

ВНЕЗАПНО

Сбор геоданных для
OpenStreetMap
и их обработка

Илья Зверев, 2014

Модель данных

Треки и вейпоинты

Обходные листы

Фотографии

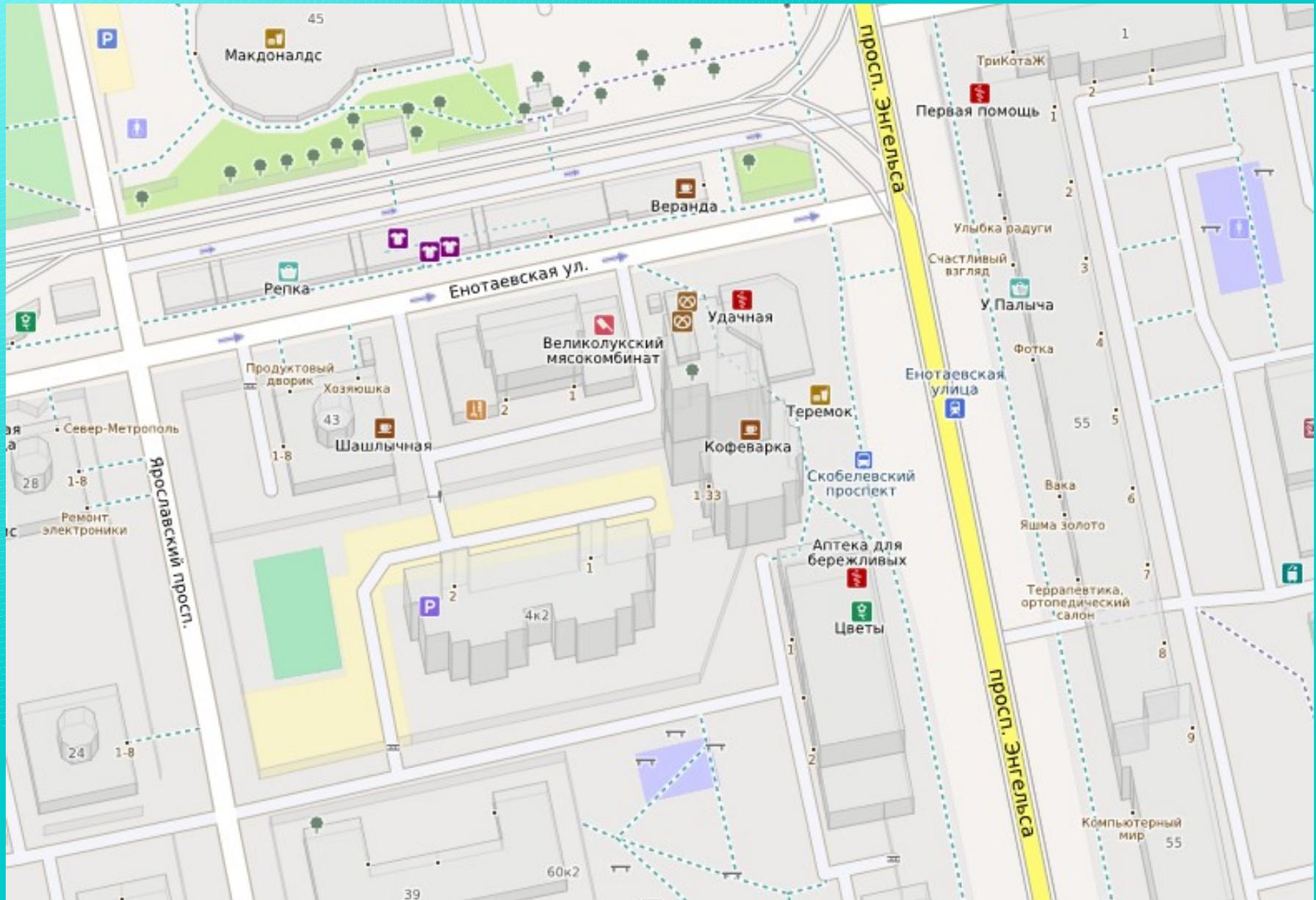
Звук и видео

Кнопка

В редактор!

