

# NEW TECHNOLOGIES-IMPACT & EXPLOITATION IN PROJECT MANAGEMENT

Η ΣΥΜΒΟΛΗ ΤΗΣ ΤΕΧΝΗΤΗΣ ΝΟΗΜΟΣΥΝΗΣ  
ΣΤΗ ΔΙΑΧΕΙΡΙΣΗ ΤΗΣ ΠΟΛΙΤΙΣΤΙΚΗΣ ΚΛΗΡΟΝΟΜΙΑΣ



Εισηγητής: Κυριακή Α. Τυχόλα  
Ημερομηνία: 6/7/2023

# ΕΙΣΑΓΩΓΗ

- Διατήρηση της ταυτότητας της πόλης
- Ιστορική σημασία
- Κοινωνικοοικονομική ανάπτυξη
- Διατήρηση πολιτιστικής κληρονομιάς
- Χρήση νέων τεχνολογιών-Ορθές λήψεις αποφάσεων
- Στρατηγικές ανάπτυξης-Μέτρα προστασίας
- Θέσπιση δομών διακυβέρνησης και κατευθυντήριες γραμμές για τη χρήση της τεχνητής νοημοσύνης εντός του οργανισμού. Με τον τρόπο αυτό εξασφαλίζεται ότι η τεχνολογία χρησιμοποιείται με ηθικό και υπεύθυνο τρόπο, σύμφωνα με τις αξίες του οργανισμού.

# Η ΉΝΝΟΙΑ ΤΟΥ PROJECT MANAGEMENT



Καθορισμός στόχων του έργου (κριτήριο επιτυχίας, δημιουργία ενός καταλόγου, παραδοχές, κίνδυνοι, εμπόδια)



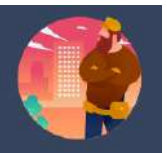
Σχεδιασμός - Καθορισμός του σχεδίου και του πεδίου εφαρμογής του έργου, ορισμός χρόνου και εκτίμησης κόστους, προϋπολογισμός, πόρος απαιτήσεις



Εκτέλεση - Κατανομή των πόρων σε εργασίες, ορισμός της ομάδας έργου, αρμοδιότητες και οργάνωση



Παρακολούθηση και έλεγχος – Θέσπιση σύστημα υποβολής εκθέσεων, έλεγχος της διαδικασίας του έργου, αναθεώρηση σχεδίων έργων



Αξιολόγηση - Πραγματοποίηση γενικής αξιολόγησης σχετικά με επιτυχία του σχεδίου μετά την ολοκλήρωση του σχεδίου και έγκριση του πελάτη, διδάγματα κ.λπ., προετοιμασία όλων των εγγράφων του σχεδίου

Η Ικανότητα επίλυσης δύσκολων προβλημάτων» (Minsk, 1958)

Τα συστήματα υπολογιστών που μιμούνται γνωστικές λειτουργίες που συνδέονται γενικά με ανθρώπινα χαρακτηριστικά, όπως η μάθηση, ομιλία, επίλυση προβλημάτων, οπτική αντίληψη, φυσική κατανόηση της γλώσσας, και τη λήψη αποφάσεων (Russel και Norvig, 2016)

## **Μηχανική μάθηση**

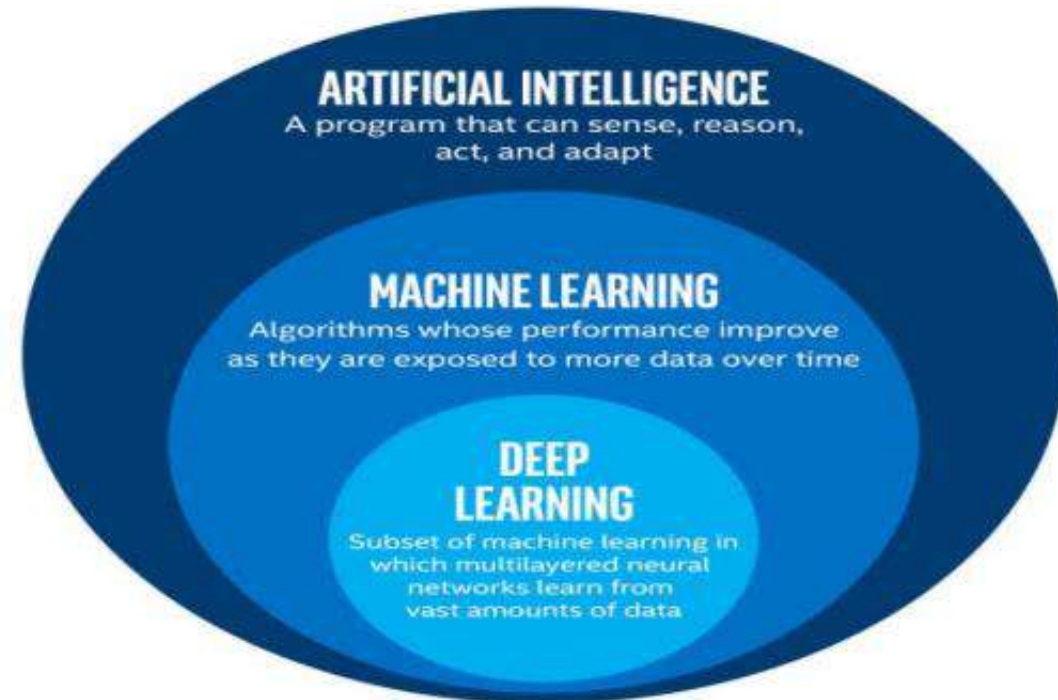
Εποπτευόμενη (πρόβλεψη μέσω συναρτήσεων και μοντέλων πχ. παλινδρόμηση)

Μη εποπτευόμενη (ομαδοποίηση και αξιολόγηση δεδομένων χωρίς γνώση a priori)

