

# 基于人工智能技术的云遥感反演 与深对流识别和追踪













### 云在**全球能量平衡调节**以及**灾害天气预测预**警中起到了 至关重要的作用**, 云物理特性**对于**改善气候模式和气象预报效 果**具有重要意义。









# 云反演研究进展及科学问题

▶ 传统的物理算法





基于最优估计的 红外多通道方法 (Wang et al., 2016; Iwabuchi et al., 2016;)

由于黑体原理,传统的红外裂窗法和基 于最优估计红外多通道方法的在光学厚 云(COT>10)的反演中受到限制

# 云反演研究进展及科学问题

### ≻ 机器学习方法(点到点)

COT:云光学厚度; CTH:云顶高度; CTT:云顶气压; CBH:云底高度; H8: Himawari-8; AHI: Advanced Himawari Imager; GOES-16: Geostationary Operational Environmental Satellite-R Series; ABI: Advanced Baseline Imager;



# 云反演研究进展及科学问题





面到面的深度学习模型可以获取周围云的空间结构信息,但目 前只应用在极轨卫星上,无法在某个区域获取连续的云变化

### > 1. 结合静止卫星和极轨卫星观测优势



### > 2. 采用面到面深度学习网络建立关系



从面的角度获取周围云的信息, 弥补热红外辐射反演夜间厚云的缺陷









### 静止卫星云参数反演技术路线



#### ◆ 面到面及全天候静止卫星云参数反演方法

### 深度学习ResUnet模型介绍

➢ ResUnet模型框架: 语义分割网络(Unet)+残差神经网络(Resnet)



#### ◆ 内部残差块的跳跃链接:缓解深度神经网络增加深度带来的梯度消失问题

#### 以CALIPSO云相态产品为标准

#### ▶ 云相态识别混淆矩阵



#### > 云检测整体准确率

云检测	FY4A-L2	H8-L2	预训练模型	迁移模型
准确率	79.54%	84.57%	82.09%	88.12%

◆ 基于迁移学习模型反演的CLP产品在云相态识别和云检测方面明显优

#### 于静止卫星官方二级云产品

### FY4A/AGRI 成像仪云特性反演

#### > 云特性产品的联合概率密度分布

#### 以MODIS云特性产品为标准



## FY4A/AGRI 预训练模型云反演个例展示

### ▶ 2020年04月26日\_UTC\_04:00云相态空间分布



(c) H8-L2 CLP







Clear

### FY4A/AGRI 预训练模型云反演个例展示

#### > 2020年04月26日\_UTC\_04:00云属性空间分布



◆ 空间分布上: 预训练模型与H8-L2具有较好对应关系, 弥补太阳耀光区的云产品缺失

### FY4A/AGRI 迁移模型云反演个例展示





◆ 全圆盘; 全天候; 高频次; 高效率

Zhijun Zhao, Feng Zhang\*, et al, 2023, IEEE TGRS **15** 

# Himawari-8/AHI 成像仪云特性反演

### 以MODIS云特性产品为标准



▶ 云特性产品的联合概率密度分布



CER 精度评估

COT 精度评估



CTH 精度评估

◆ 迁移模型反演结果的精度高于Himawari-8官方云产品

# Himawari-8/AHI 成像仪云特性反演

≻ 云特性产品的评估

#### 以CALIPSO和Cloudsat主动探 测云产品为标准

CTH (0-18km)	RMSE	MAE
模型白天	1.73	1.10
模型夜间	2.58	1.51
H8 白天	2.48	1.73

COT (0-100)	RMSE	MAE
模型白天	15.34	9.92
模型夜间	16.85	10.81
H8 白天	23.16	11.05

CER (0-60μm)	RMSE	MAE
模型白天	11.18	7.87
模型夜间	12.64	9.12
H8 白天	14.81	10.67

◆ 迁移模型反演结果的精度均高于 Himawari-8官方云产品

### Himawari-8/AHI 成像仪云特性反演

➢ 同一时刻下Himawari-8云产品、MODIS云产品以及ResUnet反演结果个例展示



#### 迁移模型云产品的优点: 填补夜间、精度高于Himawari-8

Jingwei Li, Feng Zhang\*, et al, 2023, IEEE TGRS (under review) 18









▶ 对流识别和追踪技术路线图



云微物理特性

◆利用Himawari-8官方云反演产品,改进传统的基于观测亮温的DCS 追踪算法,实现对深对流系统更精准的识别和追踪,并评估基于云微 物理特性的DCS追踪算法的优势;

### ≻ 深对流 (DCS) 识别



◆ 根据ISCCP云分类标准,使用云顶高度阈值7km来提取高云。再根据云 光学厚度阈值23和3.6,将高云进一步划分为深对流云(对流核),卷层 云(层状云区),卷云(卷云云砧)。

#### ≻ 深对流 (DCS) 追踪



- (a) 区域生长法中使用的具有10连接点的三维时空域它包括8个空间连接点, 2个时间连接点;
- (b) DCS的投影图,假设DCS的光学厚度从深对流核向云砧边缘逐步递减;
- (c) 迭代使用光学厚度阈值在三维空间内识别追踪DCS。
- (d) DCS识别追踪结果,不同颜色代表不同的DCS。

#### ◆ DCS追踪算法的核心是区域生长法,它能够模拟三维时空内的对流核生长成 DCS的过程

基于云微物理特性的

TOOCAN-CLP云追踪算法

#### ➤ TOOCAN-CLP追踪算法验证



◆ TOOCAN-CLP算法可有效地识 别追踪到内陆地区新生的DCS

◆ TOOCAN-CLP算法探测的深对流 核与降水范围具有更高的一致性



◆ TOOCAN-CLP算法可以消除 局地大气和地表条件的干扰, 直接反应云的状态,因而更适 用于不同地区的不同大气环境

### ▶ 不同云分类方法与CALIPSO卫星观测结果的对比

(a) Cloud type defined by AHI cloud product (2016-08-07 04:50)



- ◆ 由云产品定义的云类型:
- 1) 能够更有效区分高云(深对流核、云砧) 和中低云,这有助于深对流系统的识别。



2) 有效识别高度较低的深对流云

#### 3) 有效区分深对流核和与其相连的云砧

Wenwen Li, Feng Zhang \*, et al, 2020, Climate Dynamics

[1] Wenwen Li, Feng Zhang\*, et al., 2020: The semi-diurnal cycle of deep convective systems over Eastern China and its surrounding seas in summer based on an automatic tracking algorithm, *Climate Dynamics*. https://doi.org/10.1007/s00382-020-05474-1.

[2] Wenwen Li, Feng Zhang, et al., 2021: Cloud detection and classification algorithms for Himawari-8 imager measurements based on deep learning, *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*, 60, 1-17. https://doi.org/10.1109/TGRS.2022.3153129.

[3] Zhijun Zhao, Feng Zhang\*, et al., 2023: Cloud identification and properties retrieval of the Fengyun-4A satellite using a ResUnet model, *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*. https://doi.org/ https://doi.org/10.1109/TGRS.2023.3252023.

[4] Jingwei Li, Feng Zhang\*, et.al., 2023: Transfer-learning-based approach to retrieve the cloud properties using diverse remote sensing datasets, *IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing*.

[5] XUAN TONG, Jingwei Li, Feng Zhang\*, et.al., 2023:,The deep-learning based fast efficient nighttime retrieval of thermodynamic phase from AHI, *Geophysical research letters*,.