APÊNDICE B **WORKFLOW DE TRANSPORTES**

O objetivo do processo de correção de transportes é identificar e corrigir erros comuns em dados geoespaciais por meio de 16 rotinas para gerar as áreas com delimitadores e centroide após as correções topológicas, garantindo a execução correta.

As etapas iniciais do fluxo visam identificar geometrias inválidas, como vértices não compartilhados em interseções, sobreposições de feições e geometrias com topologia incorreta, entre outros erros que podem surgir devido a problemas na coleta, digitalização ou processamento de dados geoespaciais. A correção desses erros é essencial para evitar falhas na execução das etapas seguintes do processo de identificação de erros, tornando a etapa de identificação de geometrias inválidas uma prioridade na correção.

Os comandos em JSON funcionam como instruções de como o algoritmo provedor deve se comportar definindo seus parâmetros.

1- IDENTIFICAÇÃO DE GEOMETRIAS INVÁLIDAS:

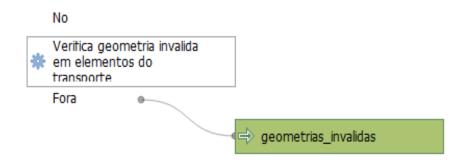
- a) Descrição: Este processo identifica geometrias inválidas nas camadas especificadas.
- **b) Arquivo**: identifica_geometrias_invalidas_transportes_carta_orto.model3.

c) Algoritmos:

dsgtools: batchrunalgorithm,

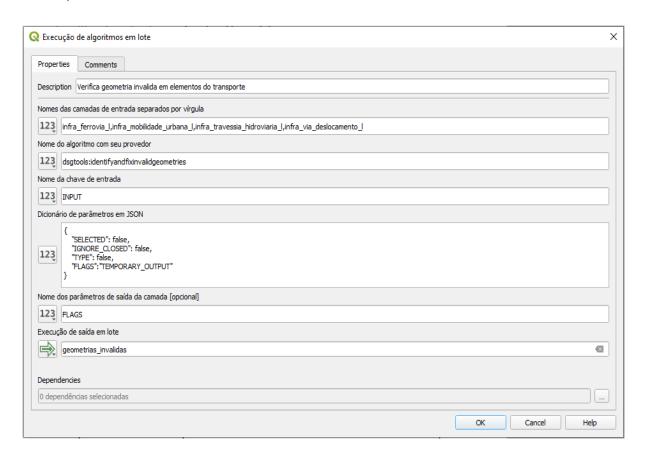
dsgtools: identifyandfixinvalidgeometries

d) Composição do Modelo:



O modelo é composto por uma etapa:

Verifica geometria inválida: Identifica geometrias inválidas em todas as camadas de entrada, utilizando o algoritmo "identifyandfixinvalidgeometries".



Camadas de entrada:

Tipo de Geometria	Camadas de Entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON: definem o comportamento do algoritmo provedor durante sua execução.

```
Verifica geometria invalida em elementos do transporte: {
"SELECTED": false,
"IGNORE_CLOSED": false,
"TYPE": false,
"FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT"
}
```

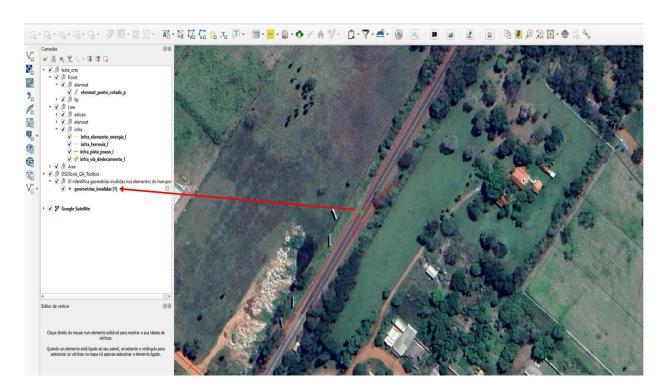
O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "IGNORE_CLOSED" determina se a rotina deve ignorar as geometrias fechadas, como os polígonos. Quando marcado como "true", as geometrias fechadas não são consideradas na validação. Caso contrário, todas as geometrias são avaliadas.

O parâmetro "TYPE" é usado para definir o tipo de geometria que será validada. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias do tipo especificado (linha, ponto ou polígono). Caso contrário, todas as geometrias são avaliadas.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT" especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre as geometrias inválidas encontradas durante a validação.

- f) Nome da camada de flags gerada: geometrias_invalidas.
- g) Resultado do processo e exemplo de erro:



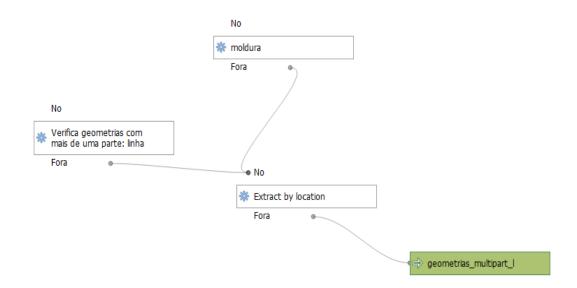
2-IDENTIFICA GEOMETRIAS COM MAIS DE UMA PARTE:

- a) **Descrição:** O algoritmo em questão identifica geometrias multipartidas (geométricas composta por múltiplas partes) em diferentes tipos de feições (linha, ponto e polígono) dentro de camadas específicas.
 - **b) Arquivo:** identifica_multipart_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritimos:

dsgtools:batchrunalgorithm, dsgtools:identifymultigeometries, dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm

d) Composição do Modelo:

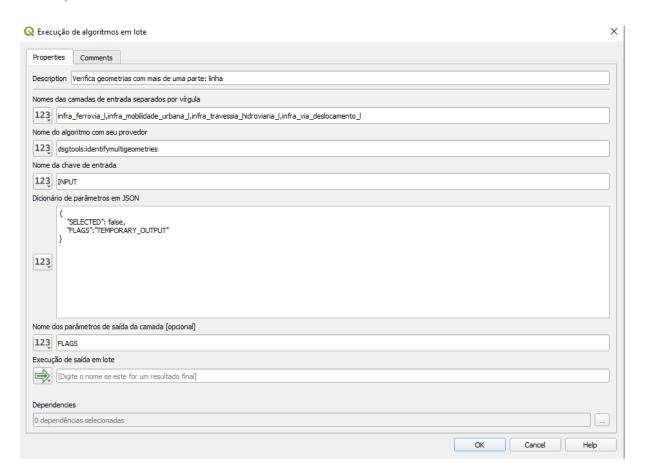


O modelo é composto por três etapas:

Verifica geometrias com mais de uma parte na camada de linha: Identifica geometrias com mais de uma parte na camada de linha usando o algoritmo identifymultigeometries.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada de entidades usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

ExtractByLocation: Extrai as geometrias com mais de uma parte que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.



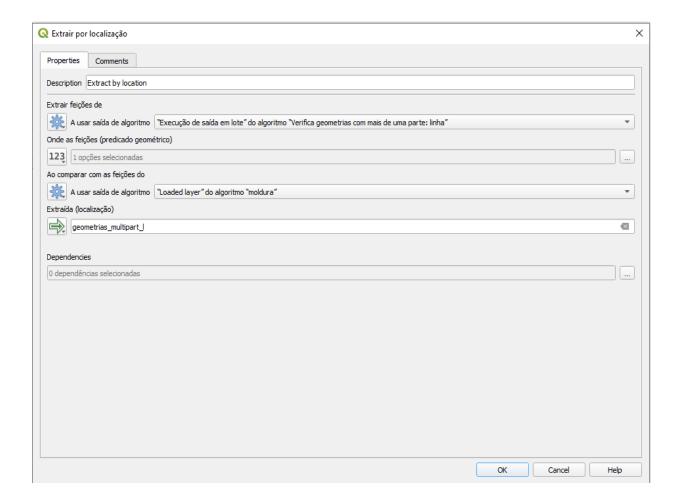
Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON:

```
{
"SELECTED": false,
"FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT"
}
```

Na sequência, o modelo usa o algoritmo do QGIS "native:extractbylocation" para extrair apenas as geometrias que intersectam com a camada "moldura", no modo interseção (parâmetro "PREDICATE" = [0]). Esse parâmetro significa que somente as geometrias que têm intersecção com a moldura serão extraídas.