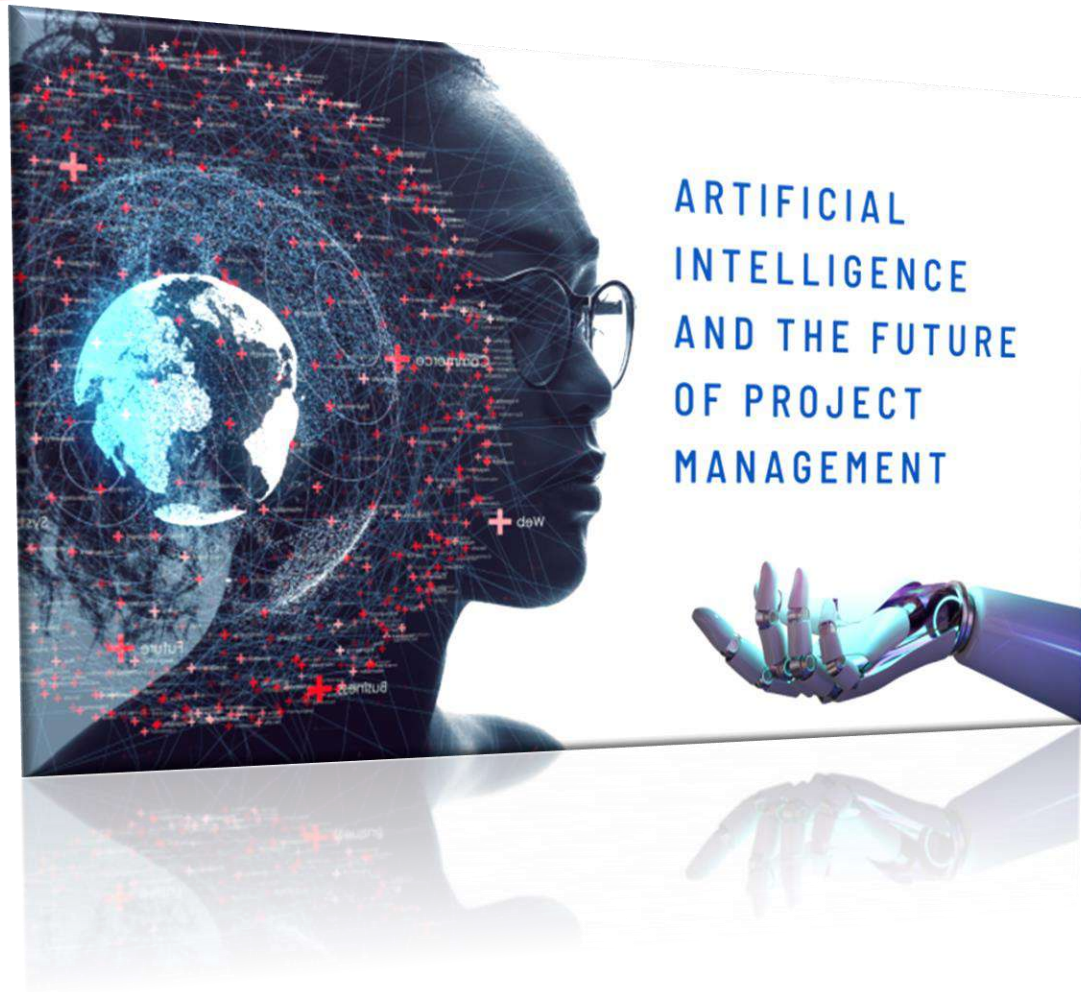
Ενισχυτική μάθηση (πρόγνωση μοντέλων σε συγκεκριμένο πλαίσιο, αφαίρεση περιττών πληροφοριών)

## **Βαθιά μάθηση**

Artificial Neural Networks ANN , CNN, fuzzy logic GAN  
γενετικοί αλγόριθμοι



# ΤΕΧΝΗΤΗ ΝΟΗΜΟΣΥΝΗ ΚΑΙ ΔΙΑΧΕΙΡΙΣΗ ΈΡΓΩΝ



☐ Αυτοματοποίηση των εργασιών

☐ Διαχείριση κινδύνων

☐ Κόστος

☐ Βελτίωση της λήψης αποφάσεων

## Η συμβολή της τεχνητής νοημοσύνης στην προστασία της πολιτιστικής κληρονομιάς

- Αρχιτεκτονικός και Πολεοδομικός σχεδιασμός μιας πόλης (Πηγές δεδομένων για μακροπρόθεσμες καταγραφές)
- Ανακατασκευή και συντήρηση κτηρίων (Φάση ανάκαμψης)
- Ανακατασκευή τρισδιάστατων μοντέλων (Φωτογραμμετρία)
- Φωτοερμηνεία (Πολιτισμός-Λαογραφία-Αρχαιολογία, Τεκμηρίωση πολιτιστικής κληρονομιάς)
- Εφαρμογές σε πραγματικό χρόνο (αναγνώριση αντικειμένων, ρομποτική)

