकृति आती है जो उस क्षेत्र की ग्लोब पर है परन्तु केन्द्रीय प्रक्षेप में ऐसा प्रत्येक भाग में सम्भव नहीं है।

\* वायु फोटोचित्र निर्वचन में प्रयोग की जाने वाली ज्यामितीय विधियों के आधार पर वायु फोटोचित्र के प्रक्षेपों के निम्न तीन प्रकार हैं:—

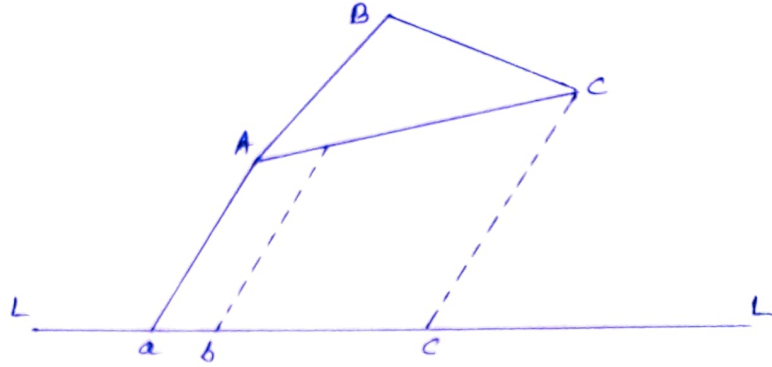
- 1) समानान्तरण प्रक्षेप (Parallel Projection)
- 2) लम्बकोणीय प्रक्षेप (Orthographic Projection)
- 3) केन्द्रीय प्रक्षेप (Central Projection)



# प्रक्षेपों के प्रकार (Types of Projection):

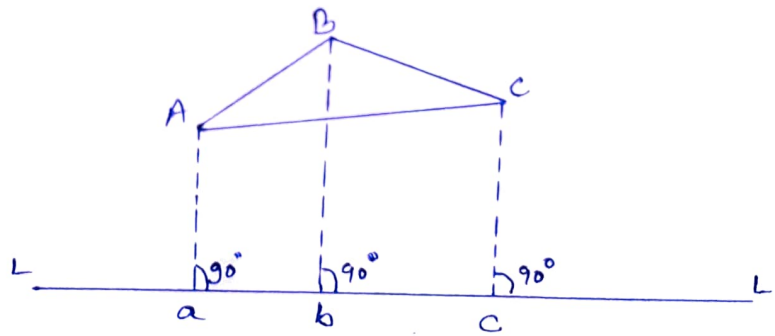
## ① समानान्तर प्रक्षेप (Parallel Projection):

इस प्रक्षेप में प्रक्षेपित किरणें समानान्तर होती हैं। चित्र में ABC त्रिभुज को LL रेखा पर प्रक्षेपित किया गया है जिसका प्रक्षेपण त्रिभुज abc है चित्र से स्पष्ट है कि प्रक्षेपित किरणें Aa, Bb, Cc एक दूसरे के समानान्तर हैं।



## ② लम्बकोणीय प्रक्षेप (Orthographic Projection):

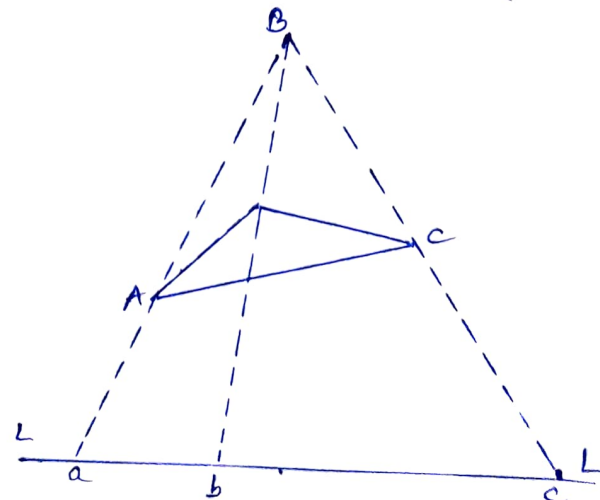
त्रिभुज ABC की किरणों को LL रेखा पर प्रक्षेपित किया गया है। त्रिभुज की सभी प्रक्षेपित किरणें LL रेखा पर समकोण बनाती हैं। यह समानान्तर प्रक्षेप की एक दशा है। एक निश्चित मापक पर बने मानचित्र लम्बकोणीय प्रक्षेप पर होते हैं। इस प्रक्षेप का सबसे बड़ा लाभ यह है कि इसमें दूरियों, कोण तथा क्षेत्र सभी किसी लक्ष्य के उच्चावचन अंतरों से स्वतंत्र होते हैं।



## ③ केंद्रीय प्रक्षेप (Central Projection):

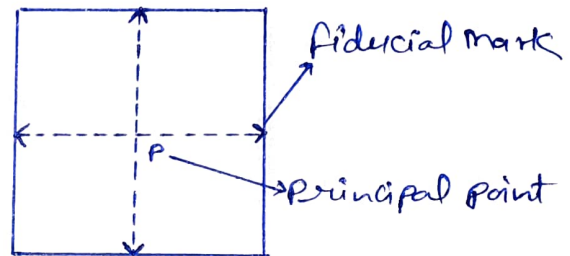
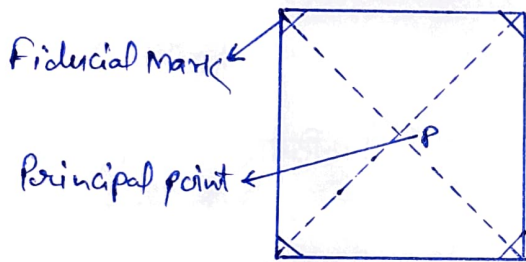
इस प्रक्षेप में त्रिभुज ABC की सभी किरणें Aa, Bb, Cc एक बिन्दु O से गुजरती हैं जिसको प्रक्षेप केन्द्र या संदर्शकेंद्र (Perspective Centre) कहते हैं। लेंस प्रणाली (O बिन्दु) द्वारा प्रक्षेपित विम्बको केंद्रीय प्रक्षेप के रूप में पेश किया गया है। संदर्शकेंद्र एवं लक्ष्य (Object) के मध्य का तल (Plane) पोजिटिव तल है। लेंस को संदर्शकेंद्र के रूप में लिया गया है। दो संदर्शकेंद्र होते हैं -