Будущее

Микро / макромаппинг



Свободная система тегов

- landuse=farm
- landuse=farmland
- natural=grass
- natural=grassland

или

- bulding=entrance
- entrance=yes / main / service

Нет индикаторов полноты

- Где был осмер, что пропустил?
- `fixme=*`, `noexit=yes/no`, `noname=yes`



Модель данных

Треки и вейпоинты

Обходные листы

Фотографии

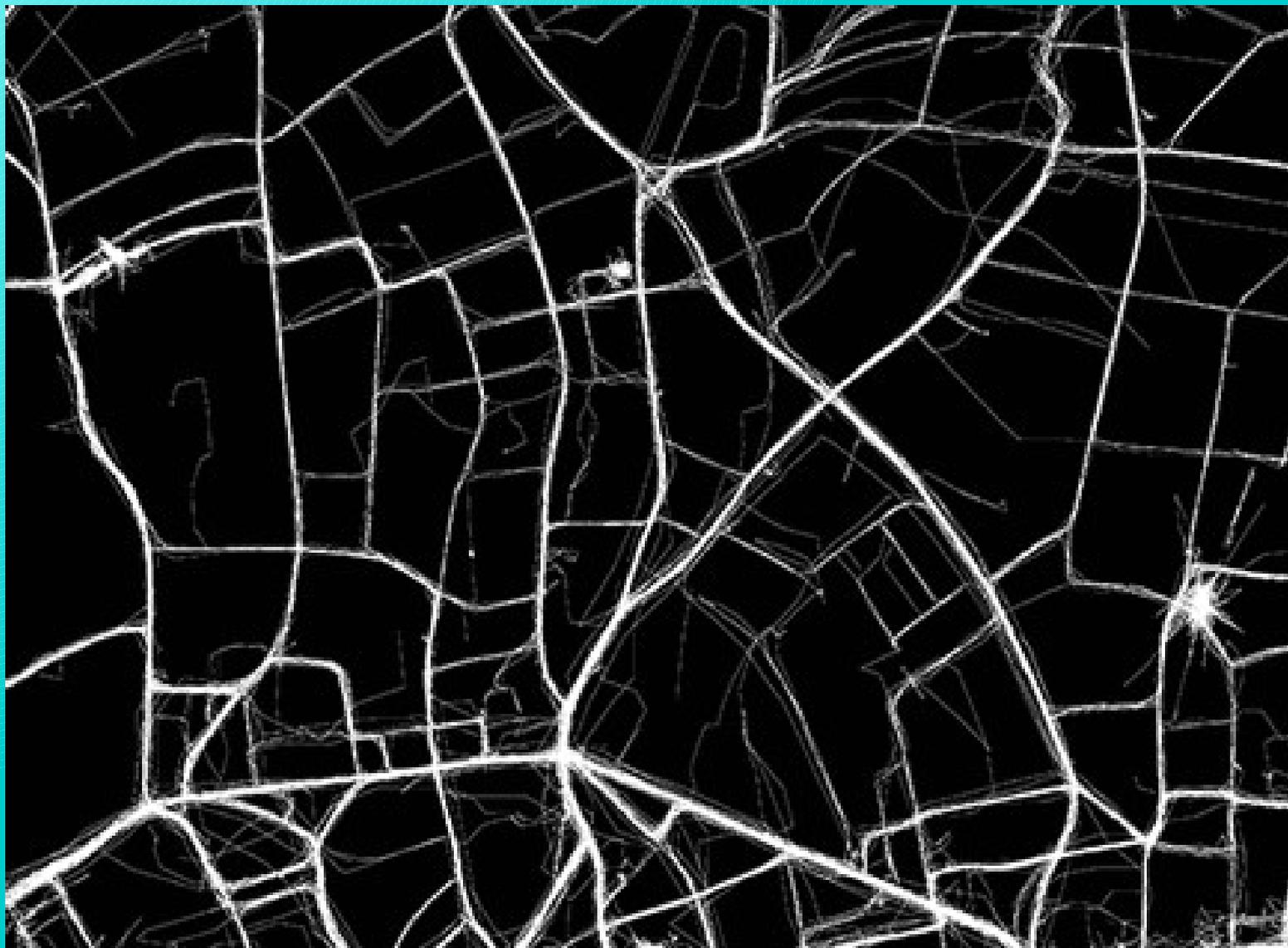
Звук и видео

Кнопка

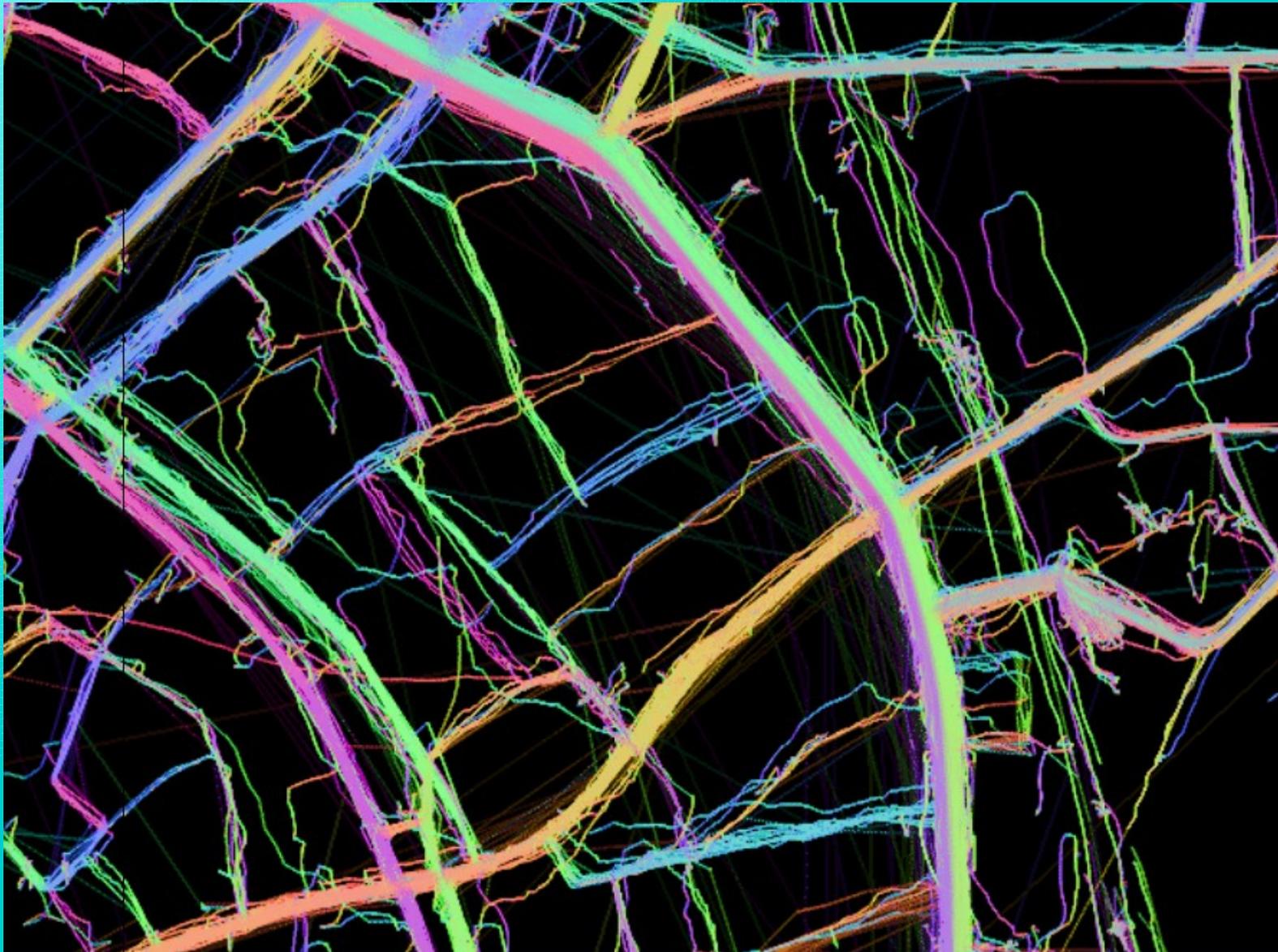
В редактор!