## CASE STUDY

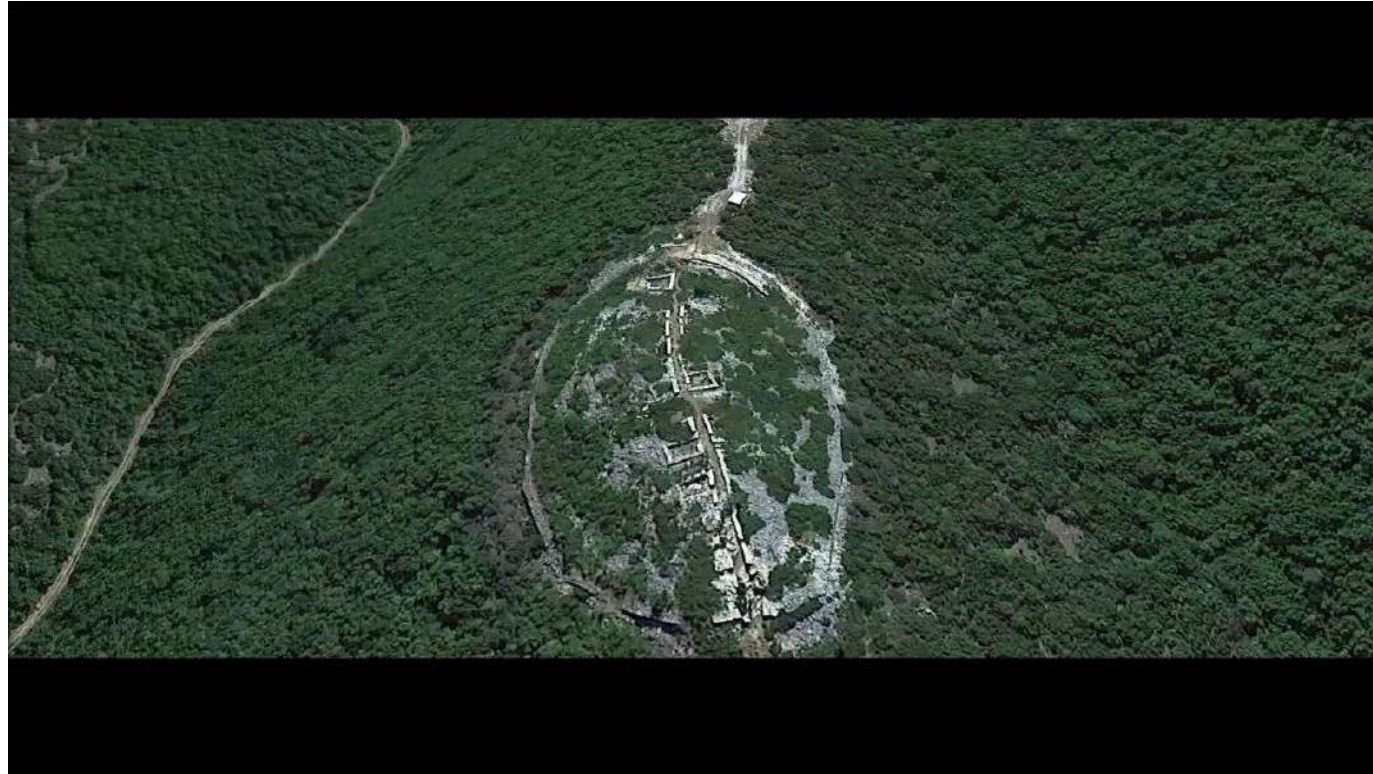
- ❑ Photogrammetry application (3D modelling)
- ❑ Computer vision (object recognition)
- ❑ Gis-Machine and Deep learning methods (Landcover)

# PHOTOGRAMMETRY METHODS

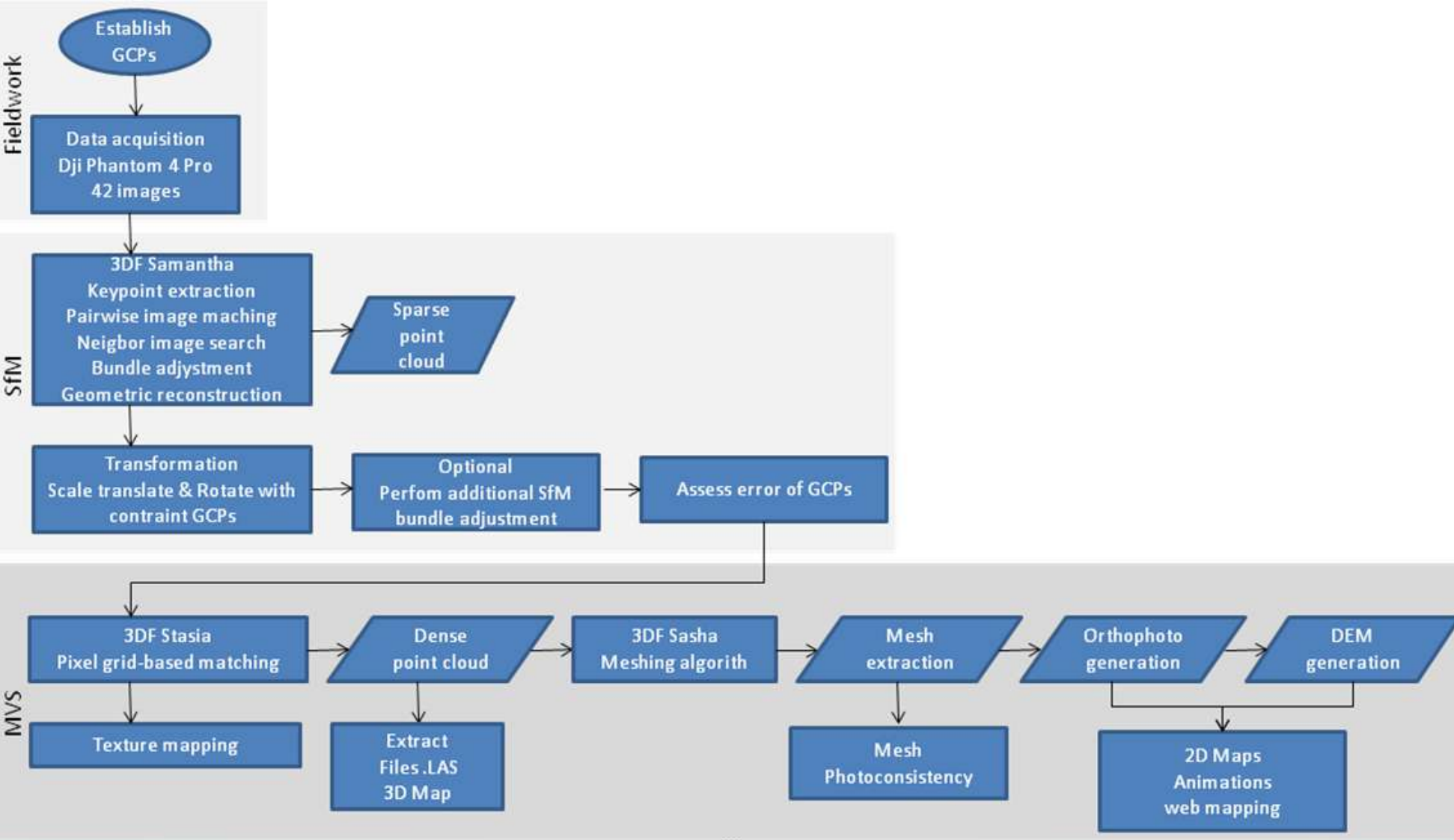
- Ψηφιακά μοντέλα υψηλής ποιότητας και λεπτομέρειες
- Μετρικός έλεγχος του αντικειμένου χωρίς φυσική παρουσία ή επηρεασμός εύθραυστων αντικειμένων και υλικών
- Σύντομος χρόνος, Μειωμένο κόστος και Αυτοματισμός βάσει φωτογραφιών
- Συνδυασμός των παραπάνω δυνατοτήτων με την υπολογιστική όραση