- ① बाह्य संदर्शकेंद्र
- ② आन्तरिक संदर्शकेंद्र



प्रधान दूरी (Principal Distance):— आंतरिक संपर्श केन्द्र (Internal Perspective Centre) से फोटो तल की लम्बवत दूरी को प्रधान दूरी कहते हैं। फोटोतल पर लम्बवत दूरी का आधार प्रधान बिन्दु (Principal Point) कहलाता है।

फिडुसियल निशान (Fiducial Mark):— उत्तम श्रेणी के समायोजित कैमरे द्वारा खींचे गए फोटोचित्रों के चारों किनारों के मध्य/विकर्ण रूप में चारों किनारों पर 'v' आकार के निशान लगे होते हैं जिन्हें फिडुसियल निशान (Fiducial Mark) कहते हैं। इनके सूचक चिन्ह भी कहते हैं। इनकी संख्या 4 होती है, ये कैमरे लेंस के साथ स्थाई रूप से कटे रहते हैं जो निगेटिव पर बिम्ब बनते हैं। ये बिम्ब फोटोग्राफ पर अंकित हो जाते हैं। इनके द्वारा प्रधान बिन्दु का निर्धारण किया जाता है।

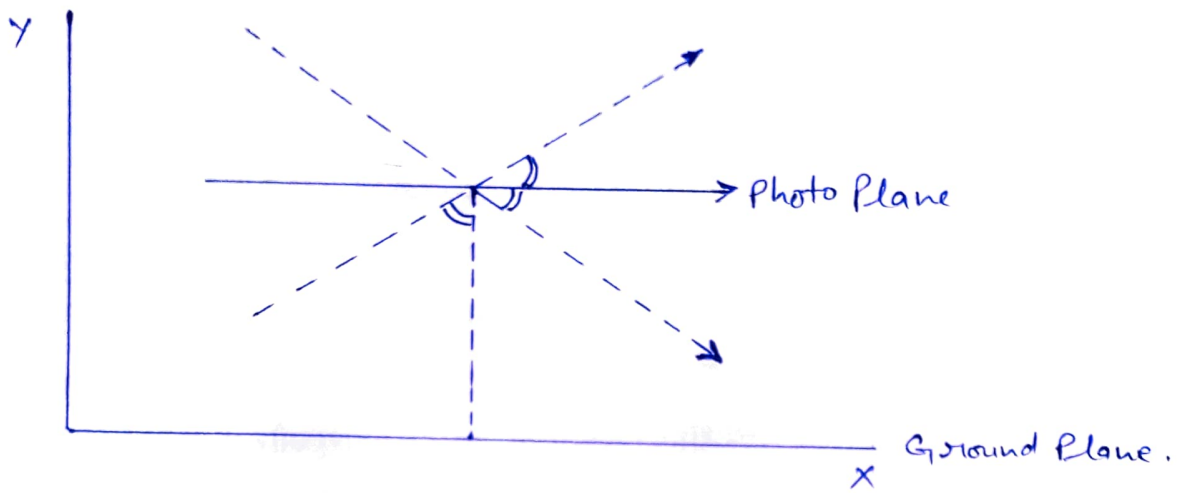


प्रधान बिन्दु (Principal Point):— फोटोचित्र पर चारों फिडुसियल निशानों के प्रतिच्छेदन (Intersection) बिन्दु को प्रधान बिन्दु कहते हैं। इनके द्वारा फोटोचित्र के अतिरिक्त दिग्बिन्धास (Orientation) आवश्यकता की पूर्ति की जाती है।

साधुल बिन्दु (Plumb Point):— संपर्श केन्द्र से सीधे नीचे की ओर खींची ऊर्ध्वरेखा जब फोटो तल पर मिलती है तो इस बिन्दु को साधुल बिन्दु कहते हैं।

टिल्ट झुकाव (Tilt):— टिल्ट का अर्थ होता है झुकाव। कैमरे के ऑप्टिकल अक्ष (Optical Axis) तथा साधुल रेखा (Plumb line) के मध्य जो कोण बनता है उसे झुकाव अथवा झुकाव कोण कहते हैं। अर्थात् धरातल तल (Ground Plane) तथा फोटो तल (Photo Plane) के मध्य का कोण झुकाव कोण है। खड़े रूप में कैमरा अक्ष के विचलन कोण को झुकाव कोण कहते हैं।



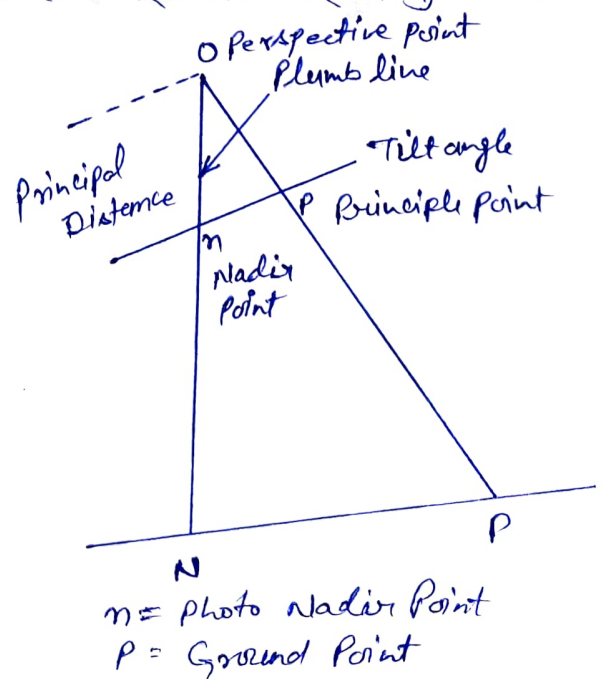
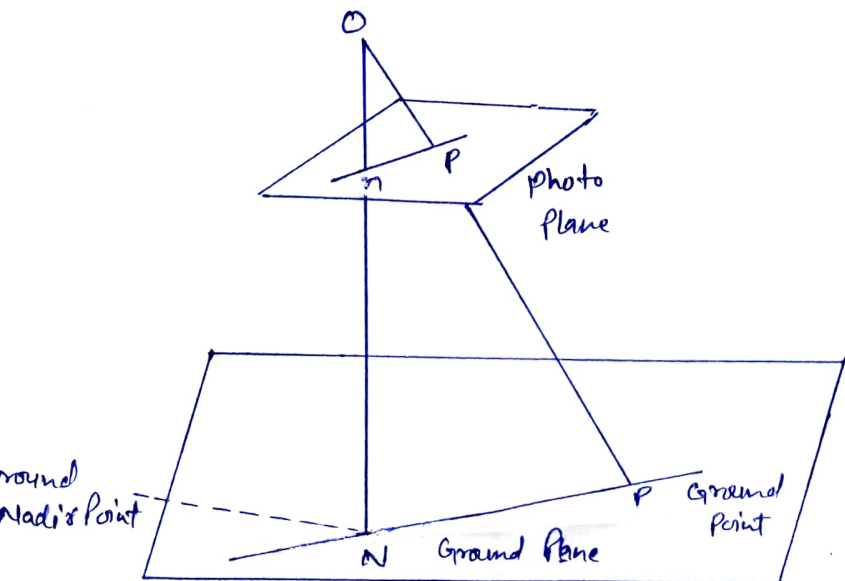