Будущее

Треки – основа проекта



И главный источник



Треки собирают велосипедисты



Waypoints





Заметка для этого места

Улица

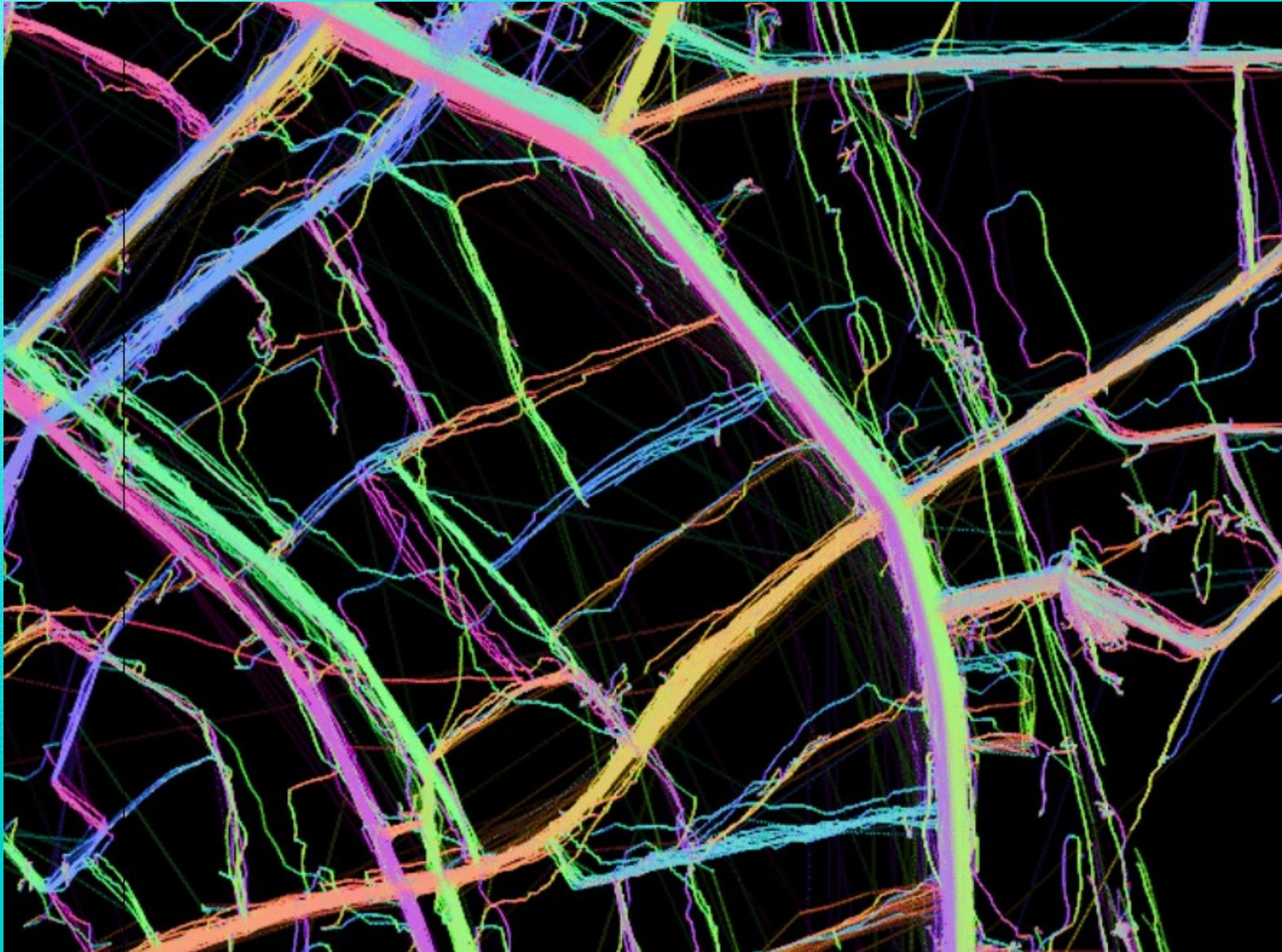
Почтовый индекс

Город

Код страны

<	^	>			
1	2	3			
4	5	6			
7	8	9			
🗑	0	⬅ x			
а	б	в	г	д	е
ж	з	и	к	л	м
,	-	/			

Среди домов – коряво



Модель данных
Треки и вейпоинты

Обходные листы

Фотографии

Звук и видео

Кнопка

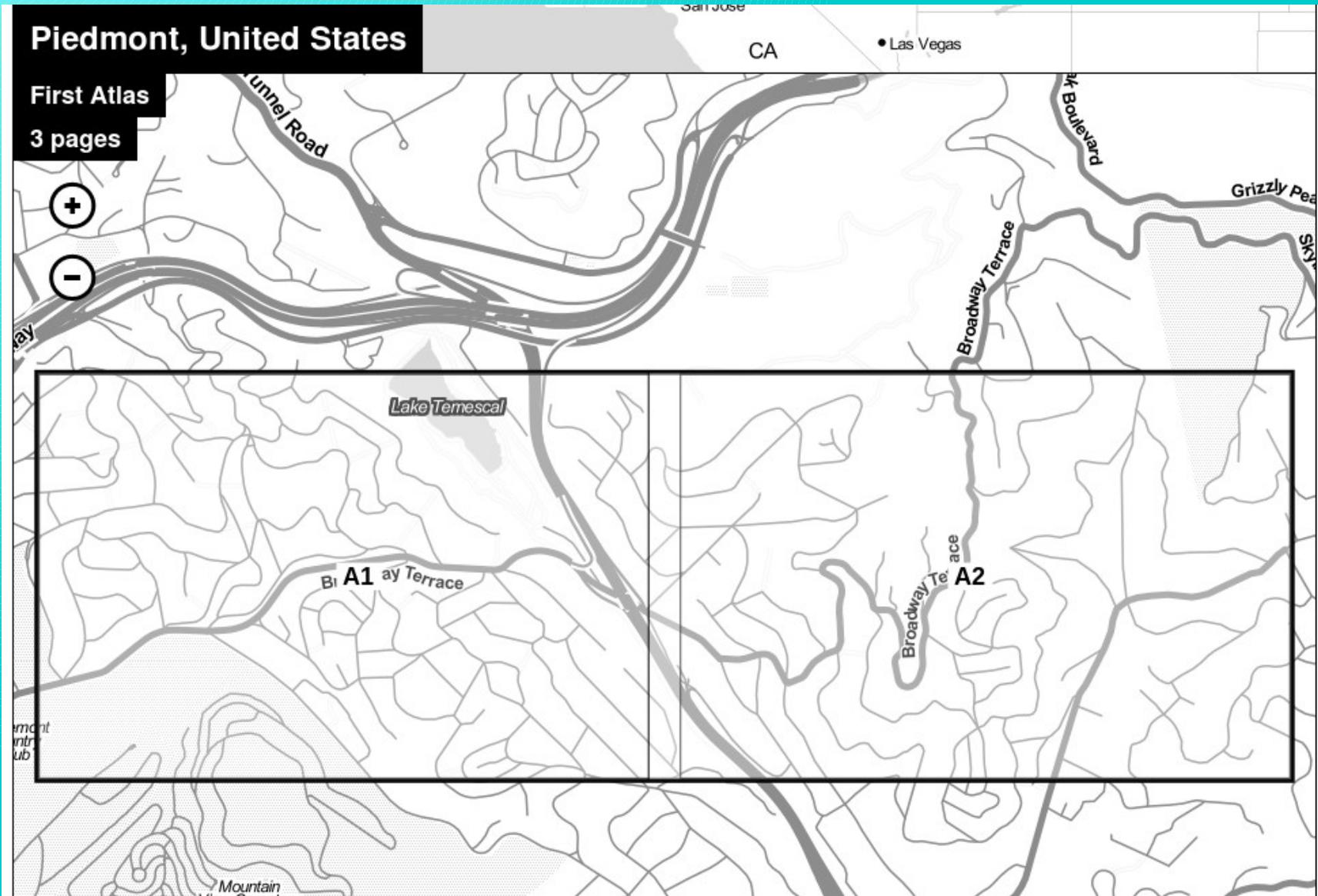
В редактор!

Будущее

Как готовить

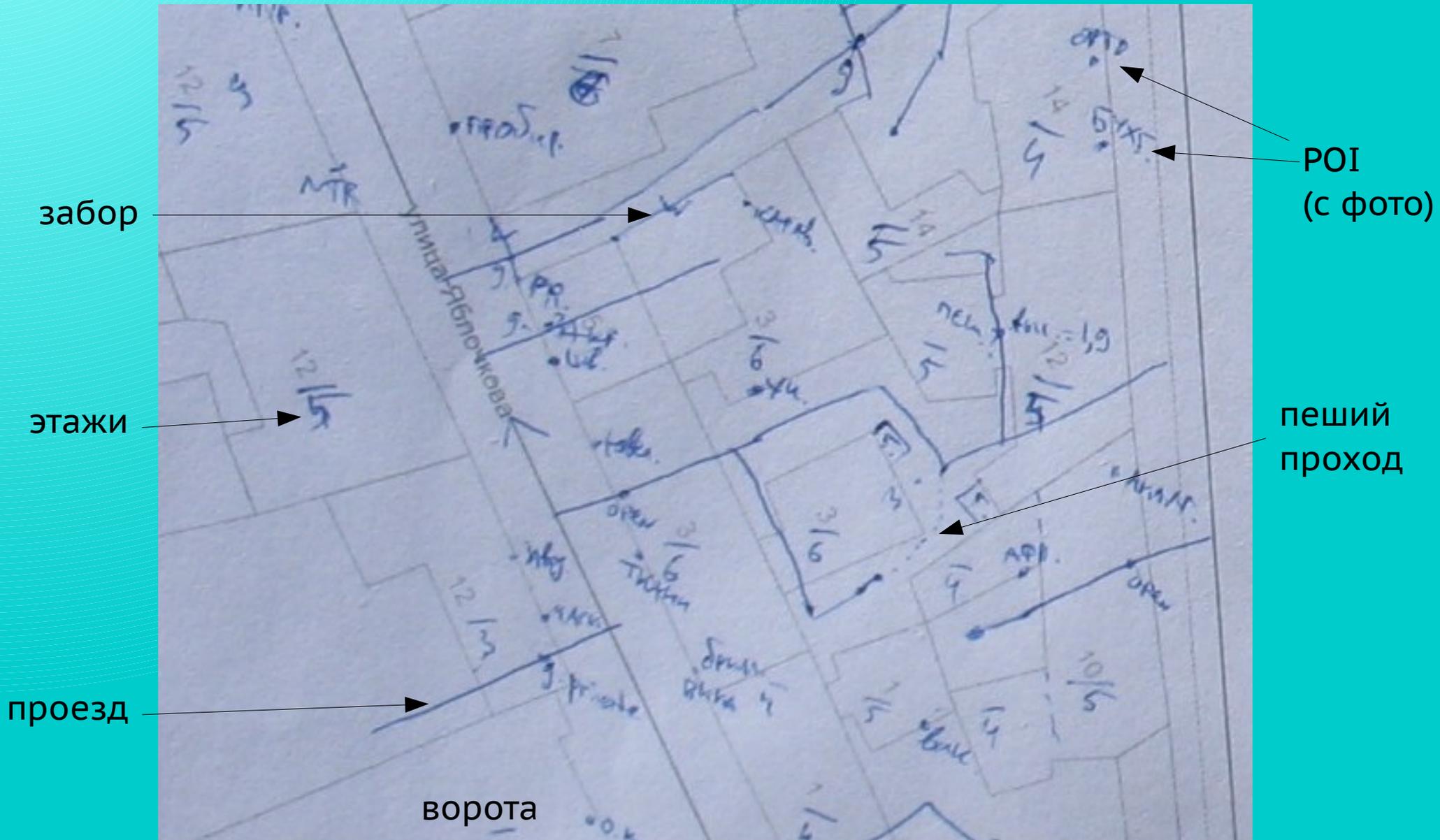
- Нарисовать от руки
- fieldpapers.org
- Спецстиль для Maperitive
- QGIS → атлас