## ARCHAEOLOGICAL SITE PLATANIA, DRAMA

Η Ακρόπολη της Πλατανιάς είναι μέρος ενός συγκροτήματος οχυρώσεων στην περιοχή Παρανεστίου Δράμας. Συνολικά υπάρχουν 7 ακροπόλεις οι οποίες έχουν οπτική επαφή μεταξύ τους. Ανασκαφές αποκάλυψαν ότι η περιοχή κατοικούνταν από τους προϊστορικούς χρόνους έως τη βυζαντινή περίοδο.



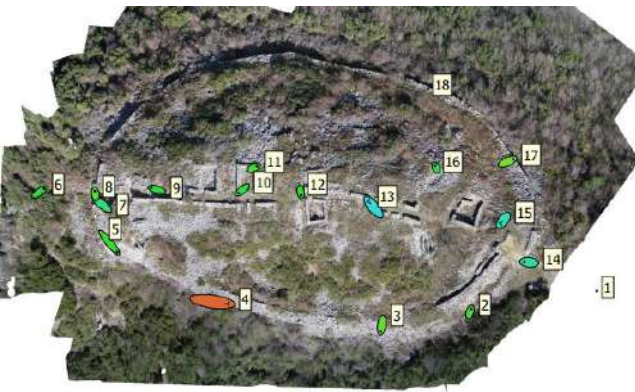
# PHOTOGRAMMETRY WORKFLOW



# PHOTOGRAMMETRY WORKFLOW



Flight plan



Control points      Check points

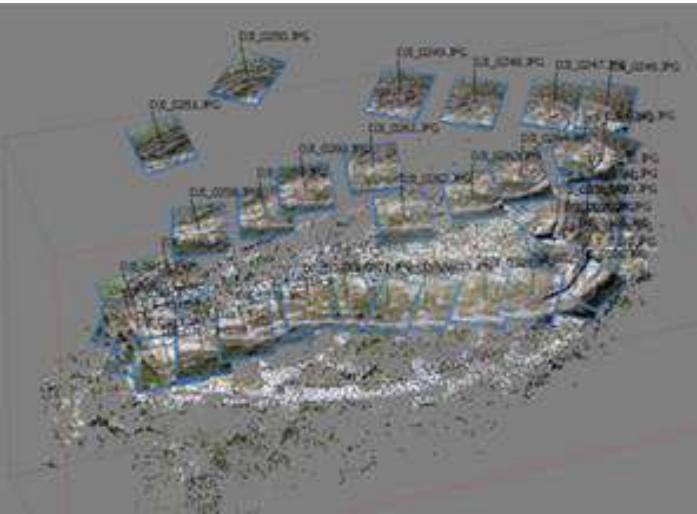
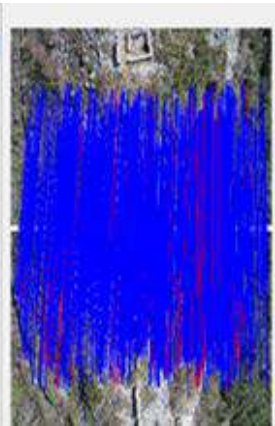
GCP

| Label | X error (cm) | Y error (cm) | Z error (cm) | Total (cm) | Image (pix) |
|-------|--------------|--------------|--------------|------------|-------------|
| 1     |              |              |              |            |             |
| 10    | -1.10546     | -1.06793     | -1.93565     | 2.47169    | 0.194 (4)   |
| 11    | 0.839776     | 0.103824     | 0.902721     | 1.2373     | 0.161 (2)   |
| 12    | 0.268584     | -1.05113     | -0.980761    | 1.4625     | 0.135 (2)   |
| 14    | -2.698       | 1.45025      | -3.27571     | 4.48472    | 0.105 (2)   |
| 16    | 0.0350166    | 0.480156     | -1.06448     | 1.16828    | 0.147 (2)   |
| 17    | 2.3189       | 1.15753      | 3.20486      | 4.12168    | 0.118 (8)   |
| 18    |              |              |              |            |             |
| 2     | 0.453786     | -0.137504    | 0.120985     | 0.489353   | 0.117 (4)   |
| 3     | -0.521662    | -2.1577      | 2.23806      | 3.15225    | 0.132 (4)   |
| 5     | 2.53699      | -2.66252     | 1.24788      | 3.88362    | 0.192 (5)   |
| 6     | 1.22429      | 1.0697       | 1.27425      | 2.06564    | 0.160 (5)   |
| 7     | -1.71632     | 1.42355      | -5.43406     | 5.87377    | 0.138 (6)   |
| 8     | -0.0523508   | 0.943992     | 4.08397      | 4.19198    | 0.225 (7)   |
| 9     | -1.58229     | 0.451059     | -0.491752    | 1.71724    | 0.075 (3)   |
| Total | 1.48123      | 1.29966      | 2.51629      | 3.19607    | 0.157       |

Coordinates-RMS

| Image            | Total | Valid | Invalid |
|------------------|-------|-------|---------|
| 08_0259.JPG 2232 | 2038  | 194   |         |
| 08_0261.JPG 1650 | 1576  | 74    |         |
| 08_0320.JPG 930  | 856   | 74    |         |
| 08_0319.JPG 846  | 764   | 82    |         |
| 08_0258.JPG 843  | 702   | 141   |         |
| 08_0262.JPG 709  | 665   | 44    |         |
| 08_0321.JPG 631  | 590   | 41    |         |
| 08_0318.JPG 440  | 379   | 61    |         |
| 08_0249.JPG 371  | 350   | 21    |         |
| 08_0322.JPG 323  | 303   | 20    |         |
| 08_0323.JPG 140  | 133   | 7     |         |
| 08_0263.JPG 92   | 89    | 3     |         |
| 08_0317.JPG 66   | 41    | 25    |         |
| 08_0251.JPG 47   | 33    | 14    |         |
| 08_0248.JPG 45   | 41    | 4     |         |
| 08_0316.JPG 31   | 12    | 19    |         |
| 08_0250.JPG 28   | 21    | 7     |         |
| 08_0315.JPG 8    | 0     | 8     |         |

