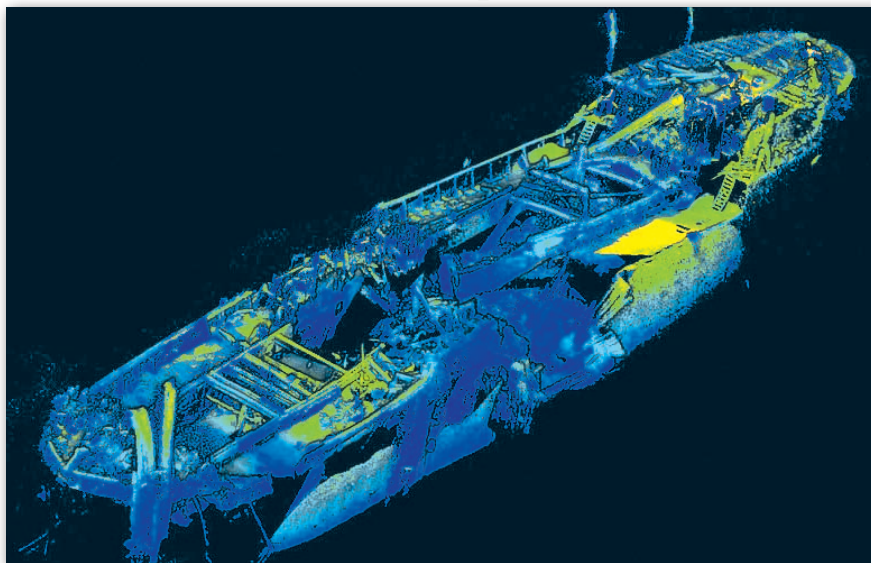


Titanic zostanie zeskanowany

Skonowanie laserowe może być przeprowadzane nie tylko z lądu i z powietrza, ale także pod wodą. Ma to udowodnić ekspedycja, której celem jest szczegółowy pomiar wraku słynnego Titanica. Wyprawa jest organizowana przez firmy OceanGate i 2G Robotics. Do pomiaru wraku chcą one wykorzystać skaner laserowy 2G Robotics ULS-500 przystosowany do pracy na dużych głębokościach. Urządzenie mierzy ponad 61 tys. pkt/s na dystansie od 1,5 do 20 metrów i może z powodzeniem pracować nawet do głębokości 4 km. Dodajmy, że Titanic spoczywa nieco płycej, tj. na głębokości 3,8 km. Wyprawa wyruszy w czerwcu br. z Nowej Fundlandii i potrwa sześć tygodni. W jej trakcie wrak Titanica zostanie pomierzony w milimetrowej rozdzielczości. Pozyskane zostaną również cyfrowe zdjęcia obiektu. Zebrane w ten sposób materiały posłużą do wygenerowania szczegółowego modelu 3D statku, który zostanie wykorzystany do analizy stanu zachowania wraku. Uczest-



Jeden z wraków zeskanowanych przez OceanGate

nicy ekspedycji podkreślają, że zaletą wybranej przez nich technologii jest nie tylko możliwość szybkiego pozyskania dokładnych danych, ale także jej niein-

wazyjność. To bardzo istotne, biorąc pod uwagę, że wrak Titanica jest miejscem spoczynku wielu osób.

JK

Mapy na żywo dla dronów

Szybki rozwój technologii UAV może sprawić, że wkrótce zatłoczone będą nie tylko drogi, ale także przestrzeń powietrzna. By zapewnić bezpieczne poruszanie się bezzałogowców nad naszymi głowami, firmy Here i Unifly planują wspólnie stworzyć rozwiązanie bazujące na mapach aktualizowanych w czasie rzeczywistym. Unifly to firma rozwijająca oprogramowanie do zarządzania ruchem bezzałogowych statków powietrznych (UTM). Z kolei Here to dawny kartograficzny dział fińskiej Nokii, dziś w rękach niemieckich koncernów motoryzacyjnych. W ramach współpracy aplikacje Unifly mają zostać zintegrowane z mapami Reality Index rozwijanymi przez Here. Ale na rynku dostępne

są podobne produkty. Co w takim razie ma wyróżniać pomysł Here i Unifly? Przede wszystkim mapy aktualizowane w czasie rzeczywistym. Już teraz Here rozwija mapy sieci drogowej, które są na bieżąco aktualizowane z wykorzystaniem danych gromadzonych przez samochodowe sensory. Teraz obie firmy chcą rozszerzyć tę technologię na drony. Przecież UAV również wyposażone są w różnego rodzaju sensory, które gromadzą informacje potencjalnie przydatne dla innych użytkowników przestrzeni powietrznej. Pomogą one aktualizować dane np. o przeszkodach terenowych, lokalnych warunkach atmosferycznych czy różnego rodzaju niebezpieczeństwach.

Źródło: Here

Daleko do miasta?

Grupa naukowców z Uniwersytetu Oxfordzkiego opublikowała nowatorską mapę prezentującą czas dojazdu z dowolnego miejsca na świecie do najbliższego ośrodka miejskiego. Nie jest to pierwsze tego typu opracowanie. Wcześniej ten sam zespół wykonał podobną mapę prezentującą dane dla roku 2000. Jak jednak podkreślają naukowcy, w nowej edycji po raz pierwszy udało się w skali globalnej połączyć dwa największe rejestry dotyczące infrastruktury komunikacyjnej, tj. komercyjne Mapy Google (oferowane za pośrednictwem Google Maps Road API) oraz dane z otwartego projektu OpenStreetMap. Dzięki temu liczba dróg uwzględnionych w analizach przestrzennych zwiększyła się blisko 5-krotnie. Przede wszystkim do badań włączono drogi trzeciorzędne, często nieutwardzone, dzięki czemu mapa wierniej oddaje rzeczywistość na obszarach wiejskich. Wynikowe opracowanie prezentuje czas dojazdu do najbliższego miasta powyżej 50 tys. mieszkańców w siatce o oczku 1 x 1 km według stanu na rok 2015. Jaki jest wymiar praktyczny tego opracowania? Autorzy podkreślają, że mimo rozwoju internetu utrudniony dostęp do infrastruktury miejskiej (szkół, szpitali, punktów usługowych) ma wciąż istotne znaczenie dla powstawania nierówności społecznych. Mapa ta pozwoli więc precyzyjnie zlokalizować ten problem.

JK