Field Papers





Как рисовать



Вместе – веселее



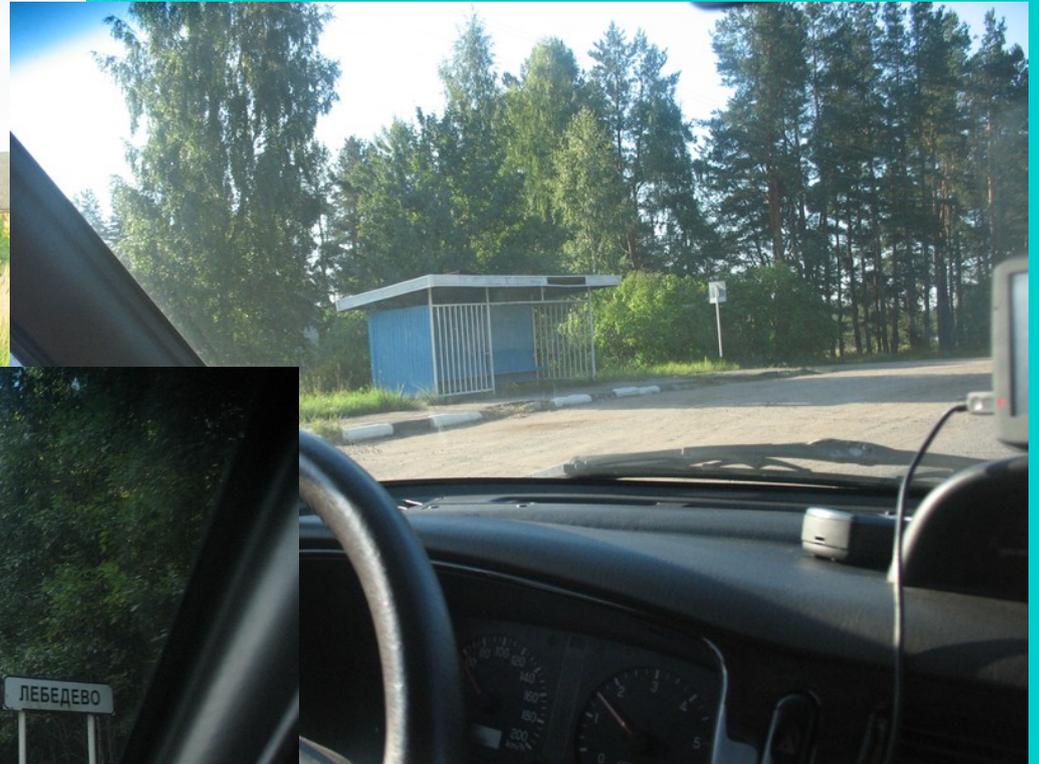
Модель данных
Треки и вейпоинты
Обходные листы
Фотографии
Звук и видео
Кнопка
В редактор!
Будущее



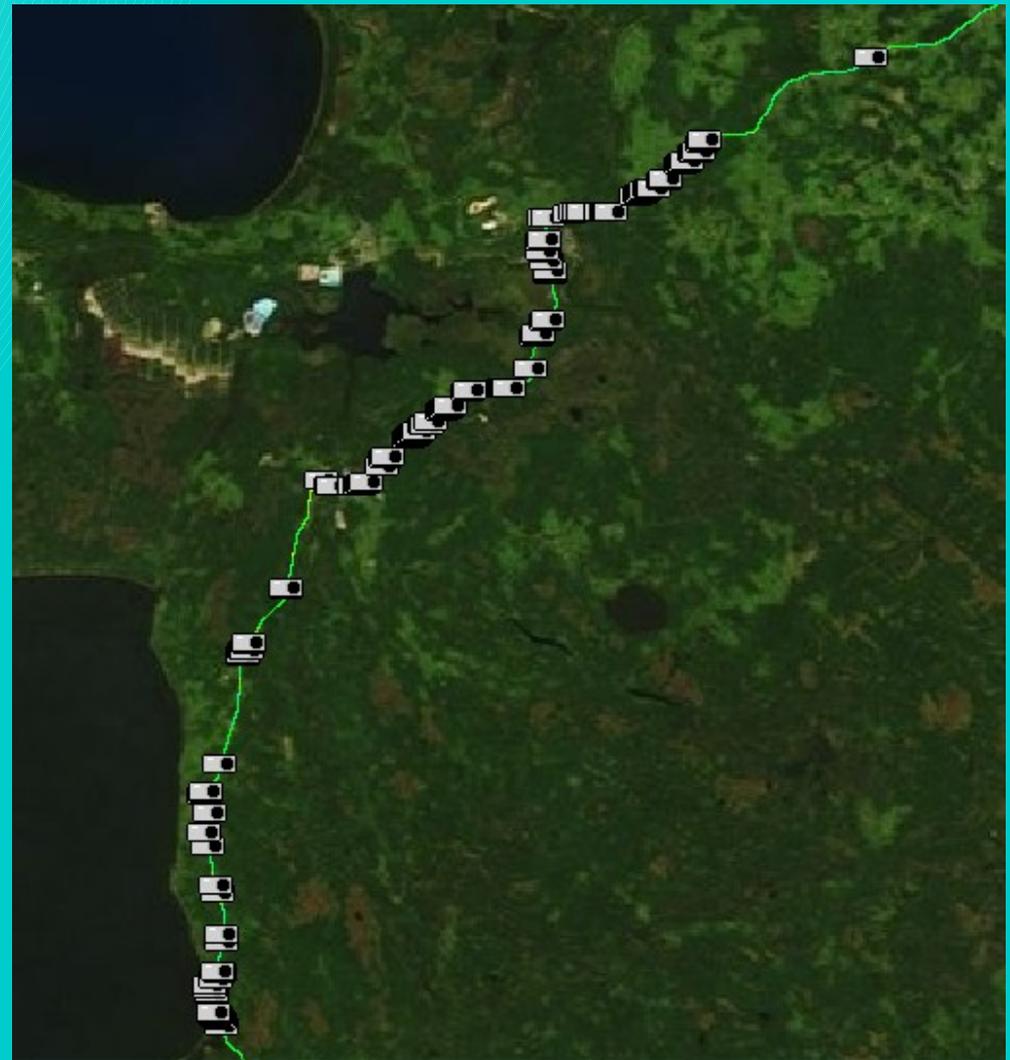
Фотоаппарат есть у каждого



Из окна машины



Привязка по GPS



Недостатки

- Ночью и на скорости снимки смазаны
- Непонятно, на что смотреть
- Точность привязки около трёх секунд
- Линейные и косвенные данные не отражены



Модель данных
Треки и вейпоинты
Обходные листы
Фотографии
Звук и видео
Кнопка
В редактор!
Будущее