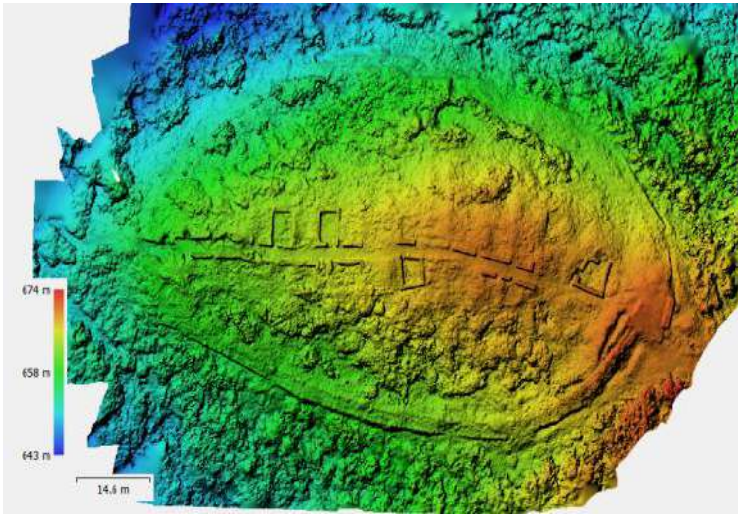
Image matching



Align camera



Orthomosaic



Resolution 2.92cm/pix point density 0.117 points/cm<sup>2</sup>

Digital Surface Model-DSM

# AUGMENTED AND VIRTUAL REALITY

3D model visualization



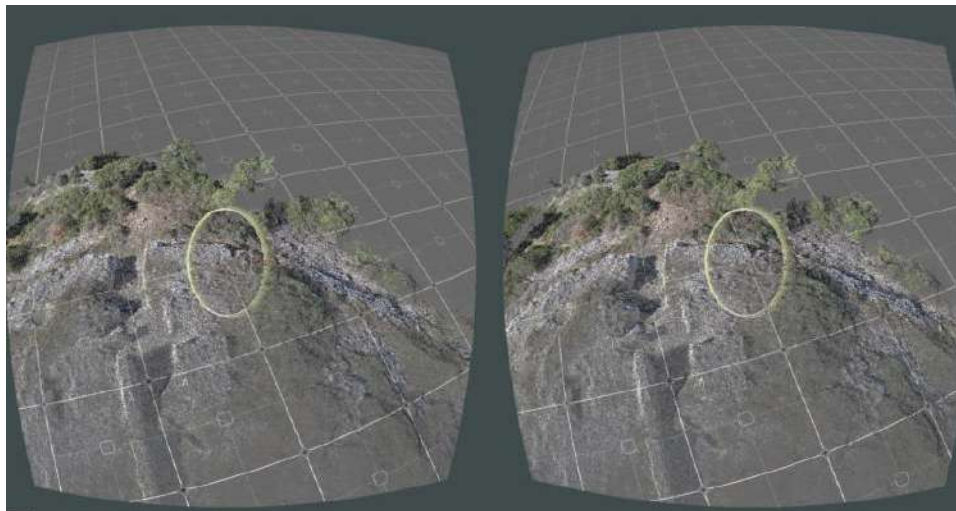
<https://skfb.ly/ooN7t>

[https://www.youtube.com/watch?v=M3\\_kY4m7JO0](https://www.youtube.com/watch?v=M3_kY4m7JO0)



<https://www.youtube.com/watch?v=JZeXmNMlf10>

Virtual Reality



## CASE STUDY

- ❑ Photogrammetry application (3D modelling)
- ❑ Computer vision (object recognition)
- ❑ Gis-Machine and Deep learning methods (Landcover)

# Image matching



Input image

Look for stable &  
accurate features

Affine

Rotation &  
angle

Invariance to  
transformations

Feature  
detection

Shape  
estimation

Orientation  
assignment

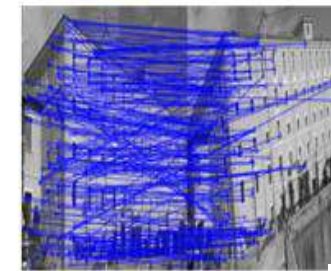
Feature  
description

Feature  
matching

- Identify interest points
- Position & scale

- Extract vector  
descriptor surrounding  
each interest point

- Correspondence  
between descriptors

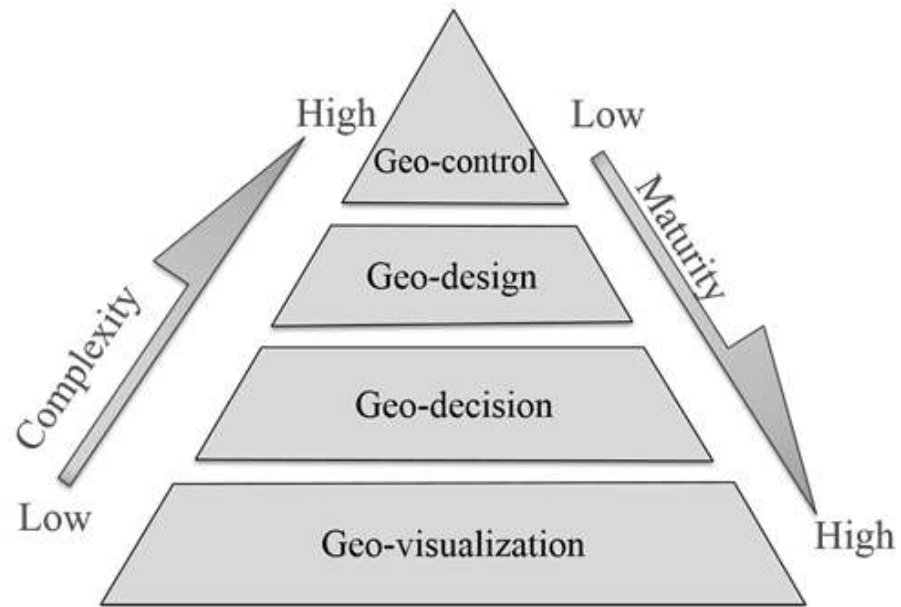


## CASE STUDY

- ❑ Photogrammetry application (3D modelling)
- ❑ Computer vision (object recognition)
- ❑ GIS-Machine and Deep learning methods (Landcover)