झुकाव के दो प्रमुख घटक (Components) हैं। पहला उड़ान दिशा  $x$  अक्ष की ओर तथा दूसरा उड़ान दिशा के स्वच्छ रूप में  $y$  अक्ष की ओर। इससे शब्दों में कह सकते हैं कि झुकाव को दो दिशाओं की ओर निर्धारित किया जाता है।

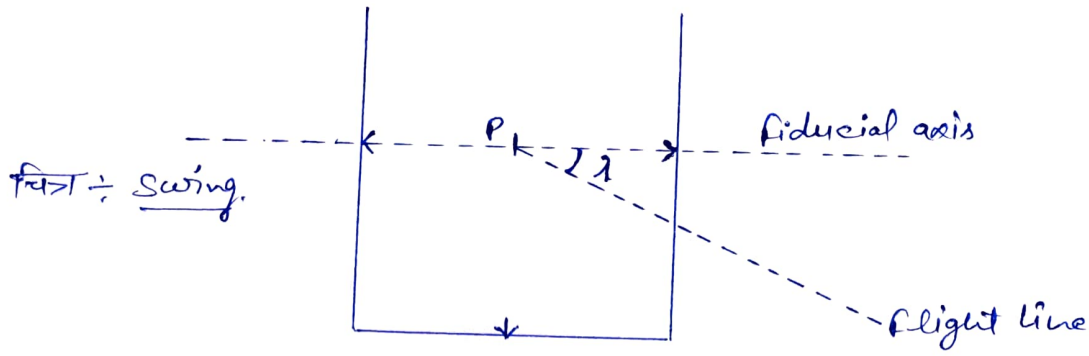
(i) पहला घटक ' $y$ ' अक्ष के बारे में है। जब झुकाव उड़ान दिशा ( $x$  अक्ष) की ओर होता है तो इसे अनुदैर्घ्य (Longitudinal) या ' $x$ ' झुकाव या अग्र (Fore) या प्रवण (Aft) या टिप (Tip) झुकाव कहा जाता है। इसे  $\phi$  (फाई Phi) के द्वारा दर्शाते हैं।

(ii) दूसरा घटक ' $x$ ' अक्ष के बारे में है। जब झुकाव ' $y$ ' दिशा की ओर स्वच्छ रूप में होता है तो उसे पार्श्विक झुकाव (Lateral Tilt) या ' $y$ ' झुकाव या सावधान झुकाव कहा जाता है। इसे  $\omega$  (ओमेगा Omega) के द्वारा दर्शाया जाता है।

नादिर बिन्दु (Nadir Point): — चित्र में खंडरी बिन्दु (O) से एक स्वी रेखा ON जोड़ो तब तल पर बिन्दु 'n' पर मिलती है जिसे फोटो अधोबिन्दु (Nadir Point) कहते हैं तथा भूमि तल पर बिन्दु 'N' भूमि अधोबिन्दु (Nadir Point) कहलाता है।



कोलन (Swing): - कोलन फोटोग्राफ पर मापा जाने वाला एक कोण है जो कि उड़ान दिशा की ओर फिडुशियल अक्ष तथा वास्तविक उड़ान रेखा के मध्य में बनता है। इस कोण को  $\kappa$  (कापा Kappa) द्वारा निर्दिष्ट किया जाता है।



समकेन्द्र (Isocenter): - झुकाव के कोण का अर्द्ध विभाजन फोटोग्राफ के समकेन्द्र पर प्रतिच्छेदित करता है जिसे फोटो समकेन्द्र (Photo Isocenter) कहते हैं। जब यह अर्द्ध विभाजक भूमि तल पर मिलता है तो इसे भूमि समकेन्द्र (Ground Isocenter) कहते हैं। इन बिन्दुओं की सबसे बड़ी विशेषता यह है कि यदि चरगतल समतल होता है तो इन बिन्दुओं पर कोण शून्य होते हैं।

### फोटोग्राममिति की संकल्पना (Concept of Photogrammetry):

\* वायु फोटोग्राफ केन्द्रीय अनुद्ध्य या सन्दर्भ (Central Perspective)

होते हैं। पूर्णरूप से किसी समतल भूभाग की निरपेक्ष अर्धवर्ष फोटोग्राफी की उपयुक्त दशा में उस भाग के वायु फोटोग्राफ, ज्यामितीय रूप से उस क्षेत्र के मानचित्रों के समान होते हैं परन्तु इस तरह की उपयुक्त दशाओं का मिलना संभव नहीं होता है।

इसलिए फोटोग्राफ के झुकाव (Tilt) तथा चरगतलीय उच्चावचन के कारण वायु फोटोग्राफ उस क्षेत्र के मानचित्रों की तुलना में ज्यामितीय रूप से भिन्न होते हैं।

चित्र में - ABCD भूमि पर एक दृश्य (लक्ष्य) है जिसका वायु फोटोचित्र खींचा गया। AA', BB', CC', तथा DD' सभी सीपीए रेखाएँ एक बिन्दु पर मिलकर गुजर रही हैं। A इसकी चरगतलीय स्थिति है जबकि A' बिम्ब तल (Image Plane) पर इसका बिम्ब है जिसे Negative तल भी कहते हैं। इस प्रकार भूतल (A) से बिम्ब तल (A') को मिलाने वाली रेखाओं को सन्दर्भ किरण (Perspective Rays) कहते हैं तथा जो सन्दर्भ केन्द्र (Perspective Center) S से होकर गुजरती हैं।