O objetivo é restringir as análises apenas às geometrias que estão dentro de uma área de interesse, no caso a moldura.

f) Nome da camada de flags: geometrias_multipart_l

g) Resultado do processo e exemplo de erro:



3- IDENTIFICAR FEIÇÕES DUPLICADAS

- a) **Descrição:** Essa etapa tem como objetivo identificar feições duplicadas em diferentes camadas do projeto, que podem ter sido criadas acidentalmente ou durante o processo de validação. Para isso, o modelo utiliza uma lista negra de atributos (*ATTRIBUTE_BLACKLIST*) que não serão considerados na comparação das feições, a fim de evitar falsos positivos. Essa rotina identifica apenas camadas do tipo linha, e as respectivas feições duplicadas são sinalizadas com flags.
 - b) Arquivo: identifica_feicoes_duplicadas_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritimos:

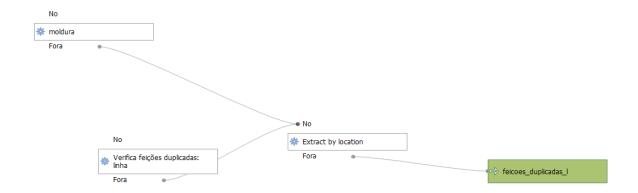
dsgtools:identifyduplicatedfeatures

dsgtools:batchrunalgorithm

native:extractbylocation

dsg tools: string csv to first layer with elements algorithm

d) Composição do Modelo:

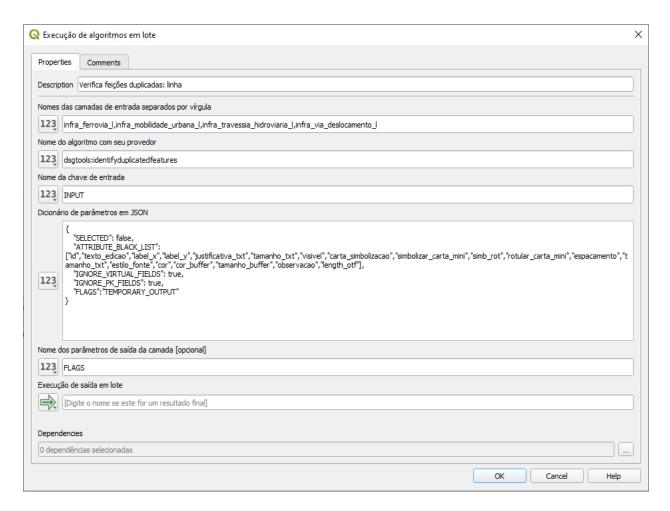


O modelo é composto por três etapas:

Moldura: Converte uma string csv em uma camada de entidades usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

Verifica feições duplicadas: Identifica feições duplicadas nas camadas de linha usando o algoritmo *identifyduplicatedfeatures*.

ExtractByLocation: Extrai as feições duplicadas que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON: { "SELECTED": false, "ATTRIBUTE_BLACK_LIST": ["id","texto_edicao","label_x","label_y","justificativa_txt","tamanho_txt","visivel","carta_simboliz acao","simbolizar_carta_mini","simb_rot","rotular_carta_mini","espacamento","tamanho_txt","esti lo_fonte","cor","cor_buffer","tamanho_buffer","observacao","length_otf"], "IGNORE_VIRTUAL_FIELDS": true, "IGNORE_PK_FIELDS": true, "FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT" }

- f) Nome da camada de flags: feicoes_duplicadas_l
- g) Resultado do processo e exemplo de erros:



4- IDENTIFICA VÉRTICE NÃO COMPARTILHADO NAS INTERSECÇÕES:

a) **Descrição:** Este algoritmo identifica vértices não compartilhados nas intersecções entre camadas de linha.

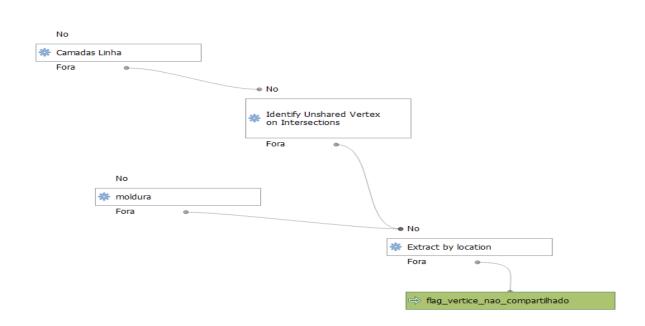
b) Arquivo:

 $identifica_vertice_nao_compartilhado_nas_interseccoes_transportes_carta_orto.model 3$

c) Algoritimos:

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm dsgtools:identifyunsharedvertexonintersectionsalgorithm native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



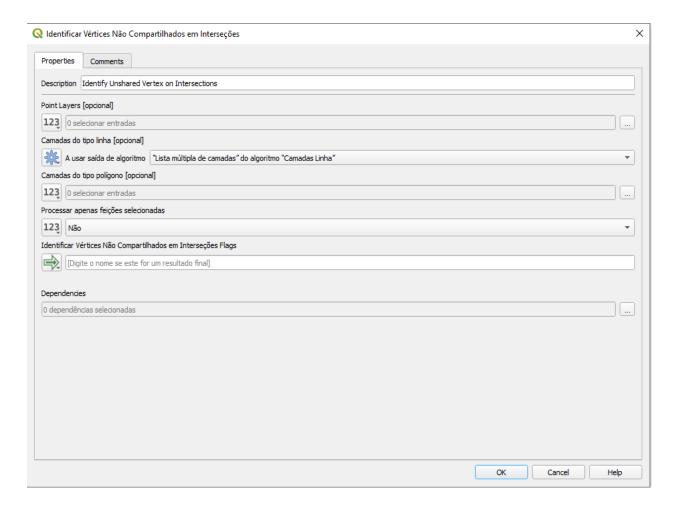
O modelo é composto por quatro etapas:

Camadas Linha: Converte uma string csv em uma lista de camadas de linha usando o algoritmo *stringcsvtolayerlistalgorithm*.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada de entidades usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

IdentifyUnsharedVertexOnIntersections: Identifica vértices não compartilhados nas intersecções entre as camadas de linha usando o algoritmo identifyunsharedvertexonintersectionsalgorithm.

ExtractByLocation: Extrai os vértices não compartilhados que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

f) Nome da camada de flags: Flag_vertice_nao_compartilhado

g) Resulatado do processo e exemplos de erros:



5- IDENTIFICAR VÉRTICE NÃO COMPARTILHADO NOS SEGMENTOS COMPARTILHADOS:

a) **Descrição:** Este algoritmo identifica vértices não compartilhados em segmentos compartilhados entre camadas de linha, e dependendo do seu raio, identifica vértices muito próximos.

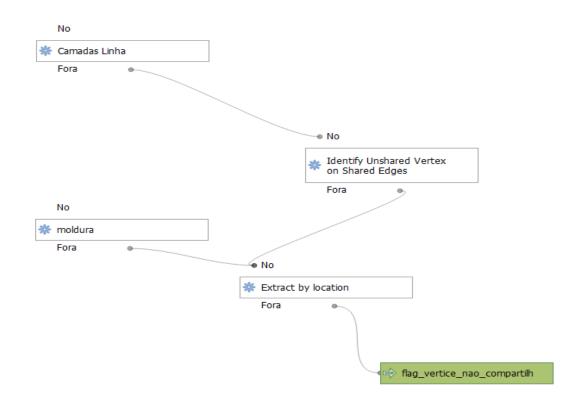
b) Arquivo:

 $identifica_vertice_nao_compartilhado_nos_segmentos_compartilhados_transportes_carta_orto.model 3$

c) Algoritimos:

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm dsgtools:identifyunsharedvertexonintersectionsalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



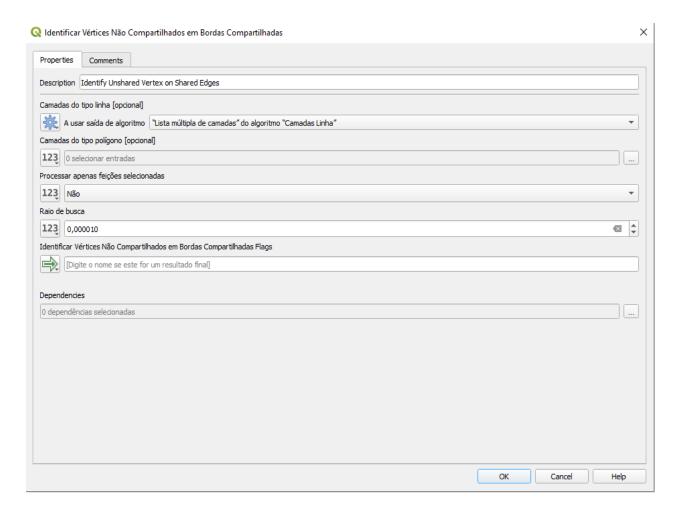
O modelo é composto por quatro etapas:

Camadas Linha: Converte uma string csv em uma lista de camadas de linha usando o algoritmo *stringcsvtolayerlistalgorithm*.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada de entidades usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

IdentifyUnsharedVertexOnSharedEdges: Identifica vértices não compartilhados nos segmentos compartilhados entre as camadas de linha e polígono usando o algoritmo identifyunsharedvertexonsharededgesalgorithm.

ExtractByLocation: Extrai os vértices não compartilhados que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.