03/04/2011 19:52:31
POSSET 60



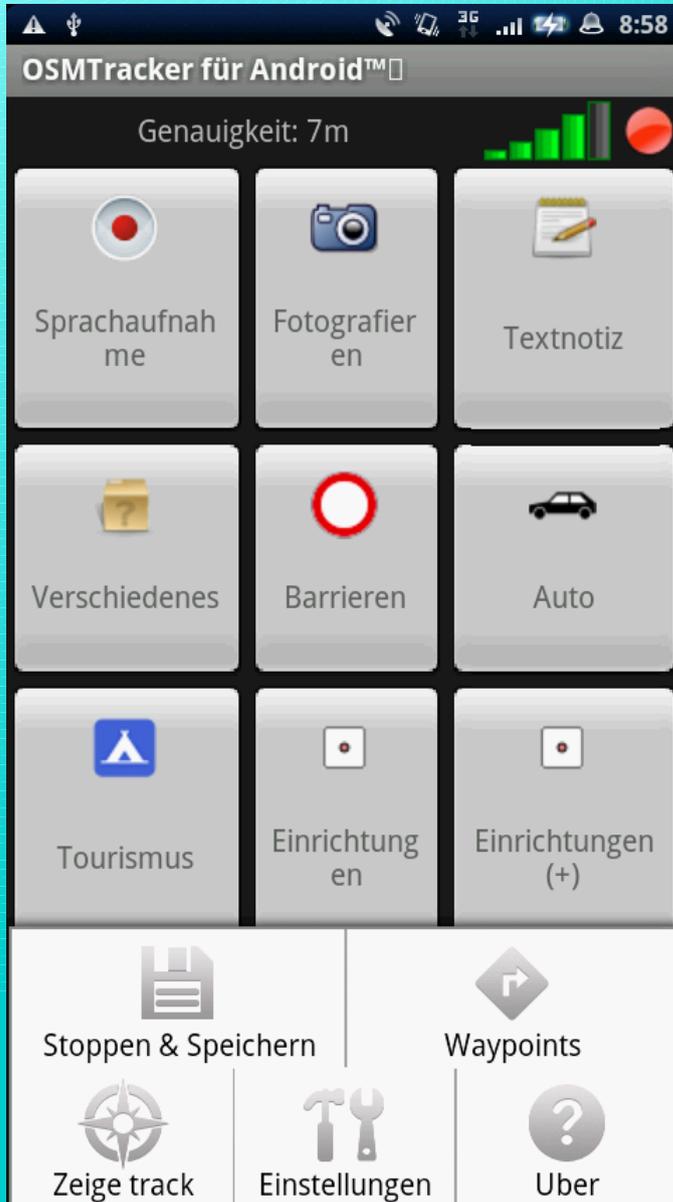


Главная беда – нет адекватного
способа подключения к редактору

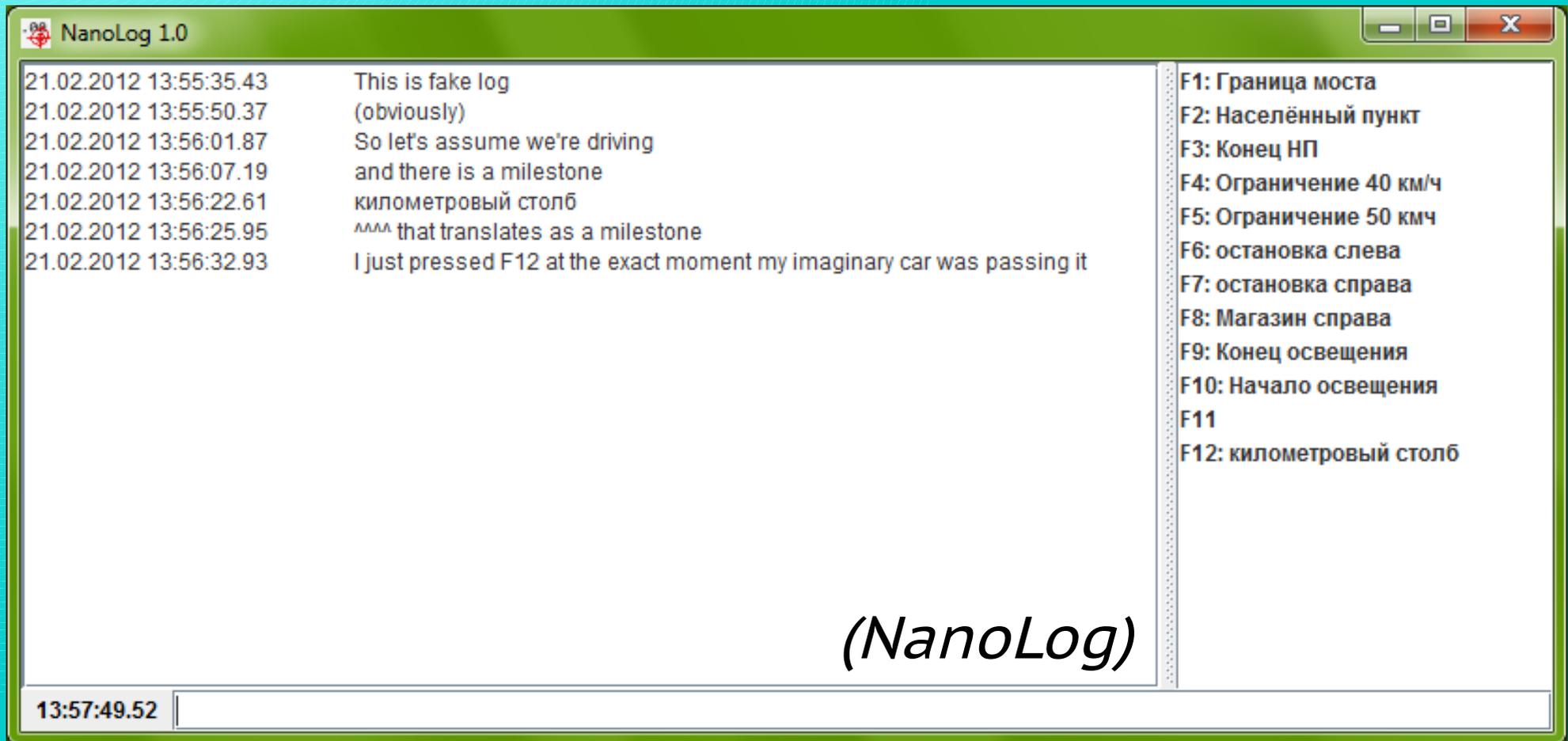
(и не будет)

Модель данных
Треки и вейпоинты
Обходные листы
Фотографии
Звук и видео
Кнопка
В редактор!
Будущее

OSMTracker / Surveyor

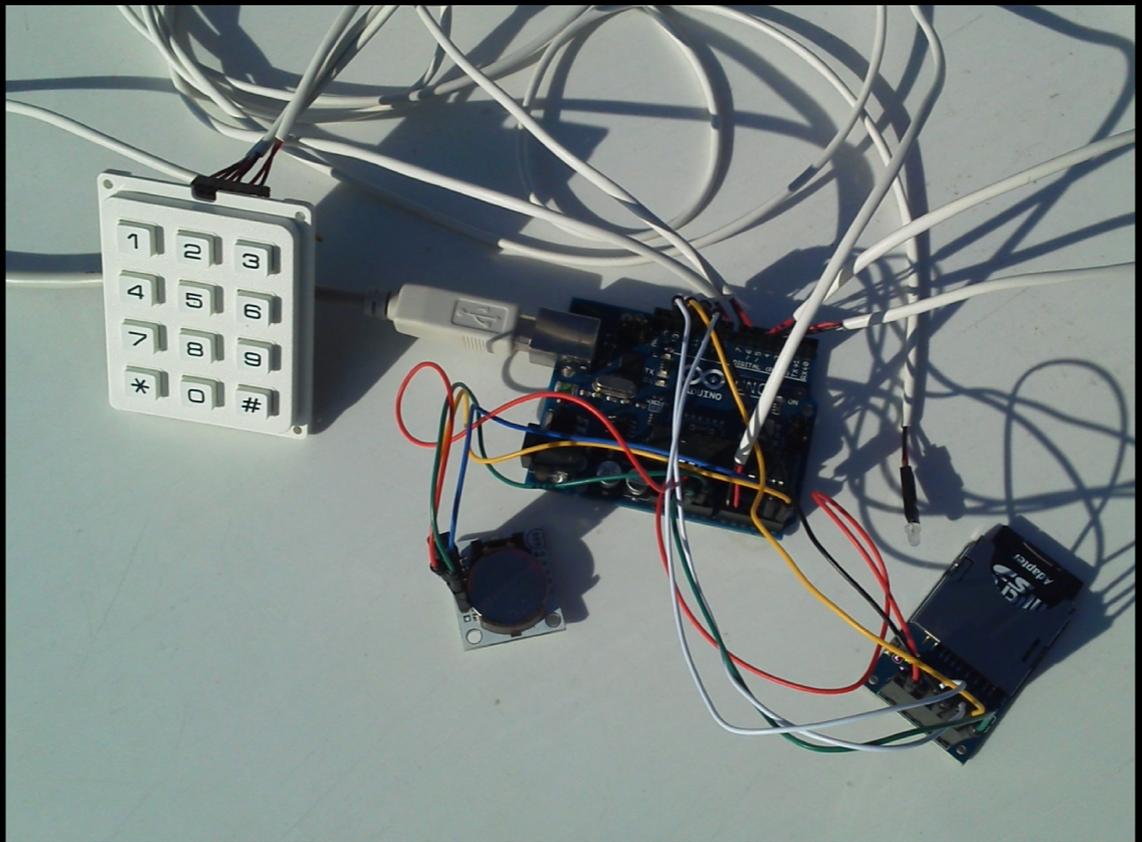


А давайте разделим



А теперь – за рулём







Модель данных
Треки и вейпоинты
Обходные листы
Фотографии
Звук и видео
Кнопка
В редактор!
Будущее

Подложка

- Field Papers сканируются и подключаются
- Треки и вейпоинты просто загружаются
- Фотографии и звук привязываются к трекам
- Видео... э... не работает
- Файлы NanoLog пока никто не открывает

Внесение собранных данных в OSM
описано во многих статьях, в основном
самоочевидно и не является проблемой
(просто обклацывайте точки с линиями и
добавляйте теги)

Проблема – заставить себя

1. Сократить объём работы

- Однажды докладчик за прогулку сделал 1500 фотографий, которые вносил полгода
- Делать куски как можно меньше, цель
- Вносить только самое важное: кафе, продуктовые, гостиницы, больницы
- Запрет на фотографирование