# GIS AND ARTIFICIAL INTELLIGENCE

## Geo-intelligence Pyramid



- ❑ Συνδυασμός τεχνητής νοημοσύνης με διάφορες λειτουργίες GIS, συμπεριλαμβανομένων αλγορίθμων επεξεργασίας χωρικών δεδομένων και ανάλυσης (GeoAI)
- ❑ Γεωνοημοσύνη: Γεωχωρική απεικόνιση, ανάλυση, λήψη αποφάσεων, σχεδιασμός και έλεγχος με βάση τις τεχνολογίες GIS, τηλεπισκόπησης και GPS.
- ❑ Εφαρμογές (Πολοδομία, Συγκοινωνίες, Πρόσβαση στις υπηρεσίες γενικού οικονομικού ενδιαφέροντος, Διαχείριση πόρων, Τουρισμός, Ασθένειες, real-time applications, Αστική ανάπτυξη)

# LANDUSER/LANDCOVER (LULC)CLASSIFICATION

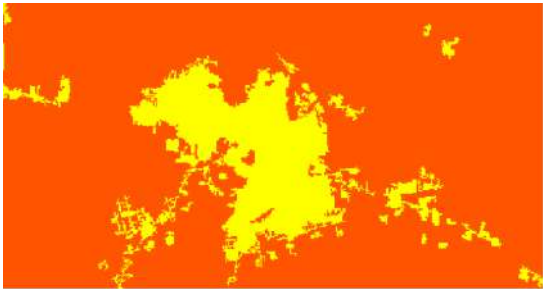
- Η κάλυψη γης αναφέρεται στην κάλυψη της επιφάνειας του εδάφους (βλάστηση, οι αστικές υποδομές, το νερό, το γυμνό έδαφος) και παρέχει πληροφορίες σχετικές με δραστηριότητες όπως η θεματική χαρτογράφηση και η ανάλυση ανίχνευσης μεταβολών.
- Η χρήση της γης αναφέρεται στον σκοπό που εξυπηρετεί η γη (αναψυχή, το φυσικό περιβάλλον της άγριας ζωής ή η γεωργία).
- Η χρήση και κάλυψη Γης (LULC) μαζί αναφέρονται στην κατηγοριοποίηση ή ταξινόμηση των ανθρώπινων δραστηριοτήτων και των φυσικών στοιχείων ενός τοπίου σε δεδομένη χρονική στιγμή.
- Οπτικοποίηση της υφιστάμενης κατάστασης-Αναγκαιότητα παρεμβάσεων
- Κατανόηση των χαρακτηριστικών, των σχέσεων και αλληλεξαρτήσεων μεταξύ των οντοτήτων
- Μέτρα προστασίας και στρατηγικές ανάπτυξης

# LULC CLASSIFICATION- MACHINE LEARNING METHODS

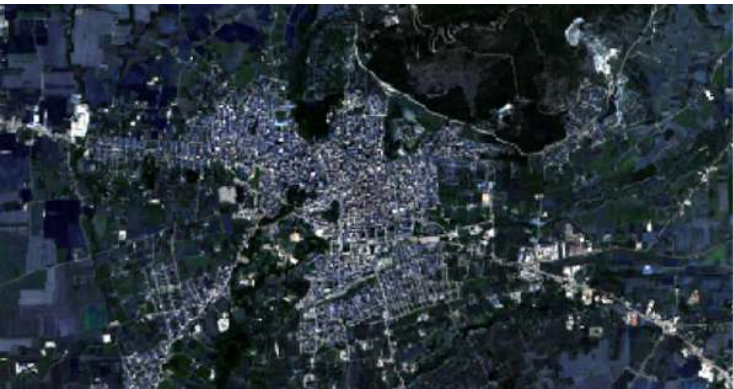
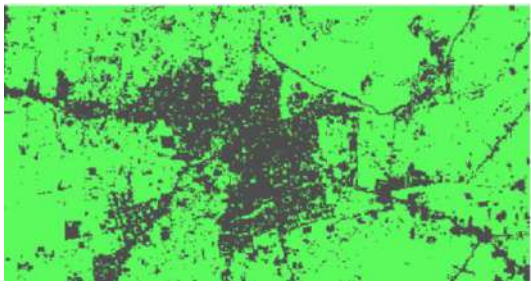
SVM



Random Forest



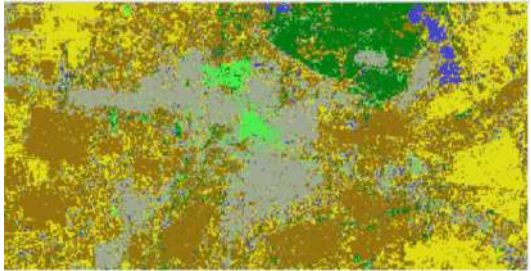
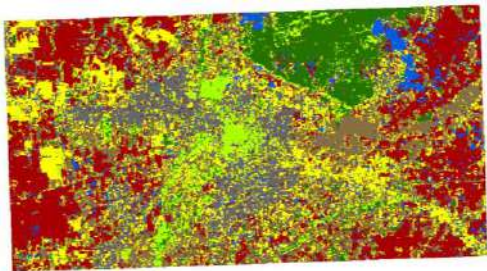
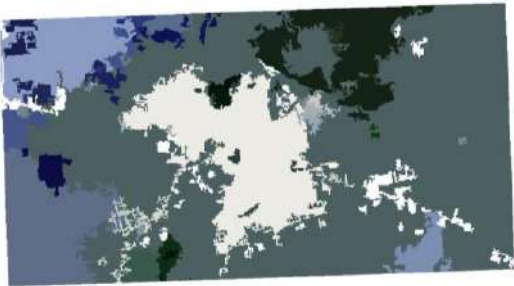
Maximum Likelihood Classifier