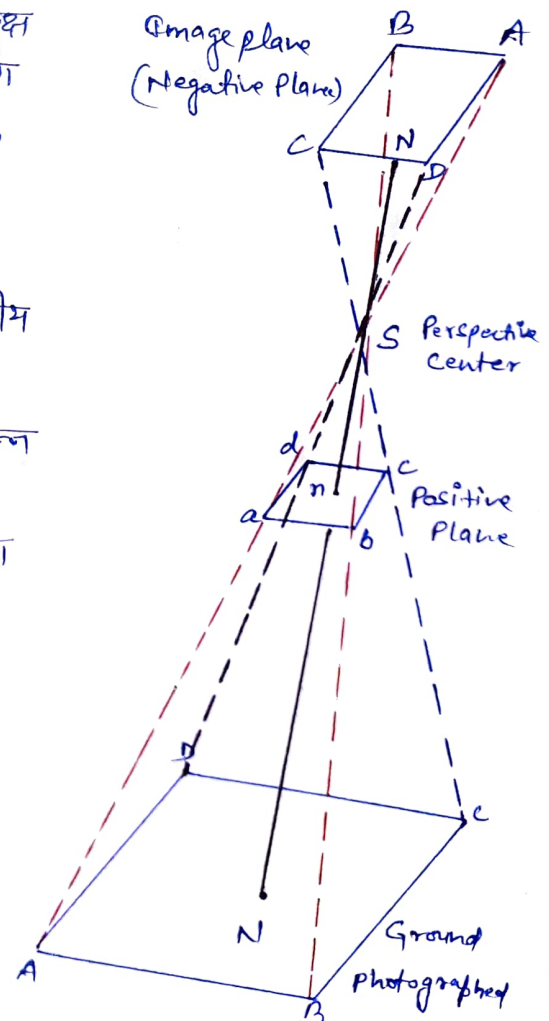


Fig. = Central Perspective photograph



सन्दर्भ केन्द्र तथा लक्ष्य (Object) के मध्य जो तल है उसे पोजिटिव (Positive Plane) कहते हैं। यह तल किसी ज्यामितीय परिवर्तनों के लिए उत्तरदायी नहीं होता है। इसमें ABCD बिन्दु उसी रूप (a, b, c, d) में पोजिटिव तल पर बनते हैं।

## वायु फोटोचित्रों का मापक (Scale of Air Photographs)

\* फोटोग्राफ की दूरी तथा भूमि की दूरी के पारस्परिक सम्बन्ध को मापक कहते हैं।

\* "वायु फोटोचित्रों में किसी दो बिन्दुओं के मध्य की दूरी तथा उन्हीं दो बिन्दुओं की भूमि पर वास्तविक दूरी के अनुपातिक सम्बन्ध को फोटो मापक कहते हैं।" फोटो मापकों के मापक की गणना निम्न तरह से की जा सकती है-

### ① साधारण कथन विधि (Simple Statement Method)-

साधारण कथन विधि में शब्दिक विवेचन के द्वारा किसी फोटोग्राफ की मापनी खतलाई जाती है जैसे कि 1 सेमी = 1 किमी० अथवा 1 इंच = 1 मील इत्यादि।

### ② निरूपक भिन्न विधि (Representative Fraction Method)-

फोटोग्राफ तथा चरतल पर मापी गई दूरियों के अनुपात की प्रदर्शित करने वाले भिन्न को निरूपक या प्रदर्शक भिन्न (R.F.) कहते हैं। इस भिन्न का अंश (Numerator) व हर (Denominator) किसी माप प्रणाली की समान इकाइयों में क्रमशः मानचित्र व चरतल पर मापी गई दूरी प्रकट करता है। इस भिन्न में अंश का मान सदैव 1 होता है।

यदि किसी फोटोग्राफ का निरूपक भिन्न  $1/50,000$  है तो इसका अर्थ है कि फोटोग्राफ व चरतल की दूरियों में 1 तथा 50,000 का अनुपात है। अर्थात् फोटोग्राफ में जो दूरी 1 इंच है उसे दिखाई गयी है वही दूरी चरतल पर 50,000 इंच के बराबर है। अतः

$$\text{निरूपक भिन्न (R.F.)} = \frac{\text{फोटोग्राफ पर मापी गई दूरी}}{\text{चरतल की वास्तविक दूरी}} \quad \text{या} \quad \frac{1}{50,000}$$

## मापक निर्धारित करने की विधियाँ (Methods of Scale Determination)

### ① फोटो तथा चरतल के सम्बन्ध स्थापन द्वारा (By Establishing the Relation of Photo to Ground)

फोटोचित्र के किसी दो बिन्दुओं के मध्य की दूरी यदि भूमि पर ज्ञात हो तो किसी भी ऊर्ध्वधार वायु फोटो चित्र का मापक ज्ञात किया जा सकता है। अर्थात् अगर चरतल पर किसी दो स्थानों के मध्य की दूरी  $D_g$  है तथा उन्हीं दो स्थानों के मध्य की दूरी फोटोचित्र पर  $D_p$  है तो उस फोटोचित्र का मापक  $D_g/D_p$  के अनुपातिक सम्बन्ध ज्ञात हो सकेगा।



जैसे - वायु फोटोचित्र किन्हीं दो स्थानों के मध्य मापी गई दूरी ( $D_p$ ) = 2 cm है तथा उन्हीं दो स्थानों की चरतल पर वास्तविक दूरी ( $D_g$ ) है 1 km है तो फोटो मापक (Sp) ज्ञात करें?

$$Sp = D_p : D_g$$

$$Sp = 2 \text{ cm} : 1 \text{ km}$$

$$Sp = 2 \text{ cm} : 1 \text{ km} \times 10,0000$$

$$Sp = 1 : 100000/2$$

$$Sp = 1 : 50000$$

One unit on photograph represent 50,000 units on the ground.