2. Предобработка данных

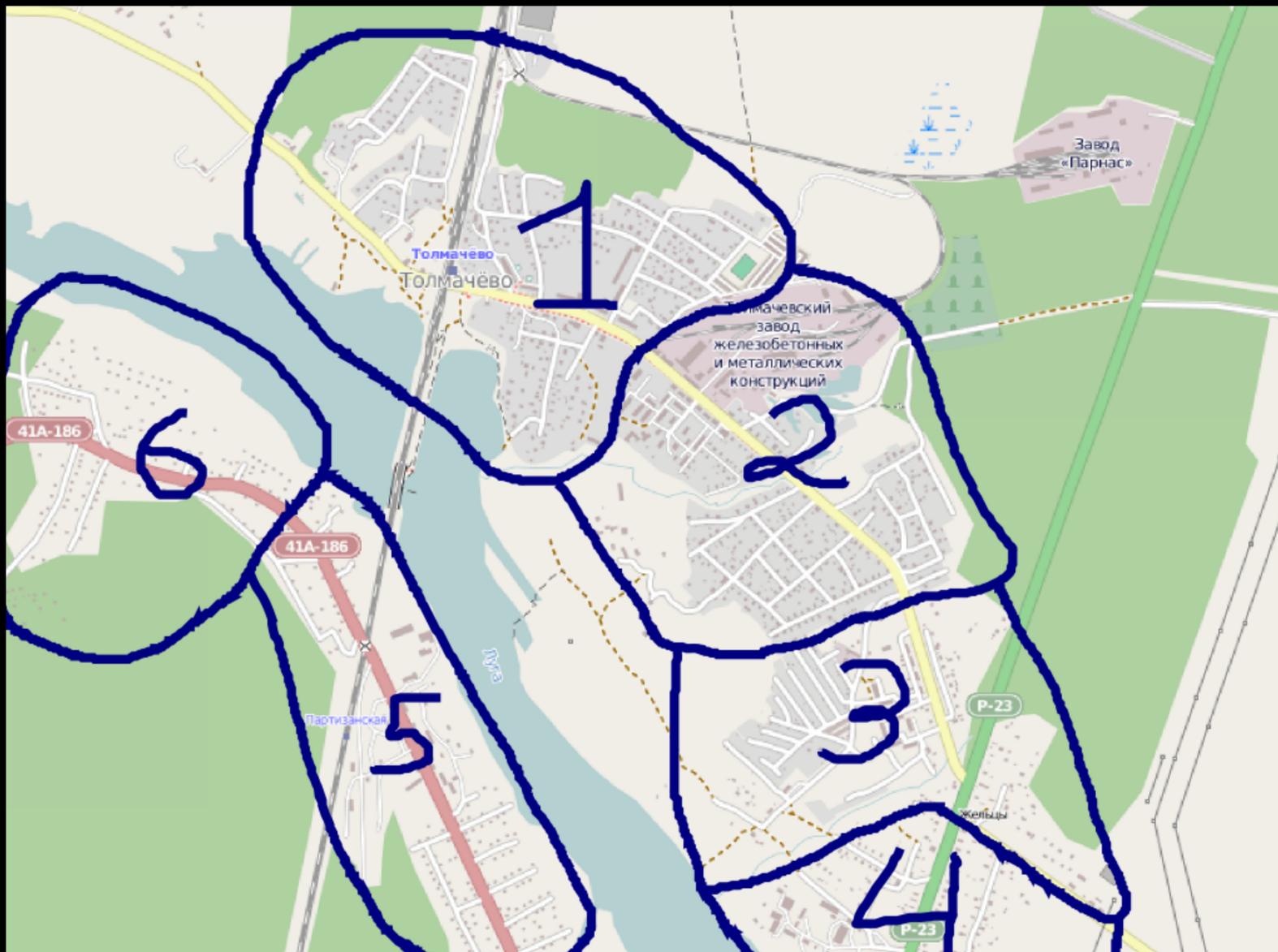
- Как можно больше нарисовать заранее по спутниковым снимкам
- Запись точек с координатами
- и с тегами
- Выложить в интернет, пусть разбираются другие

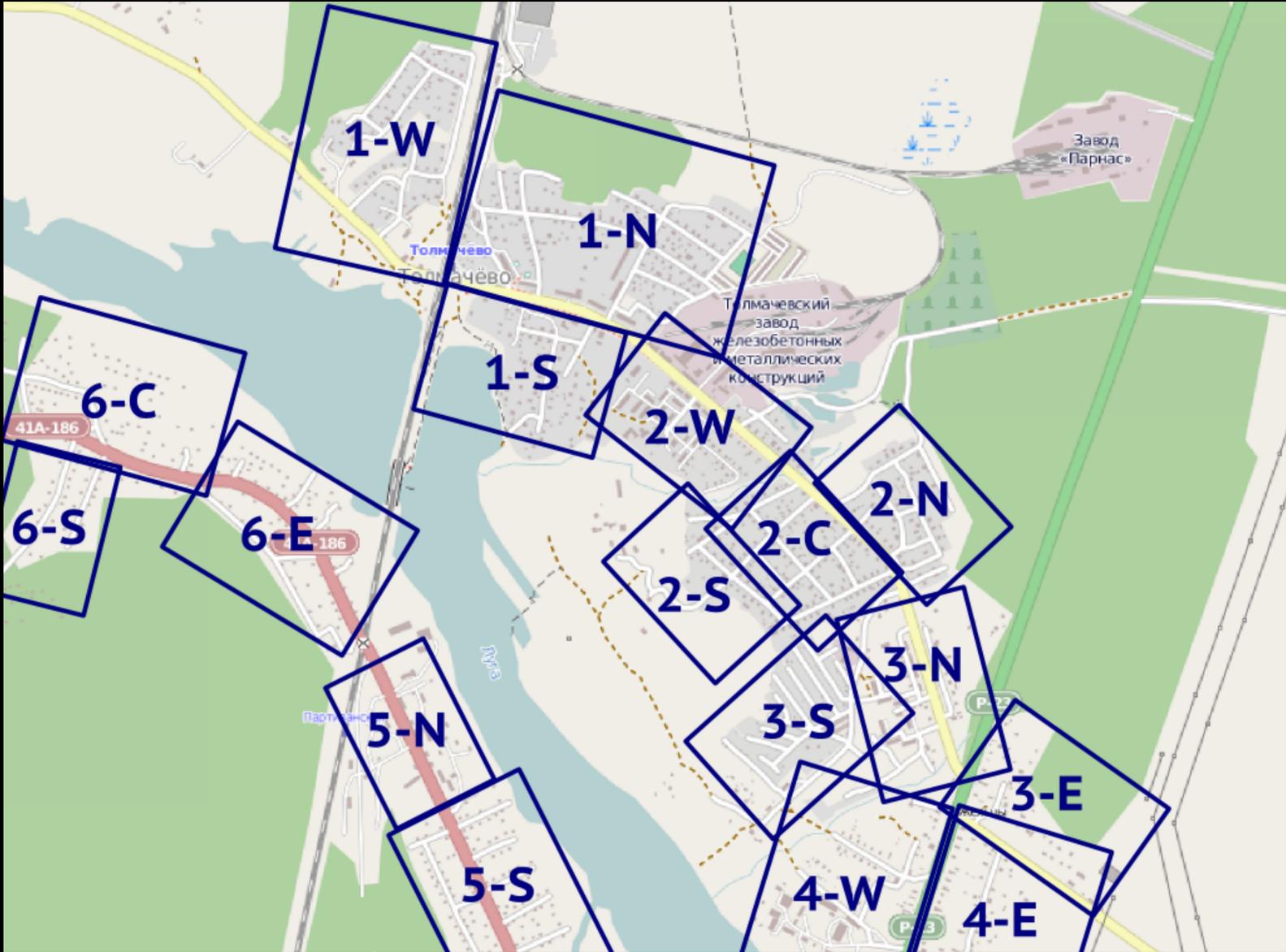
Модель данных
Треки и вейпоинты
Обходные листы
Фотографии
Звук и видео
Кнопка
В редактор!
Будущее