| OBJECTID * | ClassValue | C_0      | C_1 | Total | U_Accuracy | Kappa   |
|------------|------------|----------|-----|-------|------------|---------|
| 1          | C_0        | 69       | 15  | 84    | 0.821429   | 0       |
| 2          | C_1        | 1        | 15  | 16    | 0.9375     | 0       |
| 3          | Total      | 70       | 30  | 100   | 0          | 0       |
| 4          | P_Accuracy | 0.985714 | 0.5 | 0     | 0.84       | 0       |
| 5          | Kappa      | 0        | 0   | 0     | 0          | 0.56044 |

| OBJECTID * | ClassValue | C_0 | C_1      | Total | U_Accuracy | Kappa    |
|------------|------------|-----|----------|-------|------------|----------|
| 1          | C_0        | 69  | 15       | 84    | 0.821429   | 0        |
| 2          | C_1        | 0   | 16       | 16    | 1          | 0        |
| 3          | Total      | 69  | 31       | 100   | 0          | 0        |
| 4          | P_Accuracy | 1   | 0.516129 | 0     | 0.85       | 0        |
| 5          | Kappa      | 0   | 0        | 0     | 0          | 0.595469 |

| ClassValue | C_0      | C_1      | Total | U_Accuracy | Kappa    |
|------------|----------|----------|-------|------------|----------|
| C_0        | 61       | 11       | 72    | 0.847222   | 0        |
| C_1        | 1        | 27       | 28    | 0.964286   | 0        |
| Total      | 62       | 38       | 100   | 0          | 0        |
| P_Accuracy | 0.983871 | 0.710526 | 0     | 0.88       | 0        |
| Kappa      | 0        | 0        | 0     | 0          | 0.731664 |

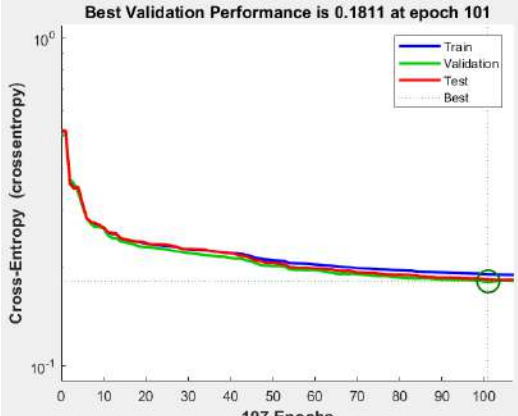
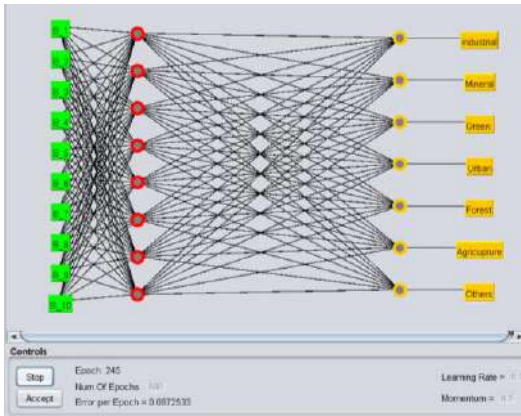
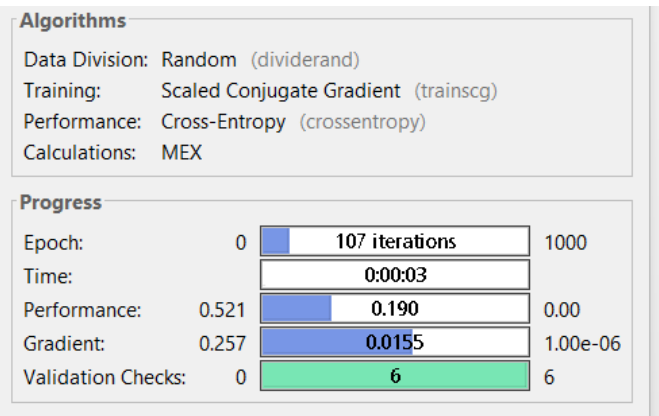
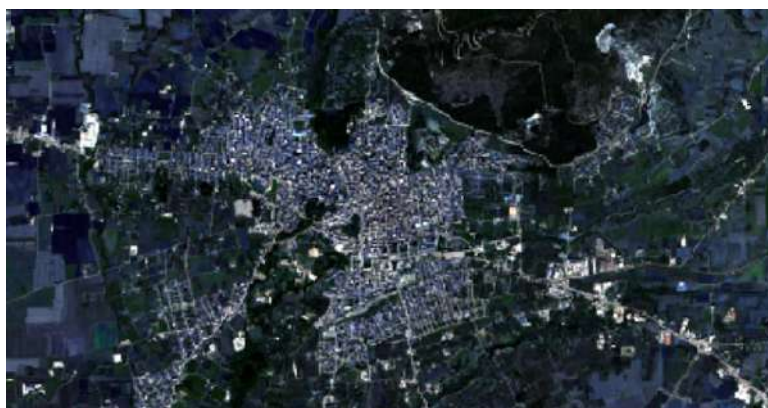


| ClassValue | C_0     | C_1      | C_2 | C_3      | C_4      | C_5 | C_6      | Total | U_Accuracy | Kappa    |
|------------|---------|----------|-----|----------|----------|-----|----------|-------|------------|----------|
| C_2        | 1       | 1        | 8   | 0        | 0        | 0   | 0        | 10    | 0.8        | 0        |
| C_3        | 0       | 0        | 0   | 30       | 0        | 0   | 0        | 10    | 1          | 0        |
| C_4        | 0       | 0        | 0   | 1        | 9        | 0   | 0        | 10    | 0.9        | 0        |
| C_5        | 0       | 0        | 0   | 0        | 0        | 10  | 0        | 10    | 1          | 0        |
| C_6        | 2       | 1        | 0   | 2        | 2        | 0   | 36       | 43    | 0.88889    | 0        |
| Total      | 27      | 14       | 8   | 14       | 11       | 10  | 57       | 141   | 0          | 0        |
| P_Accuracy | 0.88889 | 0.714286 | 1   | 0.714286 | 0.818182 | 1   | 0.982456 | 0     | 0.900709   | 0        |
| Kappa      | 0       | 0        | 0   | 0        | 0        | 0   | 0        | 0     | 0          | 0.868083 |