② फोटो तथा चरतल के सम्बन्ध मानचित्र की सहायता से स्थापित करना

(By Establishing the Relation of photo to ground with the help of Map)

\* फोटोग्राफ में किन्हीं दो बिन्दुओं के मध्य की दूरी तथा मानचित्र पर उन्हीं दो बिन्दुओं के मध्य की दूरी को मापा जाता है। इस क्षितिज दूरी को आनुपातिक आकार में रखा जाता है। मानचित्र के प्रदर्शक भिन्न (R.F.) तथा फोटो के प्रदर्शक भिन्न के प्रतिफल के द्वारा फोटो प्रदर्शक भिन्न निकाली जाती है।

जैसे - यदि किन्हीं दो बिन्दुओं की भूमि पर दूरी 'g' मानचित्र पर 'm' तथा फोटो पर 'p' है तो मानचित्र की प्रदर्शक भिन्न  $m/g$  तथा फोटो की प्रदर्शक भिन्न  $p/g$  होगी यदि फोटो प्रदर्शक भिन्न को मानचित्र के प्रदर्शक भिन्न से भाग दे दिया जाये तो इसके प्रतिफल ( $p/m$ ) को मानचित्र के प्रदर्शक भिन्न से गुणा कर फोटो की प्रदर्शक भिन्न ज्ञात की जाती है।

$$\frac{\text{फोटो की प्रदर्शक भिन्न } p/g}{\text{मानचित्र का प्रदर्शक भिन्न } m/g} = \frac{p}{m}$$

इसलिए फोटो का प्रदर्शक भिन्न =  $\frac{p}{m} \times \text{मानचित्र का प्रदर्शक भिन्न } \frac{m}{g}$

Ex. मानचित्र पर किन्हीं दो बिन्दुओं के मध्य की दूरी 2 cm है तथा उन्हीं दो बिन्दुओं की फोटोचित्र पर दूरी 10 cm है तो वायु फोटोचित्र का मापक ज्ञात करें जबकि मानचित्र का मापक 1:50,000 है।

$$\underline{\text{Sol.}} \quad Sp = 10 \text{ cm} : 2 \text{ cm} \times 50000$$

$$= 10 \text{ cm} : 100000 \text{ cm}$$

$$= 1 \text{ cm} : 100000/10$$

$$= 1 : 10000$$

One Unit represents 10,000 units.



③ कैमरे की फोकल दूरी तथा उड़ान ऊंचाई के मध्य संबंध निर्धारण द्वारा  
 (Establishing the Relation between focal length of the camera and the Flying Altitude):

\* यदि सम्बन्धित क्षेत्र का मानचित्र उपलब्ध न हो अथवा मानचित्र एवं हवाई दृश्याचित्र में उपयुक्त बिन्दु ज्ञात नहीं किया जा सके तो कैमरा लेंस की फोकस दूरी तथा वायुयान की उड़ान की चरतल से ऊंचाई के आधार पर हवाई दृश्याचित्र की अनुमानित मापनी की गणना निम्न सूत्र से ज्ञात की जा सकती है -

$$\text{दृश्याचित्र की मापनी या } \frac{f}{H} = \frac{\text{लेंस की फोकस दूरी}}{\text{चरतल से वायुयान की ऊंचाई}}$$

\* लेंस की फोकस दूरी एवं वायुयान की चरतल से ऊंचाई दोनों एक इकाई में लिखा जाता है। हवाई दृश्याचित्रों में समुद्रतल से ऊंचाई एवं फोकस दूरी दोनों ही दृश्याचित्रों पर उनके बगल अंकित होते हैं। इसलिए चरतल से वायुयान की ऊंचाई ज्ञात करने के लिए चरतल की समुद्र तल से औसत ऊंचाई को घटाकर हवाई जहाज की चरतल से ऊंचाई ज्ञात की जाती है। इस विधि द्वारा समतल भूभाग एवं विषम भू-भाग का मापनी निर्धारण अलग-अलग विधि द्वारा होता है।

④ समतल भूभाग (Flat Terrestrial) का दृश्याचित्र की मापनी :-

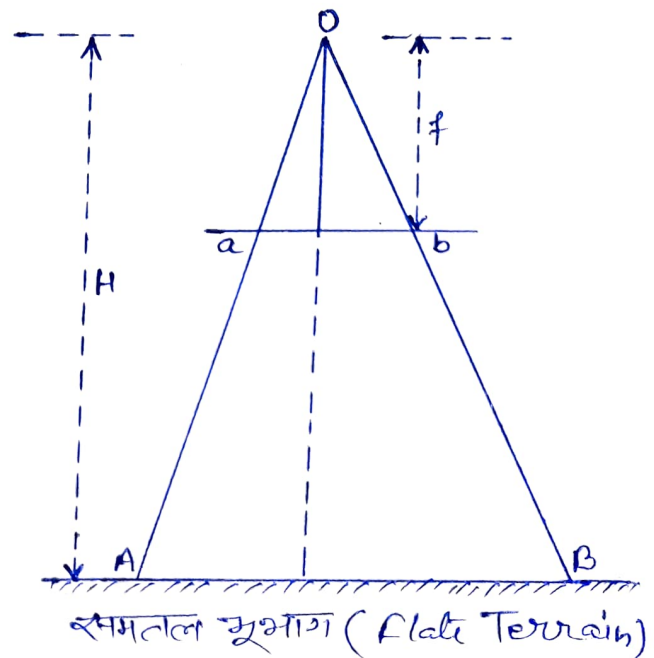
\* चरतल की दूरी को दृश्याचित्र पर  $ab$  से निरूपित किया गया है इस प्रकार मापनी की गणना निरूपक भिन्न से की जाती है। जैसे - मान लिया जाए कि लेंस की फोकस दूरी 150 मिमी० है तथा वायुयान की समुद्र चरतल से ऊंचाई 9000 मीटर है जो दृश्याचित्र पर अंकित होता है। क्षेत्र की औसत ऊंचाई समुद्र सतह से 3000 मी० है तो वायुयान का सतह से ऊंचाई  $(9000 - 3000 = 6000 \text{ मी० होगा})$

$$\text{दृश्याचित्र का मापक} = \frac{150 \text{ मिमी. (F)}}{6000 \text{ मी०. (H)}}$$

समान इकाइयों में लाने के लिए ऊंचाई को मी०मी० से सेमी० में लाने हेतु 1000 से गुना करेंगे -

$$\frac{150}{6000 \times 1000} = \frac{1}{40,000}$$

$$\Rightarrow 1 : 40,000$$



② विषम भूभाग के छाया चित्र (Scale of Aerial Photograph of Uneven Terrain)

\* यदि सम्बंधित भूभाग में उच्चावचन विषमतायें हैं तो ऐसे क्षेत्र के ऊर्ध्वचर फोटोचित्रों की मापनी नहीं होती है। ऐसी दशा में मापनी का निर्धारण निम्न रूप में किया जाता है -