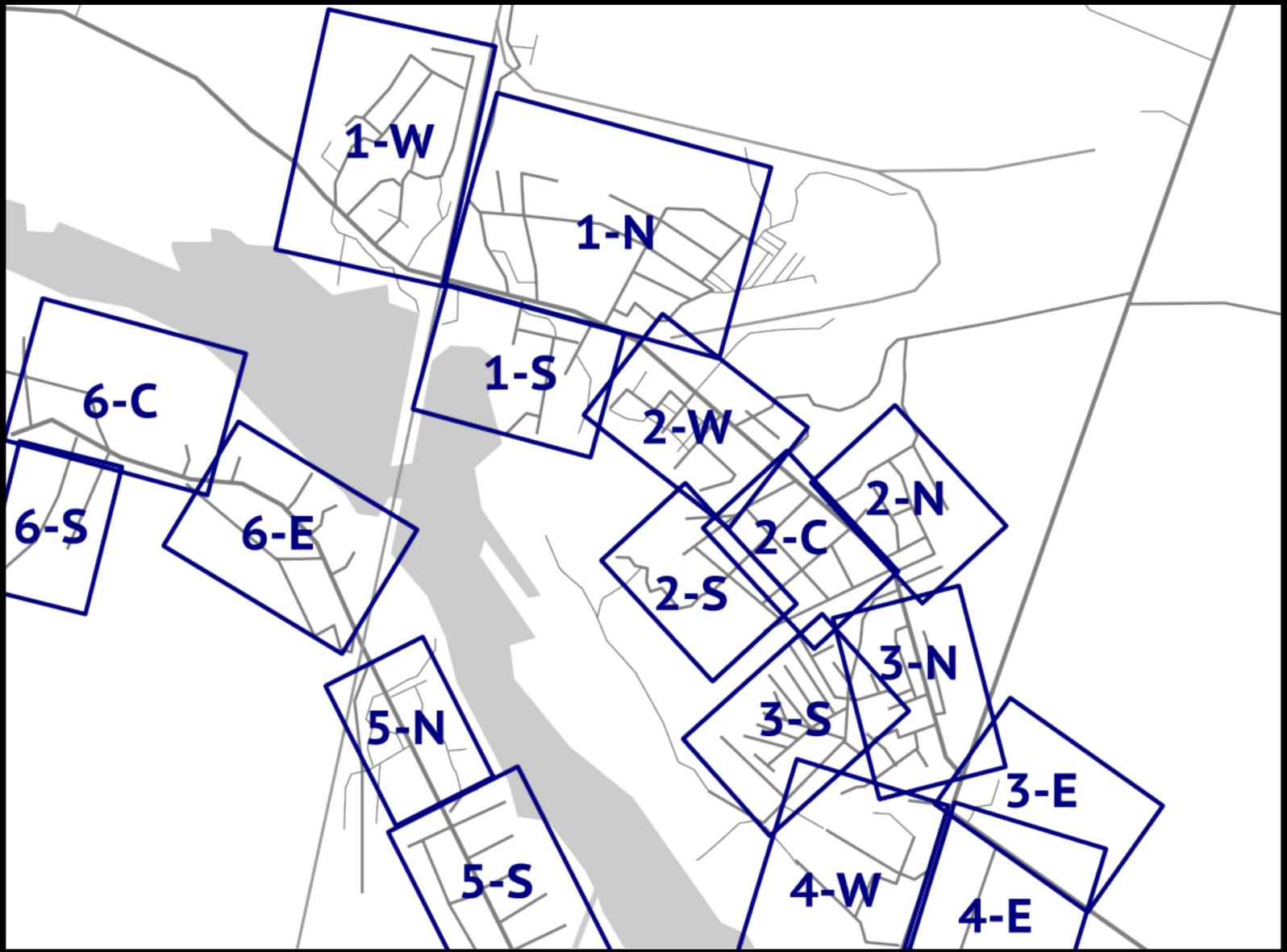
Все нынешние инструменты сбора данных
устарели и смешны

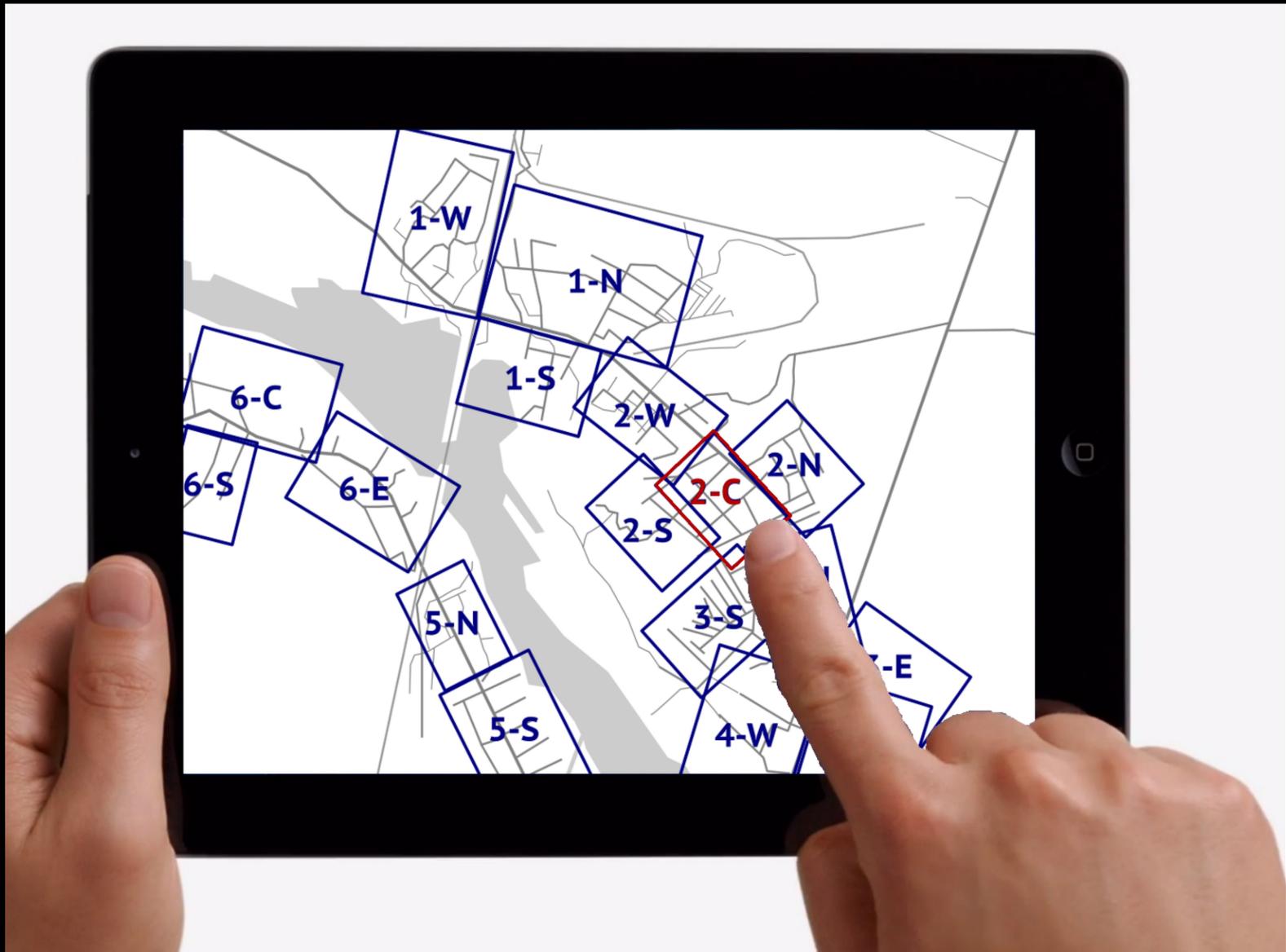
Обходные листы

- Зависят от частоты обновления подложки
- Растровые
- Только 90° к меридианам / параллелям
- И только сеткой

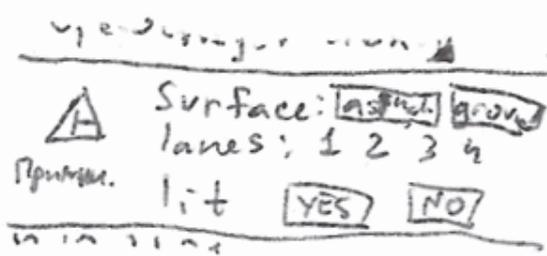








OpenSurveyor



После нажатия можно установить год, характеристики (+ текст, заметка)