| ClassValue | C_0      | C_1      | C_2      | C_3 | C_4 | C_5 | C_6      | Total | U_Accuracy | Kappa    |
|------------|----------|----------|----------|-----|-----|-----|----------|-------|------------|----------|
| C_2        | 0        | 0        | 10       | 0   | 0   | 0   | 0        | 10    | 1          | 0        |
| C_3        | 1        | 0        | 0        | 14  | 0   | 0   | 0        | 15    | 0.933333   | 0        |
| C_4        | 0        | 1        | 0        | 0   | 8   | 0   | 1        | 10    | 0.8        | 0        |
| C_5        | 0        | 1        | 1        | 0   | 0   | 17  | 0        | 19    | 0.894737   | 0        |
| C_6        | 1        | 0        | 0        | 0   | 0   | 0   | 25       | 26    | 0.961538   | 0        |
| Total      | 21       | 12       | 11       | 14  | 8   | 17  | 27       | 110   | 0          | 0        |
| P_Accuracy | 0.904762 | 0.833333 | 0.909091 | 1   | 1   | 1   | 0.925926 | 0     | 0.936164   | 0        |
| Kappa      | 0        | 0        | 0        | 0   | 0   | 0   | 0        | 0     | 0          | 0.924026 |

| Class | PixelSum | Percentage %       | Area [metre*2] |
|-------|----------|--------------------|----------------|
| 1     | 2657     | 3.1803219821653004 | 1057700.83917  |
| 2     | 2565     | 3.0702016877132086 | 1021077.40825  |
| 3     | 16232    | 19.42965021246035  | 6461648.48376  |
| 4     | 7356     | 8.804835717278113  | 2928282.78995  |
| 5     | 34987    | 41.878029804297086 | 13927654.97173 |
| 6     | 19748    | 23.63756059608594  | 7861300.77977  |

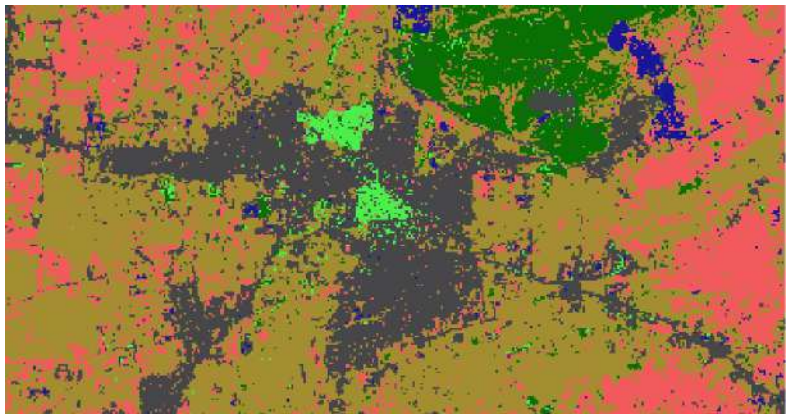
# LULC CLASSIFICATION- DEEP LEARNING METHODS



=== Confusion Matrix ===

|     | a   | b   | c   | d   | e   | f   | g | <-- classified as |
|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|---|-------------------|
| 349 | 69  | 44  | 292 | 47  | 169 | 81  |   | a = industrial    |
| 66  | 390 | 3   | 25  | 23  | 145 | 48  |   | b = Mineral       |
| 70  | 27  | 156 | 134 | 91  | 12  | 24  |   | c = Green         |
| 120 | 26  | 39  | 853 | 56  | 15  | 11  |   | d = Urban         |
| 7   | 43  | 60  | 4   | 601 | 48  | 7   |   | e = Forest        |
| 93  | 94  | 24  | 89  | 67  | 508 | 175 |   | f = Agricupture   |
| 30  | 45  | 0   | 58  | 3   | 88  | 336 |   | g = Others        |

|                             |           |
|-----------------------------|-----------|
| Correlation coefficient     | 0.9686    |
| Mean absolute error         | 0.4879    |
| Root mean squared error     | 0.5906    |
| Relative absolute error     | 28.9794 % |
| Root relative squared error | 29.7425 % |
| Total Number of Instances   | 3459      |



## ΣΥΜΠΕΡΑΣΜΑΤΑ

- ❑ Απεικόνιση περιοχών ακόμη και σε μη προσβάσιμους χώρους λόγω φυσικών και τεχνητών εμποδίων (ποτάμια, βουνά, κτίρια, βλάστηση, περιοχές Natura)
- ❑ Δεν απαιτείται επιτόπια εργασία με εξαίρεση τη συλλογή των δεδομένων
- ❑ Δεδομένα υψηλής χωρικής ανάλυσης
- ❑ Γρήγορες και ακριβείς μετρήσεις σε οποιαδήποτε κλίμακα απευθείας από τα μοντέλα χωρίς φυσική παρουσία.
- ❑ Διατήρηση ιστορικότητας των δεδομένων
- ❑ Μείωση χρόνου και ελαχιστοποίηση κόστους

# ΠΡΟΚΛΗΣΕΙΣ ΚΑΙ ΜΕΛΛΟΝΤΙΚΕΣ ΚΑΤΕΥΘΥΝΣΕΙΣ

- ☐ Έλλειψη γνώσης και εμπιστοσύνης της τεχνητής νοημοσύνης-Ενημέρωση και εκπαίδευση
- ☐ Αξιοπιστία και εγκυρότητα λήψης αποφάσεων
- ☐ Εγγενείς αποκλίσεις των αλγορίθμων AI-Προκατάληψη
- ☐ Ενσωμάτωση σε υφιστάμενα συστήματα
- ☐ Έλλειψη ή ανεπάρκεια δεδομένων
- ☐ Κόστος εφαρμογής-Περιορισμένοι πόροι
- ☐ Δεοντολογικά και νομικά ζητήματα

Ευχαριστώ για την προσοχή σας