यदि फोटो चित्र पर अंचाई का मान 6000 मी० अंकित है तथा चरतल की समुद्र तल से औसत अंचाई 1000 मीटर है तो वायुयान की चरतल से अंचाई  $6000 - 1000 = 5000$  मीटर होगी। अतः वायु फोटोचित्र की औसत मापनी इस प्रकार होगी -

$$\frac{f \text{ (Focal Length)}}{H_m \text{ (Average Height)}} = \frac{20}{5000 \times 100}$$

$$= \frac{1}{25000}$$

या 1 cm = 250 मीटर

\* यदि भूभाग उच्चावचन लिए दुर है तो फोटोचित्र का मापक समान नहीं रहता है। ऐसी दशा में पूरे फोटोचित्र का एक औसत मापनी निर्धारित की जाती है अथवा प्रत्येक उच्चावचन भाग की अलग-अलग मापनी निर्धारित की जाती है।

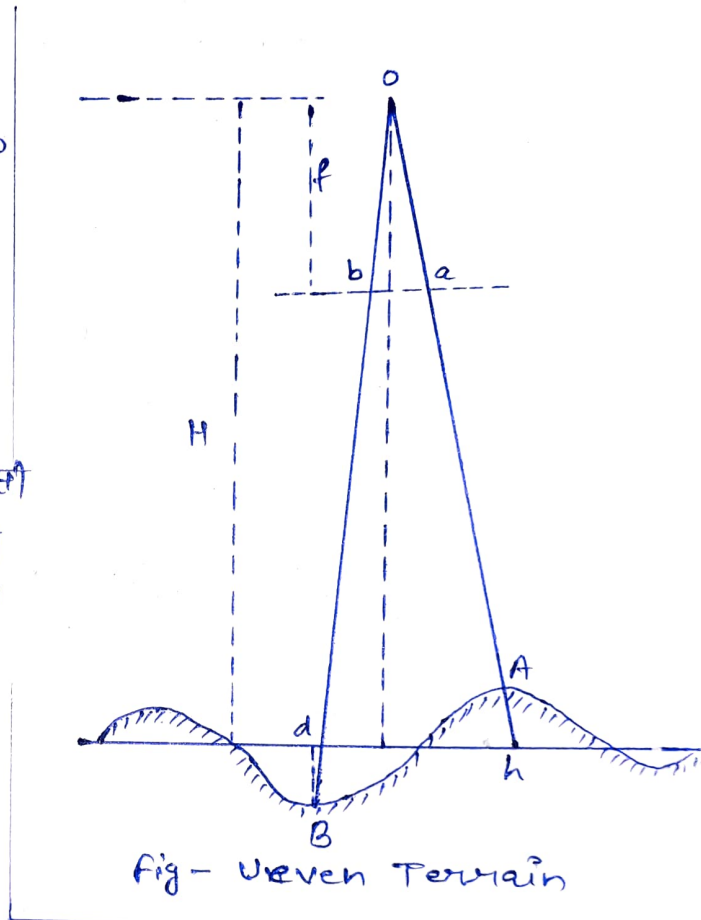
\* चित्र में 'A' बिन्दु औसत चरतल से ऊपर है इसकी मापनी निम्न होगी -

$$\text{Scale of 'A' point} = \frac{f}{H_m - h}$$

इसी प्रकार नीचे स्थित 'B' बिन्दु पर फोटोचित्र का मापक निम्न होगा -

$$\text{Scale of 'B' point} = \frac{f}{H_m + h}$$

\* वायु फोटोचित्रों का मापक किसी भूभाग के उच्चावचन और के कारण असमान रूप से परिवर्तित होता है परन्तु निरंतर परिवर्तन, कैमरा अक्ष (Axis) के झुकाव के कारण होता है।

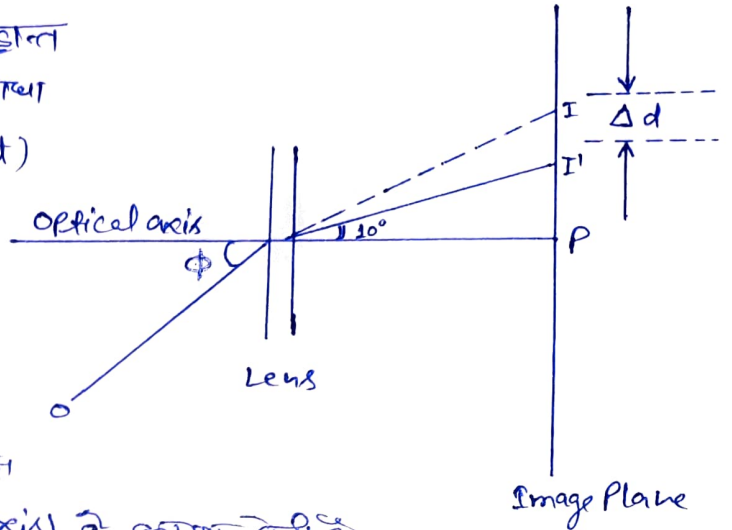




# विम्ब विस्थापन (Image Displacement):-

\* किसी मापक पर बने क्षेत्रीय मानचित्र चरतल के लक्षणों एवं विवरणों की निश्चित स्थितिज अवस्थिति को दर्शाते हैं परन्तु यह स्थिति वायु फोटोग्रिफों में विम्ब विस्थापन के कारण वैसी नहीं रहती है।

\* वायु फोटोग्रिफों में ज्यामितीय सिद्धान्त (Principle of Geometry) की यह बाधा (Disturbance) विस्थापन (Displacement) कहलाती है। यहाँ विस्थापन के तीन प्रमुख स्रोत हैं- ऑप्टिकल (Optical) या लेंस विस्थापन (Lens Distortion) उच्चावच विभिन्नता (Relief Distortion) तथा कैमरे अक्ष



के झुकाव (Tilt of the Camera Axis) के कारण होती है।

(a) लेंस विस्थापन (Lens Distortion) - ऊपर चित्र में लेंस विस्थापन को समझाया गया है। यहाँ पर कैमरे के लेंस के कारण विस्थापन की स्थिति उत्पन्न होती है। लक्ष्य बिन्दु O विम्ब तल के I' पर अंकित होता है जबकि इसकी सही स्थिति I' न होकर I होनी चाहिए। इस दिशा में I' तथा I के मध्य  $\Delta d$  विम्ब विस्थापन है। आधुनिक वायु कैमरों के लेंस में इस प्रकार का विस्थापन न के बराबर होता है। यदि लेंस विस्थापित होता है तो उसे दूर किया जा सकता है।

