

WYBIÓRCZY PRZEGLĄD PRASY

POLSKI PRZEGLĄD KARTOGRAFICZNY [4/2006]



● **Tomasz Opach, doktorant z Katedry Kartografii Uniwersytetu Warszawskiego**, w artykule pt. „Z problematyki wykorzystania animacji w kartografii” przedstawia zagadnienie animacji map. Pierwsze „ruchome mapy” opracowano prawdopodnie w latach 30. ubiegłego wieku w Stanach Zjednoczonych i zastosowano do tego technikę filmową. Pierwsze udokumentowane animacje wyszły ze studia Walta Disneya. Jedną z nich była półminutowa sekwencja z 1940 r. przedstawiająca zdobycie Warszawy przez armię niemiecką w 1939 r. W początkowym okresie rozwoju animacji map, trwającym do końca lat 50., korzystano tylko z tej, niezwykle drogiej technologii. Autor przypomina następnie kolejne etapy „ożywiania map”, dochodząc do współczesnych technik komputerowych (zwanymi wizualizacjami) i ich licznych zastosowań.

● **Dr Robert Olszewski z Zakładu Kartografii Politechniki Warszawskiej** w artykule „Systemy wnioskowania rozmytego (FIS) jako narzędzie nieliniowej generalizacji numerycznego modelu terenu” porusza trudny problem generalizacji danych przestrzennych. Autor proponuje wykorzystywanie systemu wnioskowania rozmytego dla otrzymania poprawnego modelu kartograficznego. Logika dwuwartościowa (klasyczna) sięga czasów Arystotelesa i operuje prostymi pojęciami: prawda i fałsz (czyli „0” lub „1” ze zbioru {0,1}). Logika rozmyta, którą w latach 70. ub. wieku stworzył Amerykanin Lotfi Asker Zadeh, pomiędzy „zero” a „jedynekę” wprowadza wartości pośrednie. Kiedy do opisanego jest stan, w którym mamy do czynienia z wieloma niejednoznacznościami, a czasami sprzecznymi kryteriami, filozofia zero-jedynkowa nie wystarcza. Dlatego na świecie liczy-

ne zastosowania inżynierskie znalazła logika wielowartościowa. W generalizacji numerycznego modelu terenu korzystanie z niej wydaje się szczególnie trafne i efektywne, czego dowodzi autor w swej pracy.

GIM INTERNATIONAL [2/2007]



● W Kopenhadze przeprowadzono testy systemu, który wykorzystywałby technologię GPS do naliczania opłat od samochodów poruszających się po aglomeracji miejskiej. Pobieranie opłat drogowych za jazdę po zatłoczonych centrach miast może przyczynić się do zmniejszenia natężenia ruchu i korków ulicznych. W eksperymencie trwającym ponad dwa lata za pomocą odbiorników nawigacyjnych badano lokalizację 500 testowych pojazdów. Co sekundę rejestrowano położenie samochodów, czas, liczbę widocznych satelitów, współczynnik HDOP, odległość i prędkość. Po analizie zebranych danych **Martina Zabic z Center for Traffic and Transport Uniwersytetu Technicznego w Lyngby** w artykule pt. „GPS-based Road Pricing” dochodzi do wniosku, że nawet powiększenie liczby satelitów nawigacyjnych o te z nowych systemów nie daje gwarancji, że pojazdy będą przez nie „widziane” w każdym miejscu, przez 24 godziny na dobę.

● **Frank van Diggelen z Global Locate Inc.** w artykule pt. „GNSS Accuracy” odwołuje się do napisanego przez siebie osiem lat wcześniej artykułu („GPS Accuracy”) i do sentencji Benjamina Disraela (premiera Wlk. Brytanii w latach 1874-80), że „kłamstwa dzielą się na: kłamstwa, bezczelne kłamstwa i statystykę”. Autor powraca do problemu wykorzystywania metod statystycznych do określania dokładności wyznaczania pozycji. Jak wiadomo, stosując różne metody obliczeniowe, możemy otrzymać różne wartości dokładności pozycji wyznaczonych za pomocą GPS. Średni i podwójny błąd kwadratowy, CEP (Circular Error Probable - promień okręgu, wewnątrz którego znajduje się co najmniej 50% wyników pomiaru pozycji) i SEP (Spherical Error Probable - promień sfery, wewnątrz której znajduje się co najmniej 50% wyników), żeby wymienić niektóre, stosowane są w zależności od tego, co analizujemy i co chcemy otrzymać na końcu. Diggelen pokazuje zależność między tymi charakterystykami dokładnościowymi.

POSITION [2-3/2007]



● Grupa studentów z Curtin University w Perth (Australia) wraz z dwoma wykładowcami i trzema geodetami podążyła z Newman do Cape Keraudren (Australia) śladami geodety Alfreda W. Canninga, który w 1906 roku wytyczył 1700-kilometrową trasę ogrodzenia służącego jako zapora przeciwko dzikim królikom przedostającym się na teren zachodniej Australii. 16-dniową wyprawę pomiarową zorganizowaną z okazji 100-lecia jego budowy sponzorowały liczne firmy i instytucje. **Zapiski**

z każdego dnia przedstawił w artykule pt. „Rabbit Proof Fence” Guy Kirby, jeden z uczestników.

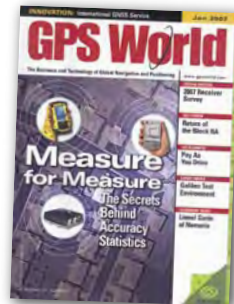
GEODETIČKÝ A KARTOGRAFICKÝ OBZOR [12/2006]



● **Dr Tomas Bayer z PrF UK w Pradze** w artykule pt. „Kartografická generalizace stavebních objektů prostřednictvím 2D množinových operací” przedstawia

problem generalizacji kartograficznej budynków z wykorzystaniem zmodyfikowanego algorytmu Weilera-Athertona. Należy zacząć od określenia prostokąta o najmniejszej powierzchni, opisującego wierzchołki generalizowanej budowli. Potem jest już z górki.

GPSWORLD [1/2007]



● **Frank van Diggelen z Global Locate Inc.** w artykule pt. „GNSS Accuracy” odwołuje się do napisanego przez siebie osiem lat wcześniej artykułu („GPS Accuracy”) i do sentencji Benjamina Disraela (premiera Wlk. Brytanii w latach 1874-80), że „kłamstwa dzielą się na: kłamstwa, bezczelne kłamstwa i statystykę”. Autor powraca do problemu wykorzystywania metod statystycznych do określania dokładności wyznaczania pozycji. Jak wiadomo, stosując różne metody obliczeniowe, możemy otrzymać różne wartości dokładności pozycji wyznaczonych za pomocą GPS. Średni i podwójny błąd kwadratowy, CEP (Circular Error Probable - promień okręgu, wewnątrz którego znajduje się co najmniej 50% wyników pomiaru pozycji) i SEP (Spherical Error Probable - promień sfery, wewnątrz której znajduje się co najmniej 50% wyników), żeby wymienić niektóre, stosowane są w zależności od tego, co analizujemy i co chcemy otrzymać na końcu. Diggelen pokazuje zależność między tymi charakterystykami dokładnościowymi.

Oprac. JP