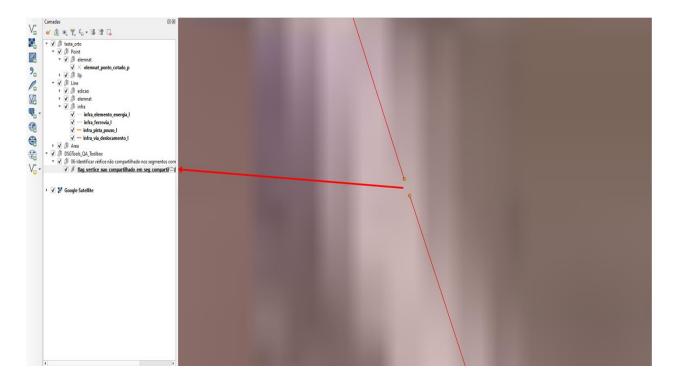


Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

f) Nome da camada de flags: Flag_vertice_nao_compartilhado_em_seg_compartilhado.

g) Resultado do Processo e exemplos de erros:



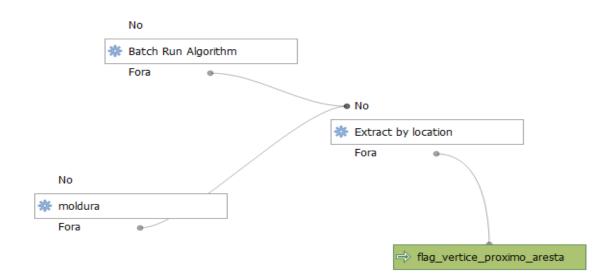
6- IDENTIFICAR VÉRTICE PRÓXIMO DE ARESTA:

- a) **Descrição**: Este algoritmo identifica vértices próximos de arestas em uma lista de camadas de linha.
 - b) Arquivo: identifica_vertice_proximo_de_aresta_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritmo:

dsgtools:identifyvertexnearedges dsgtools:batchrunalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:

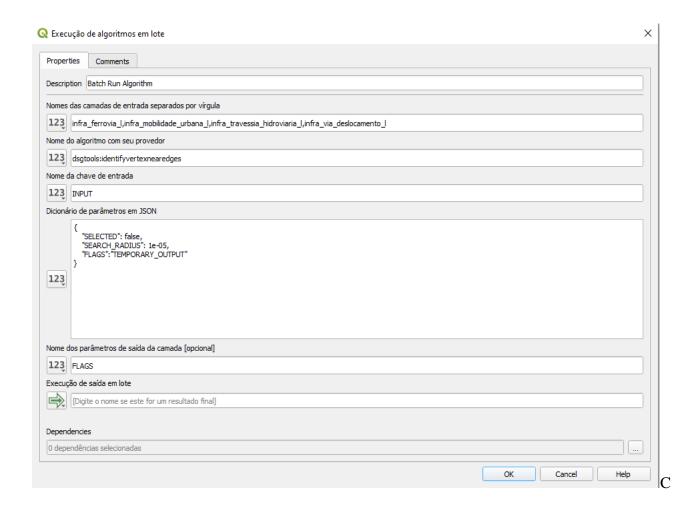


O modelo é composto por três etapas:

BatchRunAlgorithm: Executa o algoritmo *identifyvertexnearedges* em uma lista de camadas de linha.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada de entidades usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

ExtractByLocation: Extrai os vértices próximos de arestas que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON:

```
{
"SELECTED": false,
"SEARCH_RADIUS": 1e-05,
"FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT" }
```

"SELECTED": false - Esta propriedade é uma chave que tem um valor booleano associado a ela. O valor "false" indica que o item não está selecionado ou marcado.

"SEARCH_RADIUS": 1e-05 - Esta propriedade é uma chave que tem um valor numérico associado a ela. O valor "1e-05" é uma notação científica que representa o número decimal 0.00001. Esse valor pode ser usado como um raio de busca para encontrar objetos dentro de uma determinada distância.

"FLAGS": "TEMPORARY_OUTPUT" - Esta propriedade é uma chave que tem uma string associada a ela. A string "TEMPORARY_OUTPUT" pode ser um sinalizador ou uma opção que é usada para indicar que um determinado resultado ou saída é temporária e não deve ser armazenado permanentemente.

- f) Nome da camada de flags: Flag_vertice_nao_compartilhado_em_seg_compartilhado
- g) Resultado do processo e exemplo de erros:



7- IDENTIFICAR GEOMETRIAS COM DENSIDADE INCORRETA DE VÉRTICES

a) **Descrição:** O objetivo deste algoritmo é realizar a identificação de geometrias que apresentam uma densidade de vértices considerada inadequada. Essa identificação é baseada em uma distância específica dentro de uma tolerância pré-estabelecida. O propósito principal é reduzir a quantidade de vértices presentes nas geometrias, buscando simplificar e otimizar sua representação.

b) Arquivo:

 $identifica_geometrias_com_densidade_incorreta_de_vertices_transportes_carta_orto.model 3$

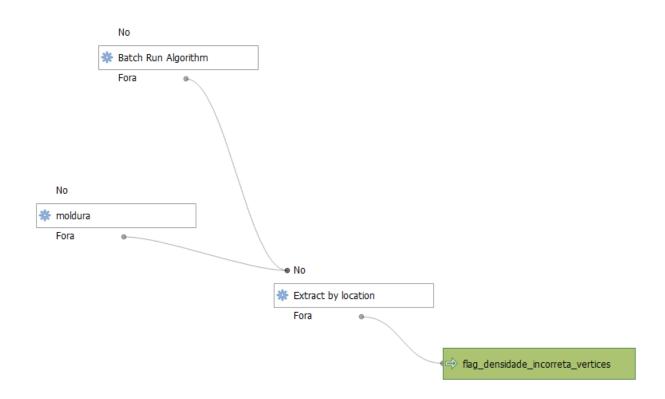
c) Algoritmo:

dsgtools:batchrunalgorithm

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm

native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



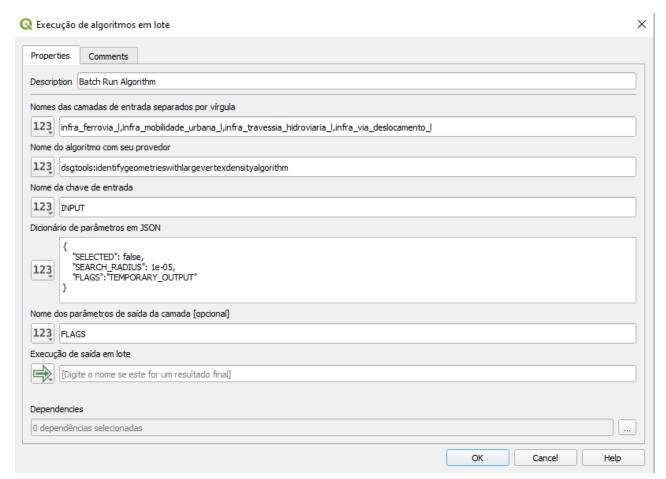
O modelo é composto por três etapas:

BatchRunAlgorithm: Executa o algoritmo *identifygeometrieswithlargevertexdensityalgorithm* com os parâmetros descritos conforme a seção e.

Moldura: Converte uma *string* csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

ExtractByLocation: Extrai os pontos com densidade incorreta que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.

e) Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON:

{

"SELECTED": false,

"SEARCH_RADIUS": 1e-05,

"FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT"

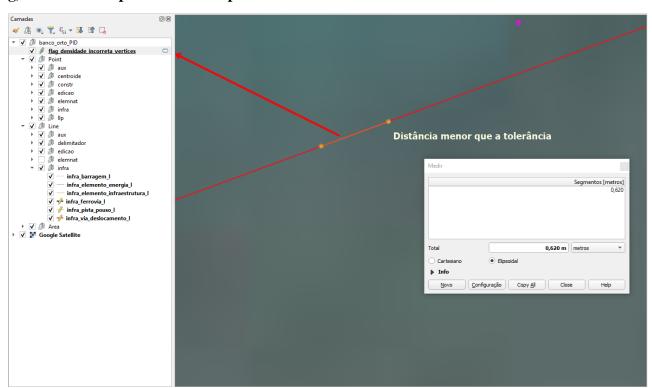
O parâmetro "SELECTED" determina se a identificação de erros deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "SEARCH RADIUS": do algoritmo determina a distância máxima que será percorrida para encontrar vértices próximos um dos outros. No modelo, o valor padrão do raio de busca é definido como 0,00001 graus no sistema de coordenadas geográfico que corresponde a um valor aproximado de 1 metro. No entanto, é importante lembrar que esse valor pode ser ajustado de acordo com as necessidades específicas, considerando a escala e precisão dos dados utilizados no processamento.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de onde estão os erros. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT" especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre a densidade incorreta de vértice.

f) Nome da camada de flags: flag_densidade_incorreta_vertices

g) Resultado do processo e exemplo de erros:



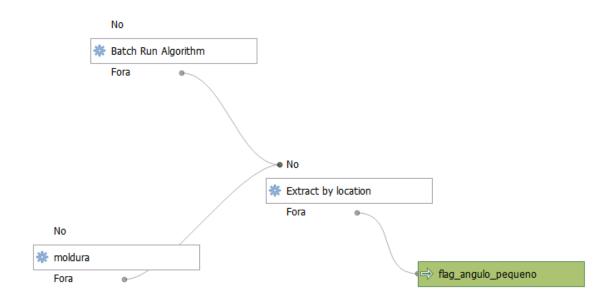
8- IDENTIFICAR ÂNGULO PEQUENOS

- a) Descrição: Este algoritmo identifica ângulos pequenos em uma lista de camadas de linha.
- **b) Arquivo**: identifica_angulos_pequenos_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritmo:

dsgtools:identifyoutofboundsangles dsgtools:batchrunalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



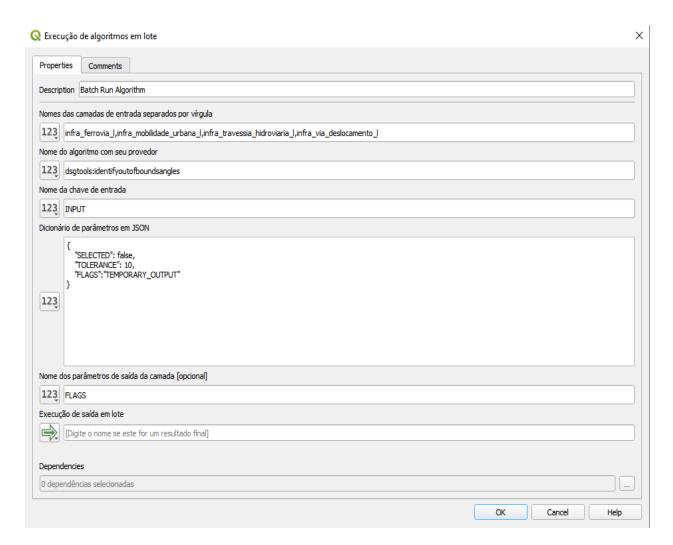
O modelo é composto por três etapas:

BatchRunAlgorithm: Executa o algoritmo *identifyoutofboundsangles* com os parâmetros selecionados abaixo.