(b) उच्चावचन विस्थापन (Relief Distortion) -

चरतलीय विशेषताएँ जिसे उच्चावचन कहते हैं वायु फोटोग्रिफ में सबसे अधिक विस्थापन को दर्शाते हैं। उच्चावचन के कारण विस्थापन के चित्र के माध्यम से स्पष्ट किया गया है।

बिन्दु O कैमरा स्टेशन है। ND एक समतल भूभाग है जिसमें बिन्दु B पर AB एक चिमनी या टावर है। ऊर्ध्वचर फोटोग्रिफ के पोजिटिव तल पर B बिन्दु की स्थिति है जो कि AB टावर की सही त्रिभुजिक स्थिति है। टावर का दूरा B' फोटोतल पर 'a' पर बिम्बवर्तता है।

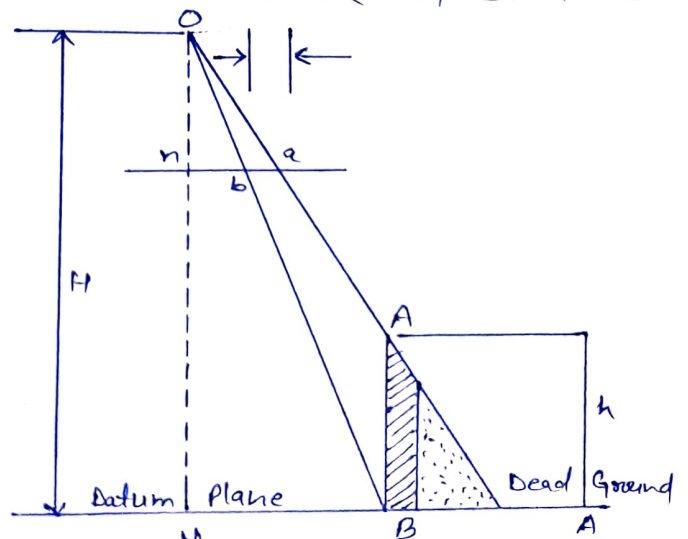


Fig = Tilt Displacement.

इस प्रकार A बिम्ब अपने सही प्लैनीमेट्रिक स्थिति 'b' से विस्थापित हो गया है। बिन्दु b से बिन्दु a पर यह स्थानांतरण (Shift) जिसे 'b' दूरी से परिचित किया गया है उच्चावच विस्थापन (Relief Displacement) कहलाता है।

\* जैसे - जैसे किसी लक्ष्य बिन्दु की सामान्य तल से ऊंचाई बढ़ती जायेगी वैसे - वैसे फोटोतल पर ab के बीच की दूरी बढ़ती जाती है जो कि विस्थापन की मात्रा को बढ़ाता है।

### ② कैमरा का झुकाव विस्थापन (Camera Tilt Displacement):—

#### ① समतल भूभाग (Flat Terrain):—

\* चित्र में बिन्दु O संपर्क केन्द्र (Perspective Centre) है तथा क्रमशः ऊर्ध्वाधर व झुकाव Tilted तल (Positive Plane) हैं; दोनों प्रधान तल एक दूसरे को जं बिन्दु पर काटते हैं। धरातल पर स्थित बिन्दु A जो कि I तल पर a तथा II तल पर a में अंकित है। इस प्रकार I तथा II तल पर विस्थापन a'a तथा a'a के अंतर के बराबर है।

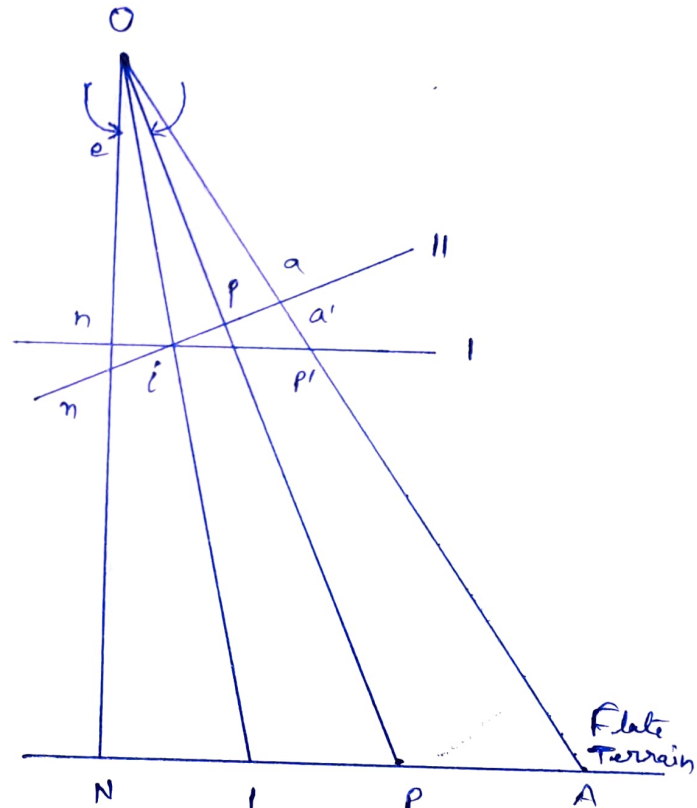


Fig. Tilt displacement.

\* झुकाव के कारण, विस्थापन, समकेन्द्र (Isocenter) से बाहर (Outwards) की ओर होता है यदि झुकाव दायें होता है तो n तथा n' एक दूसरे के नजदीक होते हैं। यही कारण है कि ऊर्ध्वाधर फोटोचित्रों में उच्चावचन विस्थापन प्रधान बिन्दु से त्रिज्याय (Radial) होता है तथा झुकाव के कारण विस्थापन नहीं के बराबर होता है।

#### (ii) विषम भू-भाग (Accidental Terrain):—

\* उच्चावचन विस्थापन (Relief Displacement) साधुल बिन्दु से त्रिज्याय (Radial) होता है। यह विस्थापन कैमरा झुकाव के कारण होता है। यदि धरातल समतल हो तो विस्थापन समकेन्द्र से त्रिज्याय होता है। विषम धरातलीय दशा में फोटोचित्र में कोई भी बिन्दु ऐसा नहीं होता जहाँ पर कि कोण भू-धरातल के कोण के अनुरूप झुका हो।



