

GRASS GIS 7

II. rész

Mottó:

Computers are like air conditioners - they stop working properly when you open Windows.

DXF fájlból topológia

File/Import vector data/DXF import - DXF rétegek önálló térképekre (telek, x) vagy v.in.dxf – szelektált DXF rétegek tartalma egy térképbe (telek)

v.build.polylines - Vonalak összefűzése (álcsomópontok megszüntetése) telek -> telek1

v.type - vonalak átalakítása határokká, telek1 -> telek2 (line -> boundary) v.type – pontok centrálissá, x -> x1 (vagy telek1->x1)

v.patch – határok és centrálisok egyesítése, telek2, x1 -> telek3 Attribútumok kapcsolása, Show attribute data/Manage layers



OSM adatok

OSM adatok letöltése:

- http://download.geofabrik.de/europe/hungary.html shp, osm, pbf
- QGIS 2.x Vektor/OpenStreetMap/Download data...
- http://www.openstreetmap.org/export#map=15/47.4748/19.0403

OSM adatok konvertálása (GRASS által fogadható formátumra): ogr2ogr -f "ESRI Shapefile" -s_srs EPSG:4326 -t_srs EPSG:23700 -lco SHPT=ARC -skipfailures eov_osm bme.osm



OSM adatok betöltése

Vektor import (minden vonal)

v.in.ogr input=.../lines.shp layer=lines output=lines -o

Hálózat készítése (vonalak és pontok)

Csak az utak az OSM-ből

v.extract –verbose input=lines output=utak

where="highway='primary' or highway='primary_link' or

highway='secondary' or highway='secondary_link' or

highway='tertiary' or highway='tertiary_link' or highway='residential' Csomópontok létrehozása

v.net input=utak operation=nodes output=halozat

Útvonalkeresés

Legrövidebb útvonal

v.net.path input=halozat output=utv file=tmp.txt (tmp.txt: 1 992 949 // cat start_node end_node)

vagy

echo "1 992 949" | v.net.path input=halozat output=utv v.net.path input=halozat output=utv1_2 < tmp.txt

Saját ellenállás/egyirányú utcák Úthosszak feltöltése (Vector/Update attributes/Update db values from vec) Új oszlop fimp/timp (double), réteg tábla – manage tables vagy v.db.addcol halozat columns="fimp double, timp double" v.todb option=length columns=fimp,timp (update attributes) v.db.update map=halozat col=timp value=-1 where=other_tags like '%,oneway"=>,yes"%'

Legrövidebb útvonalak két csomópont csoport között v.net.distance ...

Csomópontok közötti összes legrövidebb útvonal v.net.allpairs input=halozat output=utv cats=84,124,252,528 arc_column=fimp arc_backward_column=timp



Hálózat elemzés

Utazó ügynök

v.net.salesman input=halozat output=utv cats=992,949,876 –overwrite

Allokáció

v.net.alloc input=halozat output=utv cats=84,124,252,529 -overwrite

v.category input=utv option=report

Megjelenítés kategória színezéssel vagy Kategóriánként



Hálózat felosztása

v.net.iso input=halozat output=iso ccats=84 costs=250,500,1000,2500

Minimális feszítő fa v.net.spanningtree input=halozat output=st



Dinamikus szegmentáció

Csomópontok állománya v.to.points input=halozat layer=2 output=nodes use=node **lcat** és **along** oszlopok a táblában

Új attribútumok

v.db.addcolumn map=lrs column="start_mp double, start_off double, end_off double, end_off double" Útszakaszok + csomópontok = lineáris referencia rendszer

Domborzat modell

EU DEM import r.in.gdal input=pilis.tif output=pilis Információ a raszterről r.info, r.describe, r.univar Szín tábla módosítás r.color map=pilis color=elevation (jobb gomb menü) Domborzat modell elemzés g.region rater=pilis (Setting/RegionSet region) Leitő kat. És kitettség Raster/Terrain analysis /Slope and Aspect r.slope.aspect elevation=pilis slope=pilis slope aspect=pilis aspect Szőlő termesztésre alkalmas terület r.mapcalc "grapes=aspect > 130 && aspect < 231 && slope > 5 && slope < 30 Metszet

3D megjelenítés



Domborzat modell 2.

Kiindulás pont listából (tokaj) v.in.ascii (File/Import vector data/ASCII) Felület interpolálás g.region vector=tokaj nsres=1 ewres=1 r.surf.xxx (Raster/Interpolate surface)

Útvonalkeresés raszteren

Költség = lejtőszög - pilis_slope (legkisebb emelkedésű út) r.cost input=pilis_slope output=cost1 start_coordinates=643800,246200 r.cost input=pilis_slope output=cost2 start_coordinates=637500,271500 r.mapcalc cost=cost1+cost2



Útvonalkeresés raszteren

Költség = lejtőszög - pilis_slope (legkisebb emelkedésű út) r.cost input=pilis_slope output=cost1 start_coordinates=643800,246200 r.cost input=pilis_slope output=cost2 start_coordinates=637500,271500 r.mapcalc cost=cost1+cost2



Útvonalkeresés raszteren

Költség = lejtőszög - pilis_slope (legkisebb emelkedésű út) r.cost input=pilis_slope output=cost1 start_coordinates=643800,246200 r.cost input=pilis_slope output=cost2 start_coordinates=637500,271500 r.mapcalc cost=cost1+cost2