Moldura: Converte uma *string* csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

ExtractByLocation: Extrai os ângulos pequenos que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.

e) Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON:

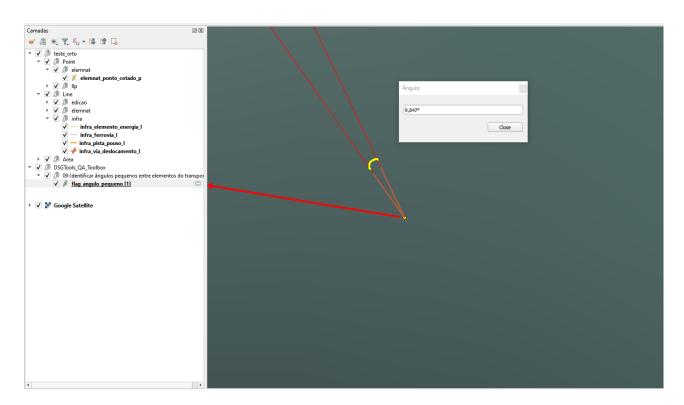
```
{
"SELECTED": false,
"TOLERANCE": 10,
"FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT"
}
```

O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "TOLERANCE": Um ângulo de tolerância de 10 graus indica que qualquer ângulo abaixo desse valor será considerado pequeno. Essa medida é usada para identificar irregularidades na geometria, tais como curvas de nível muito acentuadas ou dobras em trechos de drenagem. Entretanto, é importante mencionar que para outras aplicações, uma tolerância maior ou menor pode ser mais apropriada.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT" especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre os ângulos pequenos encontradas durante a validação.

- f) Nome da camada de flags: flag_angulo_pequeno
- g) Resultado do processo e exemplo de erros:



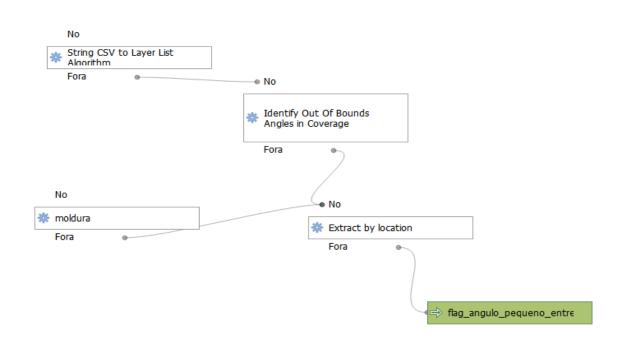
9- IDENTIFICA ÂNGULOS PEQUENOS ENTRE CAMADAS:

- a) **Descrição:** Este algoritmo funciona de maneira similar à rotina anterior, identificando os ângulos pequenos em uma lista de camadas de linha. A diferença é que as camadas são unificadas, a fim de se comportarem como uma única camada.
 - b) Arquivo: identifica_angulos_pequenos_entre_camadas_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritmo:

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm dsgtools:identifyoutofboundsanglesincoverage native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



O modelo é composto por quatro etapas:

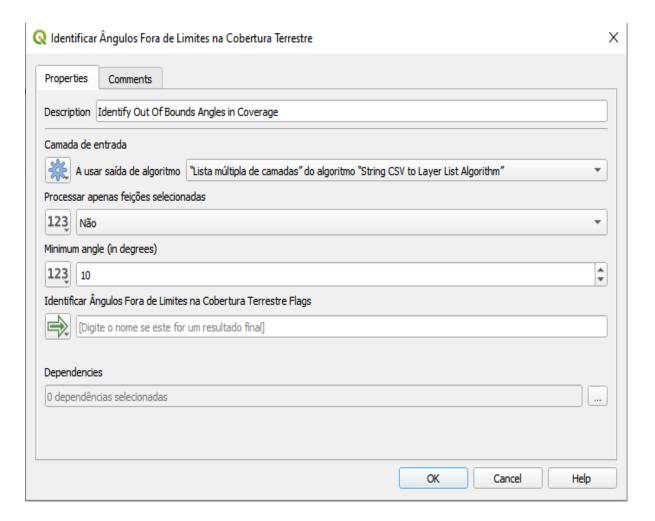
StringCsvToLayerListAlgorithm: Converte uma string CSV em uma lista de camadas.

IdentifyOutOfBoundsAnglesInCoverage: Identifica ângulos pequenos em cada camada de entrada, com base no parâmetro *TOLERANCE*.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

ExtractByLocation: Extrai os ângulos pequenos que estão dentro da área delimitada pela moldura usando o algoritmo extractbylocation.

e) Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

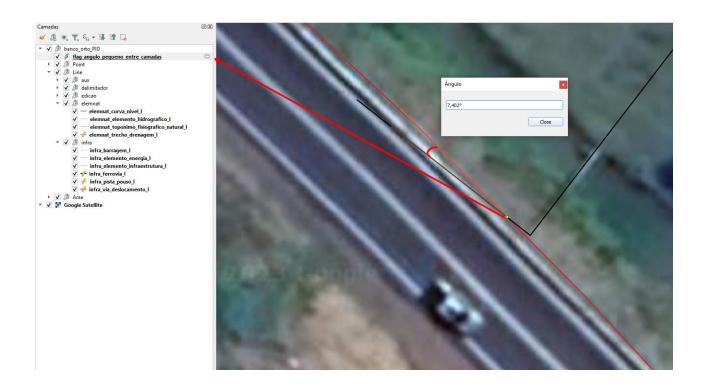
O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas

geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "TOLERANCE": Um ângulo de tolerância de 10 graus indica que qualquer ângulo abaixo desse valor será considerado pequeno. Essa medida é usada para identificar irregularidades na geometria, tais como curvas de nível muito acentuadas ou dobras em trechos de drenagem. Entretanto, é importante mencionar que para outras aplicações, uma tolerância maior ou menor pode ser mais apropriada.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT" especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre os ângulos pequenos encontradas durante a validação.

- f) Nome da camada de flags: Flag_angulo_pequeno_entre_camadas
- g) Resultado do processo e exemplo de erros:



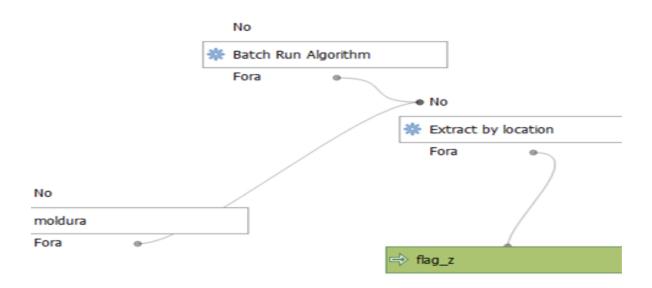
10 – IDENTIFICAR Z (Entrada tá varada)

- a) **Descrição:** O ângulo Z é a diferença entre ângulos formados por três pontos consecutivos. O modelo tem por objetivo encontrar esses ângulos em linhas e polígonos.
 - **b) Arquivo:** identifica_z_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritmo:

dsgtools:identifyzanglesbetweenfeatures dsgtools:batchrunalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



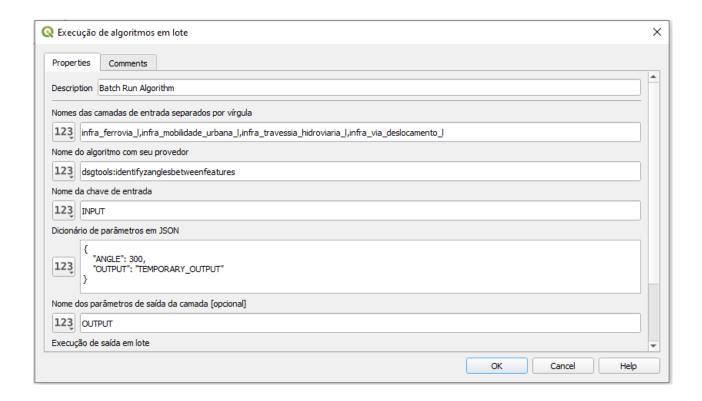
O modelo é composto por três etapas:

Batchrunalgorithm: executa o algoritmo identifyoutofboundsangles com os parâmetros selecionados abaixo.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada especificada usando o algoritmo stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm.