← Напр. по умолчанию



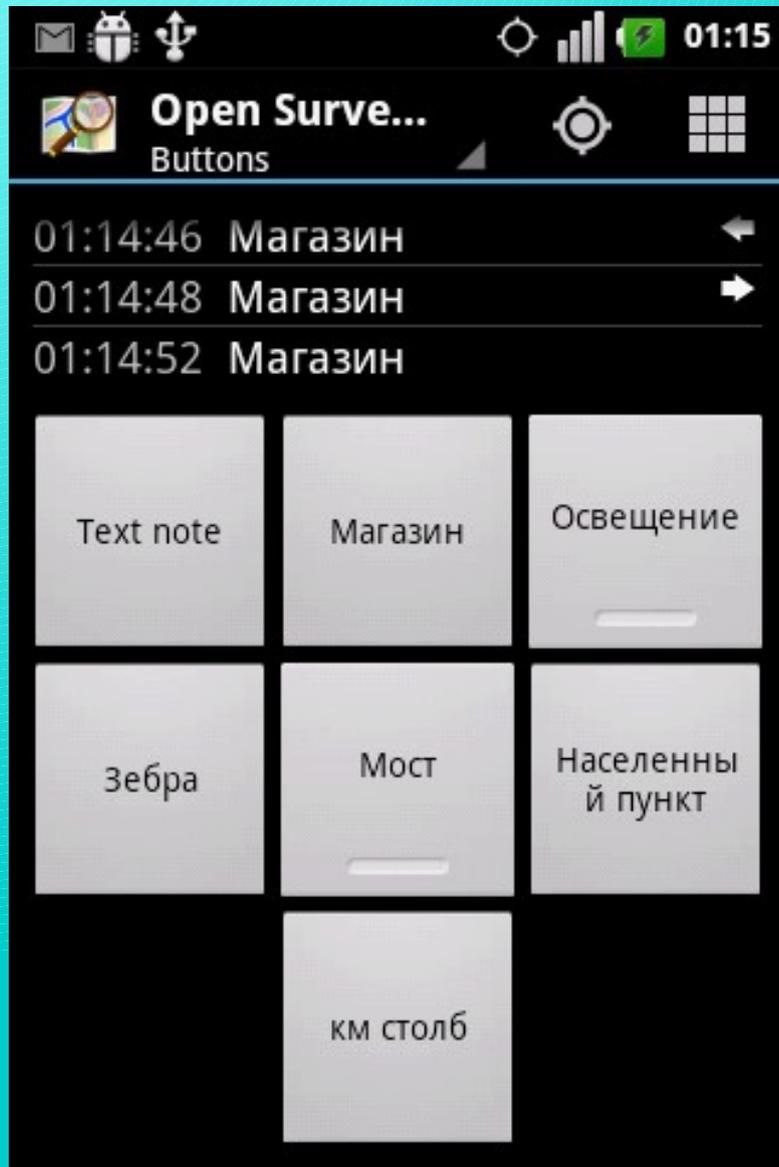
toggle-кнопки



если нажать - срезает направление движения (но затем восстанавливается)

← Все это пресет! разные пресеты для затора, загроуда, пеш. прогулки

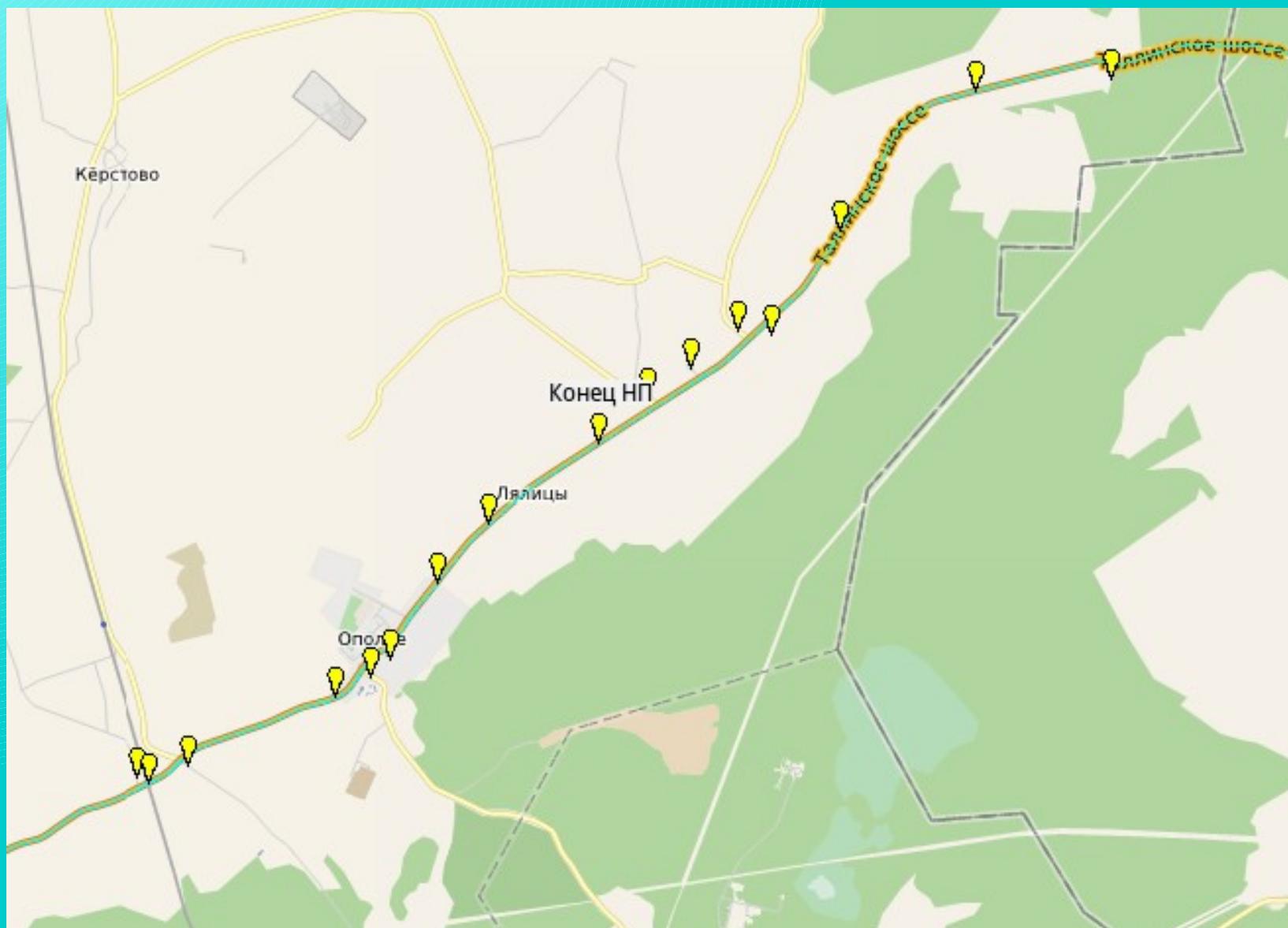
Вроде, работает

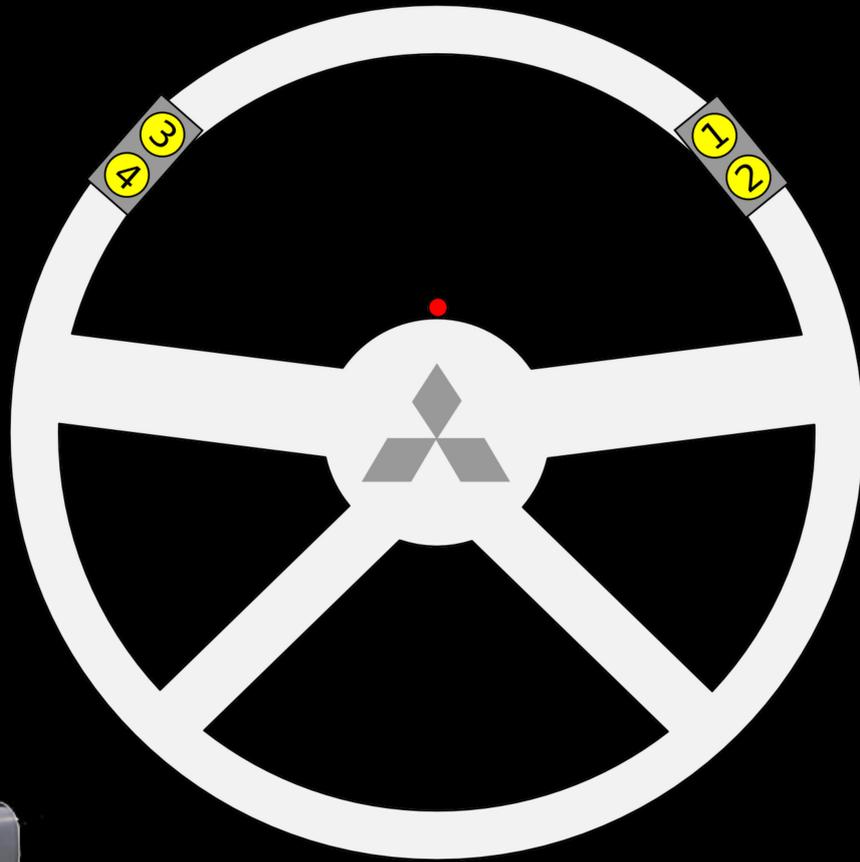


...но кривоват.

Отвязать OSMTracker от GPS?

Плагин NanoLog – в мае





Это был доклад про сбор и обработку
геоданных для OpenStreetMap,
на всякий случай

Илья Зверев, 2014