# वायु फोटोचित्र एवं मानचित्र में अंतर

(Difference between Aerial photographs and Map)

वायु फोटोचित्र	मानचित्र
<p>① निर्माण (Production) के आधार पर :-</p> <p>(i) किसी क्षेत्र के चरातलीय सूचनाओं को प्राप्त करने का सबसे तीव्र तथा सबसे अधिक आर्थिक साधन है। सूचनाओं को रक्षित करने के लिए क्षेत्र भ्रमण नहीं किया जाता है। इसलिए वायुफोटोचित्र किसी कठिन एवं अगम्य (Inaccessible) क्षेत्रों की सूचनाओं को रक्षित करने के लिए परफेक्ट है।</p> <p>(ii) फोटो मानचित्रों का लघुकरण तथा प्रवृत्तिकरण तुरंत किया जा सकता है जिससे इनका उपयोग अति आसान होता है।</p>	<p>(i) किसी समय विशेष में किसी गूगाग की अवस्थिति को विश्वसनीय रूप से मानचित्र पर अंकित किया जाता है। मानचित्र निर्माण प्रक्रिया में अधिक परिश्रम, समय की खपत तथा क्षेत्र परिभ्रमण की आवश्यकता होती है।</p> <p>(ii) रंगीन मानचित्रों के लघुकरण तथा प्रवृत्तिकरण के लिए इनके पुनर्निर्माण की आवश्यकता होती है जिससे इन्हें आसानी से प्रयोग में लाया जा सकता है।</p>
<p>② विवरण (Content) के आधार पर :-</p> <p>(i) वायुफोटोचित्र पृथ्वी के चरातल के समग्र लक्षणों के विवरणों को दिखाता है।</p> <p>(ii) वायु फोटोग्राफ में लिखित विवरण (भौगोलिक नाम) फोटो विश्लेषण में कई महत्वपूर्ण सूचनाओं को छुपा देते हैं।</p> <p>(iii) वायुफोटोचित्रों में प्रदर्शित लक्षण सत्य रूप से दृश्य योग्य होते हैं जिससे इनकी पहचान आसान होती है।</p> <p>(iv) रंगीन तथा अवरक्त जैसी फिल्मों का उपयोग भूचरातल के विशेष लक्षणों को उभारने के लिए किया जाता है।</p>	<p>(i) मानचित्र किसी चरातलीय विवरणों का प्रयोग सारांश प्रस्तुत करता है जिसमें चरातल के लक्षणों की चुनी हुई विशेषताओं को अंकित किया जाता है।</p> <p>(ii) मानचित्र में लिखित विवरण मानचित्र विश्लेषण के लिए अति अनिवार्य होते हैं।</p> <p>(iii) प्रायः मानचित्र में प्रदर्शित लक्षण अदृश्य होते हैं चाहे वे मात्रात्मक हों या विश्लेषणात्मक। अर्थात् केवल सापेक्षिक स्थिति ही मानचित्र पर अंकित होती है।</p> <p>(iv) इस प्रकार की तकनीक मानचित्र प्रक्रिया में उपयोग नहीं की जाती है।</p>



वायु फोटोचित्र	मानचित्र
<p>③ <u>मापनी / मापीय शुद्धता (Metric Accuracy)</u> के आधार पर</p> <p>(i) वायु फोटोग्राफ ज्यामितीय रूप से शुद्ध नहीं होते</p> <p>(ii) वायु फोटोचित्र केन्द्रीय प्रक्षेप पर निर्मित होते हैं।</p> <p>(iii) फोटोचित्रों पर मापक समान रूप से शुद्ध नहीं रहता है।</p> <p>(iv) फोटोचित्रों के उच्चावचन एवं झुकाव विस्थापन की समस्या बनी रहती है जिन्हें संशोधित कर शुद्ध किया जाता है।</p> <p>(v) वायु फोटो चित्रों में विक्रमान शुद्ध नहीं होता है।</p>	<p><u>Accuracy</u> के आधार पर</p> <p>(i) मानचित्र पर चरतलीय लक्षणों को ज्यामितीय रूप से प्रदर्शित किया जाता है।</p> <p>(ii) मानचित्र में भूधरातल के त्रिविम स्वरूप को यथाआकृतिक प्रक्षेप पर प्रदर्शित किया जाता है।</p> <p>(iii) मानचित्र पर मापक समान रूप से एक तथा शुद्ध रहता है।</p> <p>(iv) मानचित्रों में विस्थापन जैसी कोई समस्या नहीं रहती है तथा इन्हें निर्विकार रूप से प्रयोग किया जाता है।</p> <p>(v) मानचित्र में विक्रमान शुद्ध होता है।</p>
<p>④ <u>पारिशिक्षण आवश्यकता (Training Requirement)</u> के आधार पर</p> <p>(i) वायु फोटोचित्र चरतलीय विवरण का विश्वसनीय असम्पादित (Unedited) अंकन है जो कि प्रकाश दशाओं, कैमरा लेंस की श्लेषशीलता, विस्तार सीमा तथा मुद्रित कागज की उत्तमता का सामूहिक प्रतिफल है।</p> <p>(ii) यद्यपि फोटोचित्रों में पृथ्वी के चरतल का वास्तविक चित्रण (Orthographic) होता है जो देखने में आती आसानी लगता है परन्तु वास्तव में ऐसा होता नहीं है, अतः उपयोगकर्ता को फोटोचित्रों के अध्ययन से प्राप्त करने के लिए विशेष पारिशिक्षण की आवश्यकता होती है।</p> <p>(iii) वास्तव में यह रुचिपूर्ण विज्ञान है।</p>	<p>(i) मानचित्रों को आँखों से देखकर तैयार किया जाता है जिससे इनका उपयोग सरल एवं सुविधाजनक हो सके। इन्हें आसानी से समझा जा सकता है क्योंकि ये सहज विवरणयुक्त नहीं होते हैं। मानचित्रों के प्रतीकवादी चिन्ह (Symbolization), स्नामान्यीकरण (Generalization), उपयुक्त यथार्थवादी रंगीन स्कीम तथा स्थिति व्याख्या (Annotation) सुनिश्चित करते हैं कि मानचित्र की विषयवस्तु को जितनी जल्दी सम्भव हो समझा जा सके।</p> <p>(ii) मानचित्रों को समझे के लिए बहुत कम पारिशिक्षण की आवश्यकता होती है।</p> <p>(iii) मानचित्र निर्माण एक कला है।</p>