ExtractByLocation: Extrai os ângulos pequenos que estão dentro da área delimitada pela moldura usando o algoritmo extractbylocation.

e) Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON:

```
{ "ANGLE": 300,
"OUTPUT":"TEMPORARY_OUTPUT" }
```

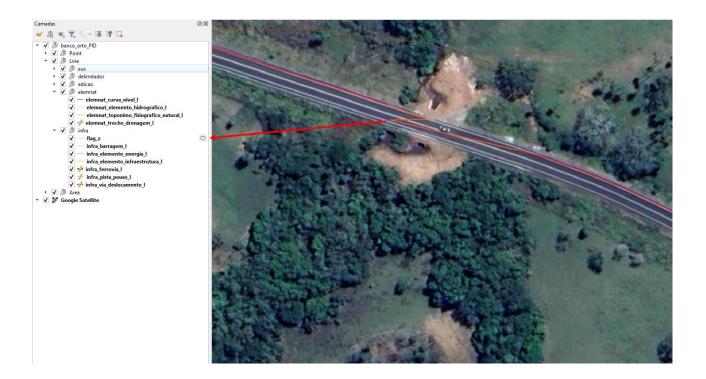
O Parâmetro "ANGLE" representa a medida de ângulo em graus, onde qualquer ângulo menor do que 300 graus será considerado pequeno. Essa medida é usada para identificar irregularidades na geometria, entretanto, é importante mencionar que para outras aplicações, uma tolerância maior ou menor pode ser mais apropriada.

O Parâmetro "OUTPUT" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT"

especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre os ângulos inválidos encontradas durante a validação.

f) nome da camada de flags: Flag_z

g) Resultado do processo e exemplo de erros:



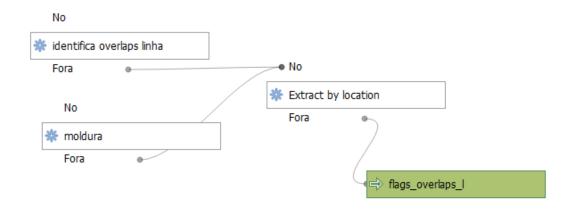
11 - IDENTIFICAR OVERLAPS DENTRO DA MESMA CAMADA:

- a) Descrição: Este algoritmo identifica sobreposições dentro da mesma camada em uma lista de camadas de linha.
 - **b) Arquivo:** identifica_overlaps_linhas_transportes_carta_orto.model3

c) Algoritmo:

dsgtools:identifyoverlaps dsgtools:batchrunalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:

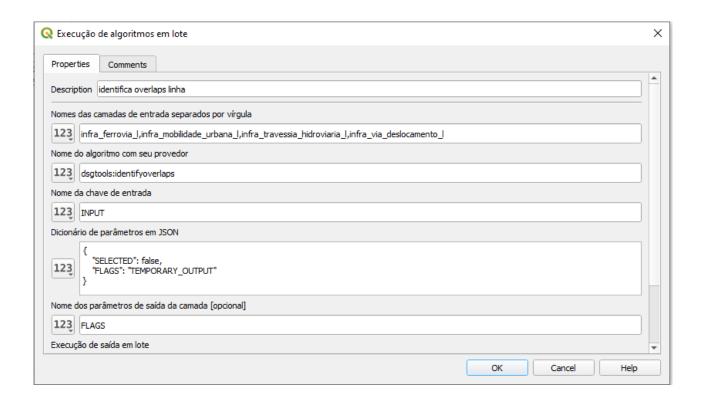


O modelo é composto por três etapas:

Batchrunalgorithm: Executa o algoritmo identifyoverlaps com os parâmetros selecionados abaixo para as camadas de linha.

Moldura: Converte uma *string* csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

ExtractByLocation: Extrai os ângulos pequenos que estão dentro da área delimitada pela moldura usando o algoritmo extractbylocation.



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

Parâmetros em JSON:

```
{ "SELECTED": false,
"FLAGS":"TEMPORARY OUTPUT" }
```

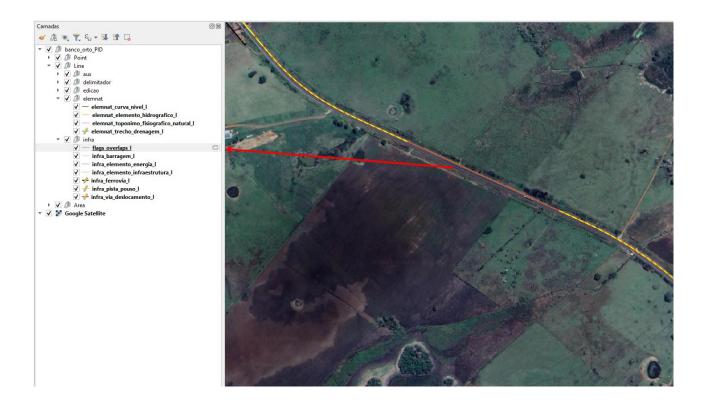
O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

"FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT" especifica

que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre os overlaps encontradas durante a validação.

f) nome da camada de flags: flags_overlaps_l

g) Resultado do processo e exemplo de erros:



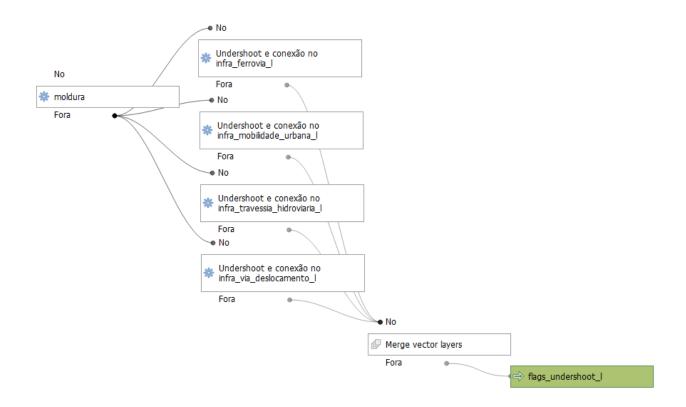
12- IDENTIFICA UNDERSHOOT COM MOLDURA E CONEXÃO DE LINHAS:

- a) **Descrição:** Este algoritmo identifica pontas soltas dentro da mesma camada em uma lista de camadas de linha.
 - b) Arquivo: identifica_undershoot_moldura_conexao_linhas_transportes.model3
 - c) Algoritmo:

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm dsgtools:identifydangles native:mergevectorlayers

dsgtools:batchrunalgorithm

d) Composição do Modelo:

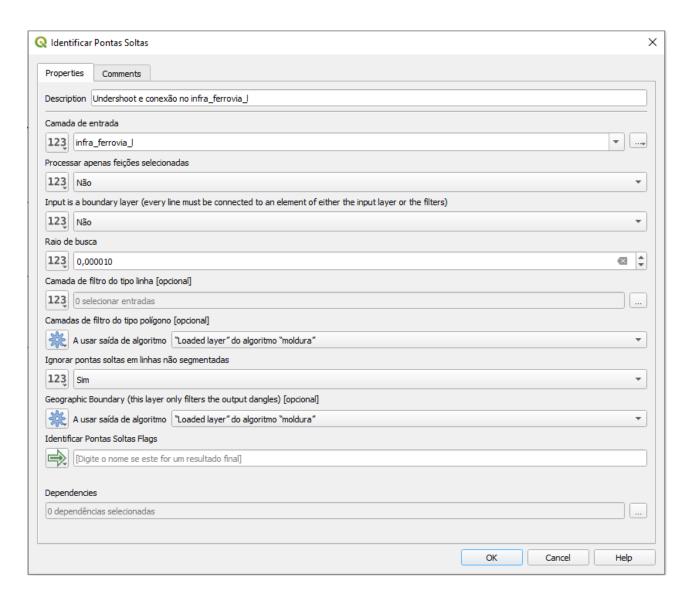


O modelo é composto por três etapas:

Moldura: Converte uma *string* csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

Batchrunalgorithm: Executa os algoritmos identifydangles para as camadas de linha com os parâmetros descritos abaixo.

Merge Vector Layers: Realiza uma operação de unir as camadas de saída utilizando o algorítimo mergevectorlayers



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

O parâmetro "INPUT" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário.

O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "True", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "INPUT IS A BOUNDARY LAYER" Se a opção "False" estiver definida no algoritmo, isso significa que a moldura não precisa estar conectada a elementos da camada de entrada ou dos filtros. É importante ressaltar que o campo elemnat_curva_nivel a opção precisa ser "True", por se tratar de um contorno e ter um comportamento particular.

O Parâmetro: "SEARCH RADIUS" do algoritmo determina a distância máxima que será percorrida para encontrar pontas soltas em relação aos segmentos de linha e polígonos que se cruzam nas intersecções. No modelo, o valor padrão do raio de busca é definido como 0,00001 unidades do sistema de coordenadas utilizado no processamento. No entanto, é importante lembrar que esse valor pode ser ajustado de acordo com as necessidades específicas, considerando a escala e precisão dos dados utilizados no processamento

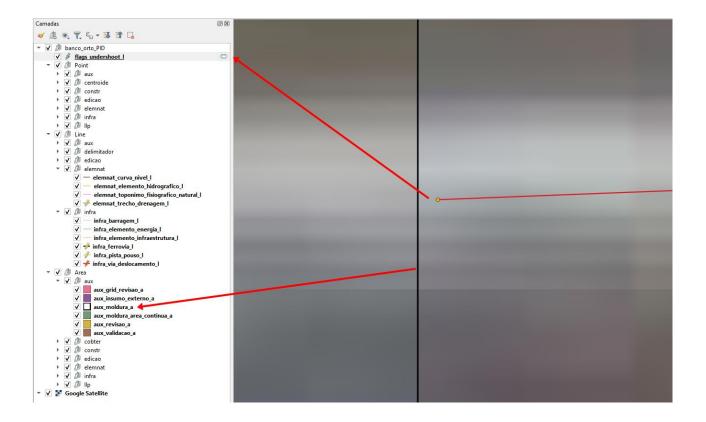
O parâmetro "CAMADA DE FILTRO" tem como proposta identificar pontas soltas próximas às camadas especificadas. Essas pontas soltas serão adicionadas à regra de verificação de proximidade durante a busca por feições próximas às analisadas, a fim de minimizar a ocorrência de falsos positivos.

O parâmetro "IGNORAR PONTAS SOLTAS EM LINHAS NÃO SEGMENTADAS" quando marcado como "True" permite que o algoritmo ignore pontas soltas em linhas não segmentadas. Ou seja, ele não considera como *undershoots* aquelas pontas soltas que não estão conectadas a outros segmentos de linha. Ao ignorar essas pontas, o algoritmo pode concentrar-se apenas nas linhas que realmente importam e fornecer resultados mais precisos.

O parâmetro "GEOGRAPHIC BOUNDARY" se refere à delimitação geográfica para a execução do processamento em uma região determinada. A "moldura" representa a área delimitada em questão, isso evita que sejam incluídas informações irrelevantes ou imprecisas de outras áreas que estão fora da delimitação.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação.

g) Resultado do processo e exemplo de erros:



13- IDENTIFICA LINHAS SEGMENTADAS COM MESMO CONJUNTO DE ATRIBUTOS:

a) **Descrição:** Este algoritmo identifica linhas segmentadas com mesmo conjunto de atributos em uma lista de camadas de linha.

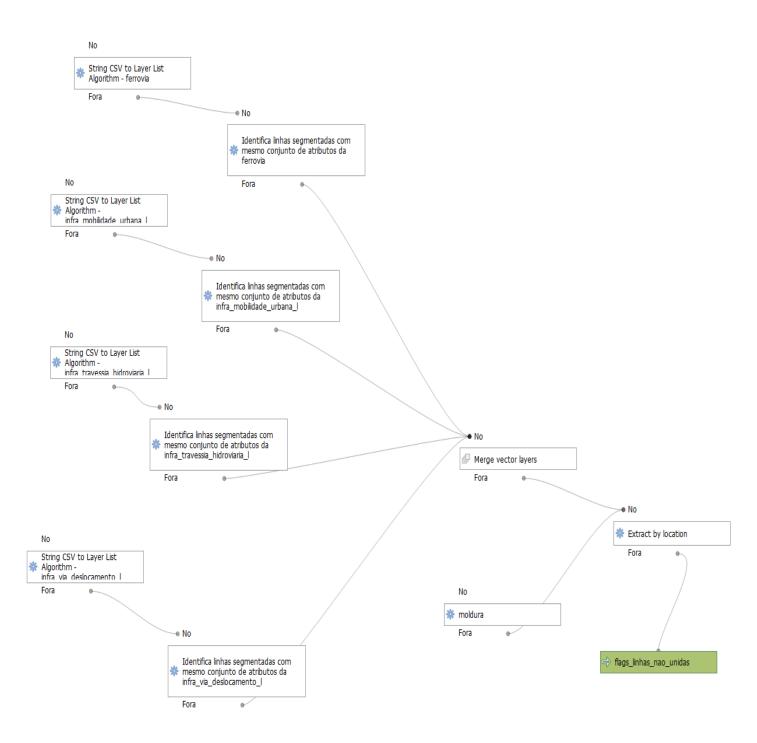
b) Arquivo:

identifica_linhas_segmentadas_com_mesmo_conjunto_de_atributos_transportes_carta_orto.model 3

c) Algoritmo:

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm
dsgtools:identifyunmergedlineswithsameattributeset
dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm
native:mergevectorlayers

d) Composição do Modelo:



O modelo é composto por cinco etapas:

String CSV to Layer List Algorithm: Converte uma string csv em uma camada especificada usando o algoritmo stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm.

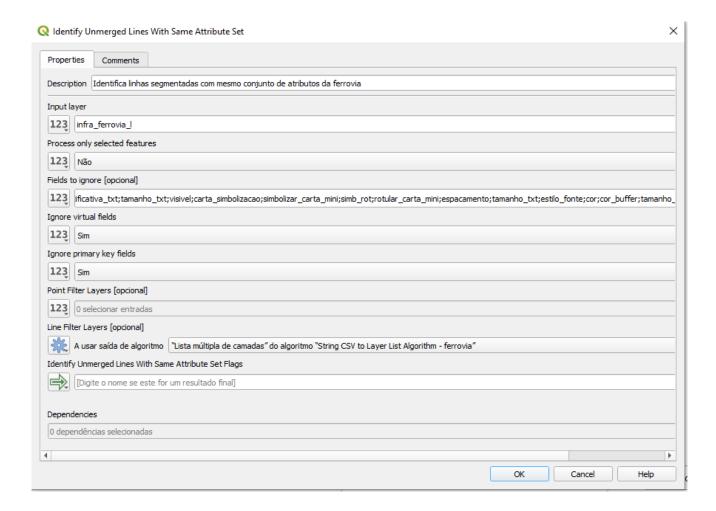
Identificar linhas Segmentadas: Identifica as linhas segmentadas com os parâmetros definidos abaixo utilizando o algoritmo *identifysplitlines*.

Merge Vector Layers: Realiza uma operação de unir as camadas de saída utilizando o algorítimo *mergevectorlayers.*

Moldura: Converte uma *string* csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*

ExtractByLocation: Extrai os ângulos pequenos que estão dentro da área delimitada pela moldura usando o algoritmo extractbylocation.

e) Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

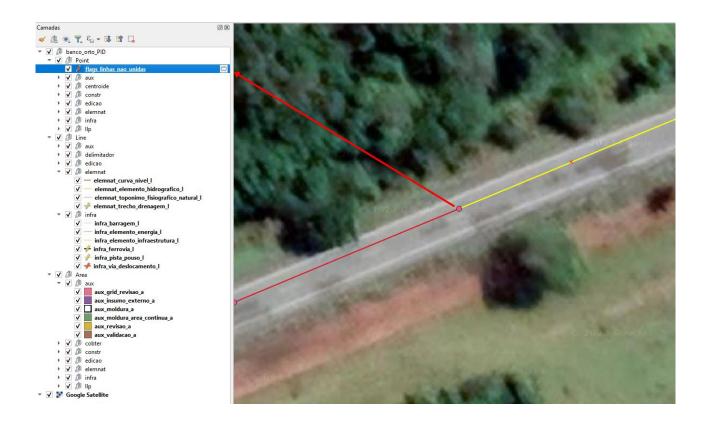
No parâmetro "FIELDS TO IGNORE" é definido uma lista negra de atributos (ATTRIBUTE_BLACKLIST) que não serão considerados na comparação das feições, a fim de evitar falsos positivos.

O parâmetro "IGNORE_PK_FIELDS" é um booleano que indica se os campos da chave primária das camadas de entrada devem ser ignorados na comparação. (apesar de estar marcado como "true", o campo de chave primária "id" já está sendo ignorado na lista negra de atributos).

O parâmetro "IGNORE_VIRTUAL_FIELDS" é um booleano que indica se os campos virtuais (calculados dinamicamente) devem ser ignorados na comparação.

O parâmetro: "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação.

- f) nome da camada de flags: flags_linhas_nao_unidas
- g) Resultado do processo e exemplo de erros:



14 - IDENTIFICAR LINHAS NÃO SEGMENTADAS NAS INTERSECÇÕES:

- a) Descrição: O algoritmo em questão tem como finalidade detectar linhas não segmentadas nas intersecções de camadas. Essa tarefa é realizada através da identificação de geometrias não conectadas que não compartilham vértices. A partir dessa análise, é possível determinar se as linhas com vértices não conectados em sua extensão devem ser classificadas como "dangles" (pontas soltas) e, portanto, descartadas, ou se devem ser consideradas como não segmentadas dentro das camadas especificadas em uma lista de camadas de linha.
 - b) Arquivo: identificar_linhas_nao_segmentadas_nas_interseccoes_transportes.model3

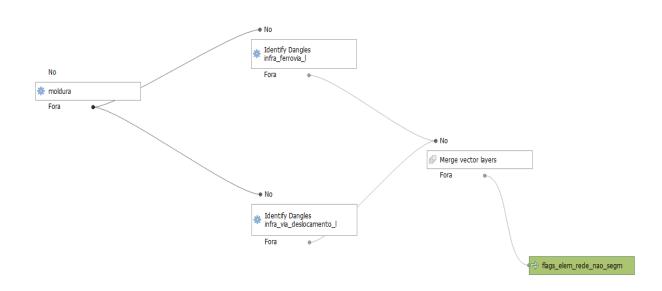
c) Algoritmo:

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm

ds g to ols: identify dangles algorithm

native:mergevectorlayers

d) Composição do Modelo:



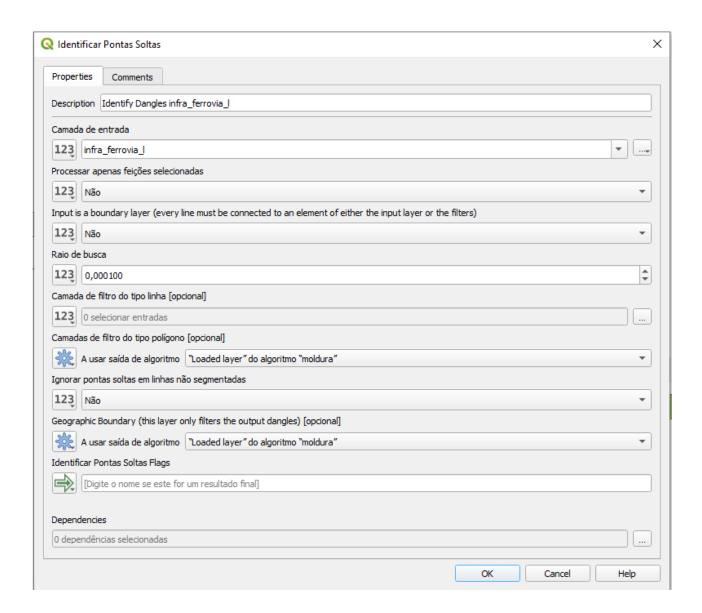
O modelo é composto por três etapas:

Moldura: Converte uma string csv em uma camada especificada usando o algoritmo stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm.

Identify Dangles: Identifica pontas soltas na camada de infra_ferrovia_l e infra_via_deslocamento com o algoritmo *identifydanglesalgorithm*

Marger Vector Layers: Realiza uma operação de unir as camadas de saída utilizando o algorítimo mergevectorlayers.

e) Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l infra_via_deslocamento_l

O parâmetro "INPUT" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário.

O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas

geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas

nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "INPUT IS A BOUNDARY LAYER" Se a opção "False" estiver definida no

algoritmo, isso significa que a moldura não precisa estar conectada a elementos da camada de entrada

ou dos filtros.

O Parâmetro: "SEARCH RADIUS" do algoritmo determina a distância máxima que será

percorrida para encontrar pontas soltas em relação aos segmentos de linha que se cruzam nas

intersecções. No modelo, o valor padrão do raio de busca é definido como 0,00001 unidades do

sistema de coordenadas utilizado no processamento. No entanto, é importante lembrar que esse valor

pode ser ajustado de acordo com as necessidades específicas, considerando a escala e precisão dos

dados utilizados no processamento.

O parâmetro "CAMADA DE FILTRO" usados para limitar as camadas que serão analisadas

no algoritmo.

O parâmetro "IGNORAR PONTAS SOLTAS EM LINHAS NÃO SEGMENTADAS"

quando marcado como "False" permite que o algoritmo encontre pontas soltas em linhas não

segmentadas. Ou seja, considera como *undershoots* aquelas pontas soltas que não estão conectadas

a outros segmentos de linha.

O parâmetro "GEOGRAPHIC BOUNDARY" se refere à delimitação geográfica para a

execução do processamento em uma região determinada. A "moldura" representa a área delimitada

em questão, isso evita que sejam incluídas informações irrelevantes ou imprecisas de outras áreas

que estão fora da delimitação.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina

para armazenar as informações de validação.

f) nome da camada de flags: flags_undershoot_l

g) Resultado do processo e exemplo de erros:



15- IDENTIFICAR ELEMENTOS PEQUENOS NA REDE:

- a) **Descrição:** Este algoritmo realiza a identificação de elementos com tamanhos menor que o estabelecido na tolerância em uma camada pré-determinada, ao mesmo tempo em que detecta segmentos de transporte que se encontram desconectados da rede.
 - **b) Arquivo:** identificar_elementos_pequenos_na_rede_transportes.model3

c) Algoritmo:

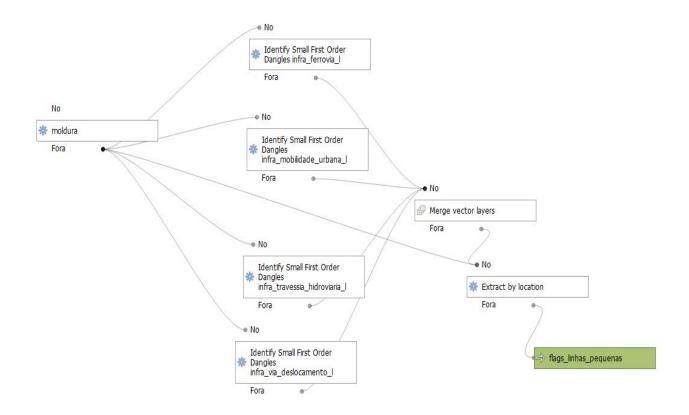
dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm

dsgtools:identifysmallfirstorderdangles

native:mergevectorlayers

native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



O modelo é composto por quatro etapas:

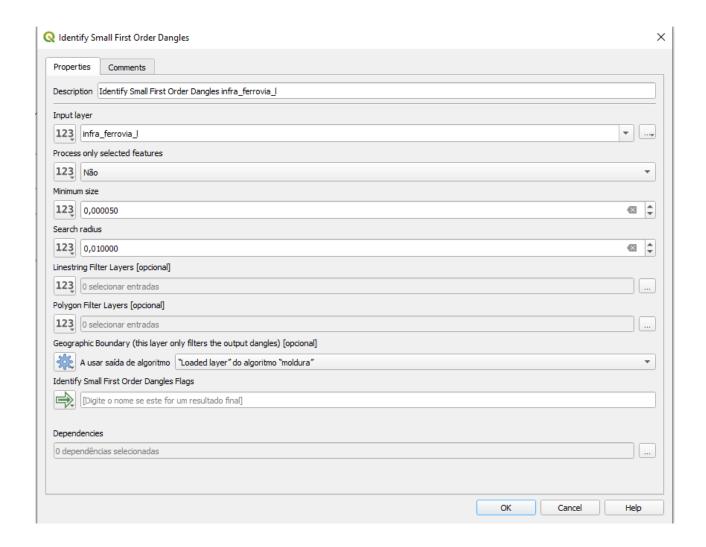
Moldura: Converte uma *string* csv em uma camada especificada usando o algoritmo *stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm*.

Identify Small First Order Dangles: Procura por pequenos segmentos de linha que não se conectam a outros segmentos ou estão muito próximos de uma interseção, executando o algoritmo *identifysmallfirstorderdangles*.

Merge Vector Layers: Realiza uma operação de unir as camadas de saída utilizando o algorítimo mergevectorlayers.

ExtractByLocation: Extrai os elementos pequenos que estão dentro da área delimitada pela moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.

e) Parâmetros:



O algoritmo "Identify Small First Order Dangles" é uma ferramenta utilizada para identificar feições que não estão conectadas na rede, também conhecidos como "dangles" ou pontas soltas. Ele busca por trechos de linha que possuem um único vértice que não é conectado a nenhum outro trecho. Para evitar a identificação de dangles não relevantes, o algoritmo se concentra em identificar apenas aqueles que têm um comprimento mínimo especificado.

O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

O parâmetro "MINIMUM_SIZE" se concentra em identificar apenas dangles pequenos, ou seja, aqueles que têm um comprimento mínimo de 0,001 e estão localizados dentro de um raio de pesquisa definido pelo parâmetro "SEARCH_RADIUS" de 0,0001. permitindo identificar possíveis problemas na rede.

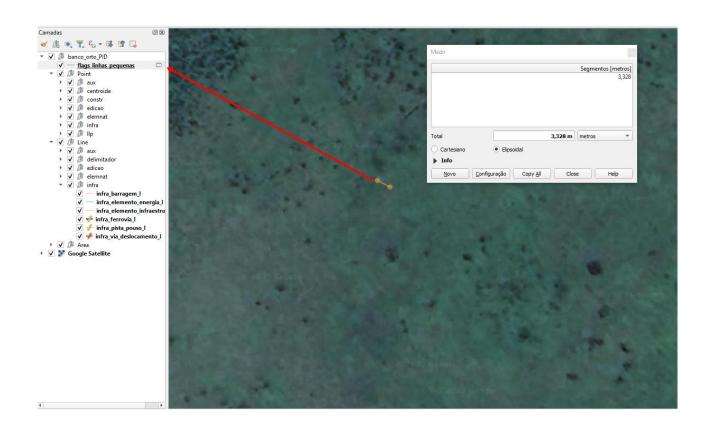
O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT"

especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre os elementos pequenos e possíveis problemas encontrados na rede.

Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_ferrovia_l, infra_mobilidade_urbana_l, infra_travessia_hidroviaria_l, infra_via_deslocamento_l

- f) nome da camada de flags: flags_linhas_pequenas.
- g) Resultado do processo e exemplo de erros:



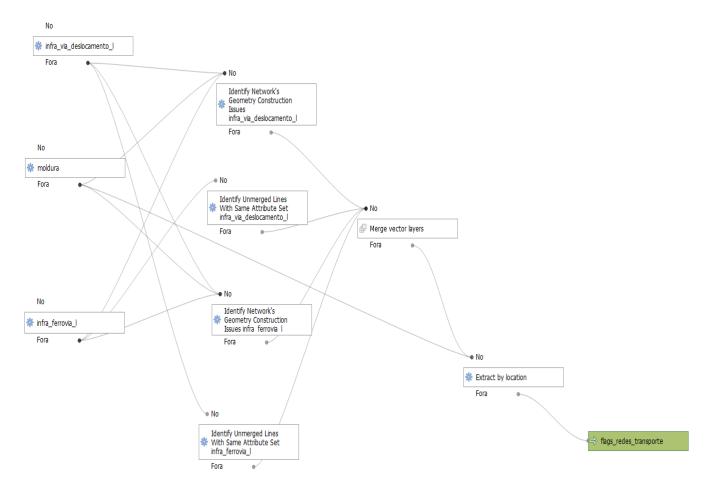
16 - IDENTIFICAR ERROS NA CONSTRUÇÃO DAS REDES DE RODOVIÁRIAS E FERROVIÁRIAS:

- a) **Descrição:** Tem como objetivo detectar e identificar erros relacionados à construção da rede de transportes através da detecção de ângulos agudos, pontas soltas e linhas não segmentadas desconectadas da rede.
 - **b) Arquivo:** identificar_erros_rede_transporte.model3

c) Algoritmos:

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm
dsgtools:identifyunmergedlineswithsameattributeset
dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm
dsgtools:identifynetworkconstructionissues
native:mergevectorlayers
native:extractbylocation

d) Composição do Modelo:



O modelo é composto por cinco etapas:

String CSV to Layer List Algorithm: Converte uma string csv em uma camada especificada usando o algoritmo stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm.

Identify Network's Geometry Construction Issues: Tem por finalidade a identificação de problemas na construção da geometria da rede, em especial na detecção de potenciais erros na rede de transportes. Seu objetivo consiste em encontrar, de maneira automatizada, ângulos agudos, pontas soltas, linhas não segmentadas desconectadas da rede utilizando o algorítimo dsgtools:identifynetworkconstructionissues.

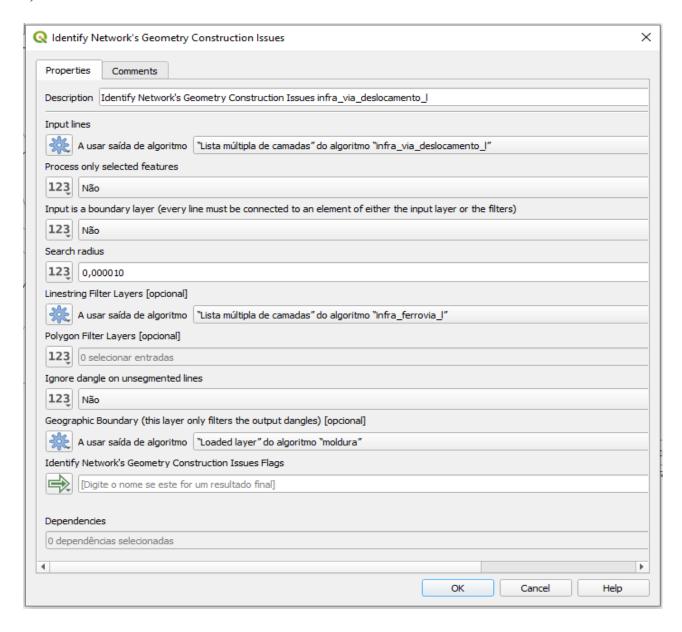
Identify Unmerged Lines With Same Attribute Set: Responsável por identificar linhas não mescladas (unmerged) com o mesmo conjunto de atributos. Ele compara os atributos de todas as linhas dentro de uma camada especificada e verifica se duas ou mais linhas estão com o mesmo conjunto de atributos utilizando o algoritmo

dsg tools: identify unmerged lines with same attribute set.

Merge Vector Layers: Realiza uma operação de unir as camadas de saída utilizando o algorítimo *mergevectorlayers.*

ExtractByLocation: Extrai os erros que estão dentro da área delimitada pela moldura usando o algoritmo extractbylocation.

e) Parâmetros:



O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a verificação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são verificadas.

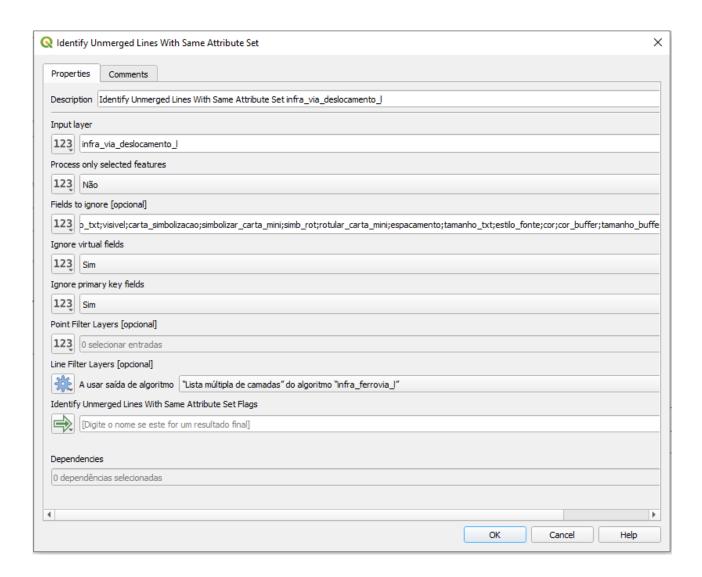
O parâmetro "INPUT IS A BOUNDARY LAYER" Se a opção "False" estiver definida no algoritmo, isso significa que a moldura não precisa estar conectada a elementos da camada de entrada ou dos filtros.

O Parâmetro: "SEARCH RADIUS" do algoritmo determina a distância máxima que será percorrida para encontrar pontas soltas em relação aos segmentos de linha e polígonos que se cruzam nas intersecções. No modelo, o valor padrão do raio de busca é definido como 0,00001 unidades do sistema de coordenadas utilizado no processamento. No entanto, é importante lembrar que esse valor pode ser ajustado de acordo com as necessidades específicas, considerando a escala e precisão dos dados utilizados no processamento.

O parâmetro "FILTER LAYER" As camadas de filtro presentes são utilizadas com o propósito de especificar as camadas que serão empregadas para filtrar a identificação de linhas que apresentem problemas de construção na rede de drenagem. As camadas filtradas são, então, empregadas para a identificação de problemas geométricos na construção da rede.

O parâmetro "GEOGRAPHIC BOUNDARY" se refere à delimitação geográfica para a execução do processamento em uma região determinada. A "moldura" representa a área delimitada em questão, isso evita que sejam incluídas informações irrelevantes ou imprecisas de outras áreas que estão fora da delimitação.

O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações de validação. Neste caso, o valor "TEMPORARY_OUTPUT" especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre os problemas de construção na rede de drenagem.



O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

No parâmetro "FIELDS TO IGNORE" é definido uma lista negra de atributos (ATTRIBUTE_BLACKLIST) que não serão considerados na comparação das feições, a fim de evitar falsos positivos.

O parâmetro "IGNORE_PK_FIELDS" é um booleano que indica se os campos da chave primária das camadas de entrada devem ser ignorados na comparação. (apesar de estar marcado como "true", o campo de chave primária "id" já está sendo ignorado na lista negra de atributos).

O parâmetro "IGNORE_VIRTUAL_FIELDS" é um booleano que indica se os campos virtuais (calculados dinamicamente) devem ser ignorados na comparação.

O parâmetro "*FILTER LAYER*" as camadas de filtro presentes são usadas para especificar camadas que serão usadas para identificar linhas que não foram unidas corretamente.

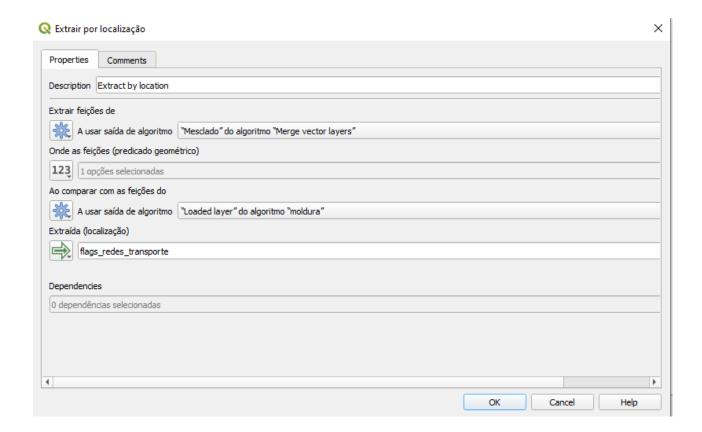
O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações que necessitam de correção. Neste caso, o valor

"TEMPORARY_OUTPUT" especifica que uma camada temporária será gerada para armazenar informações sobre as linhas que não foram unidas corretamente.

Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	infra_via_deslocamento_l infra_ferrovia_1

Por fim é utilizado o algoritmo de extrair pela localização para filtrar os elementos que estão dentro da moldura.



Extrair feições de: Utiliza os dados de saída do procedimento anterior.

Predicado geométrico: Uma lista que especifica o tipo de relação espacial entre as geometrias que devem ser consideradas na extração. Neste caso, o valor [0] significa que apenas as geometrias que se intersectam serão extraídas.

F) nome da camada de flags: flags_rede_transportes

g) Resultado do processo e exemplo de erros:

