APÊNDICE A - Documentação do Fluxo de Trabalho

FLUXO DE HIDROGRAFIA E ALTIMETRIA

O objetivo do processo de correção de altimetria e hidrografia é identificar e corrigir erros comuns em dados geoespaciais por meio de 18 rotinas, sendo 17 de identificação e uma de manipulação para gerar as áreas com delimitadores e centróide 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.

01- Identificação de geometrias inválidas:

Descrição: Este processo identifica geometrias inválidas nas camadas especificadas.

Arquivo: identifica_geometrias_invalidas_alt_hid_carta_orto.model3

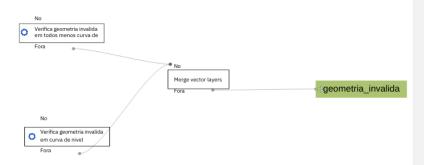
Algoritmos:

dsgtools:batchrunalgorithm,

ds g to ols: identify and fix invalid geometries,

native: merge vector layers

Composição do Modelo:



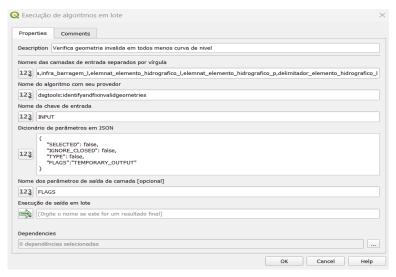
O modelo é composto por três etapas:

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

Verifica geometria inválida: Identifica geometrias inválidas somente na camada de curva de nível utilizando o algoritmo "identifyandfixinvalidgeometries".

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

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo degeometria	Camadas de entrada
Ponto	elemnat_ponto_cotado_p,
	centroide_massa_dagua_p,
	centroide_elemento_hidrografico_p,
	elemnat_elemento_fisiografico_p,
	elemnat_elemento_hidrografico_p, centroide_ilha_p
linha	delimitador_massa_dagua_l,
	elemnat_trecho_drenagem_l,
	elemnat_elemento_fisiografico_l,
	infra_barragem_1,
	elemnat_elemento_hidrografico_l
	elemnat_curva_nivel_1
polígono	cobter_massa_dagua_a,
	infra_barragem_a

Para lidar com a peculiaridade da curva de nível, em que o início e o fim se encontram, foi criada uma verificação separada para o elemento elemnat_curva_nivel_l.

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

Verifica geometrias inválidas em todos, exceto curva de nível:

```
{
"SELECTED": false,
"IGNORE_CLOSED": false,
"TYPE": false,
"FLAGS": "TEMPORARY_OUTPUT"
}
Verifica geometria inválida na curva de nível:
{
"SELECTED": false,
"IGNORE_CLOSED": true,
"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.

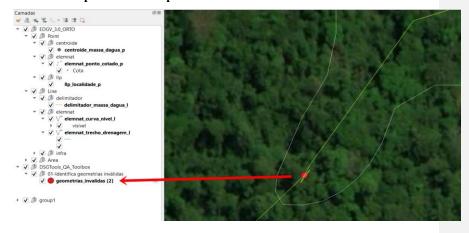
O parâmetro "TYPE" é usado para definir o tipo de geometria que será validada. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias do tipo especificado (linha, ponto ou polígono). Caso contrário, todas as geometrias são avaliadas.

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.

Para finalizar o processo, é realizada uma operação de "MERGE VECTOR LAYERS" para combinar todas as camadas temporárias de FLAGS em uma única camada.

Nome da camada de flags gerada: geometrias_invalidas.

Resultado do processo e exemplo de erros:



02-Identifica geometrias com mais de uma parte:

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.

Arquivo: identifica_multipart_alt_hid_carta_orto.model3

Algoritimos:

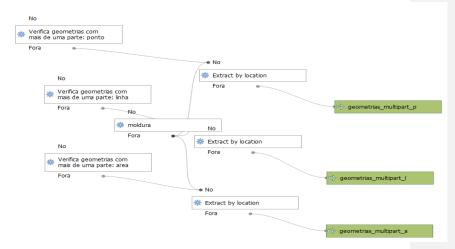
dsgtools:batchrunalgorithm,

dsgtools:identifymultigeometries,

native:extractbylocation

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm

Composição do Modelo:



O modelo é composto por três etapas:

Verifica geometrias com mais de uma parte nas camadas de ponto, linha e polígono: Identifica geometrias com mais de uma parte nas camadas de ponto e linha usando o algoritmo *multiparttosingleparts*.

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

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

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Ponto	elemnat_ponto_cotado_p, centroide_massa_dagua_p, centroide_elemento_hidrografico_p, elemnat_elemento_fisiografico_p, elemnat_elemento_hidrografico_p
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, elemnat_elemento_fisiografico_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l, delimitador_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua a, infra_barragem_a

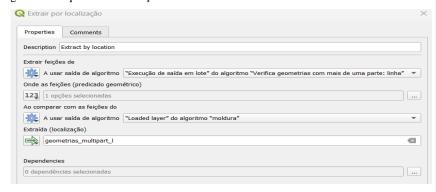
Para cada tipo de geometria, o *model* utiliza o algoritmo "dsgtools:identifymultigeometries" para identificar as geometrias multipartidas presentes na camada.

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.

Nome da camada de flags:

geometrias_multipart_p, geometrias_multipart_l, geometrias_multipart_a

Resultado do processo e exemplo de erros:



03- Identificar feições duplicadas

Descrição: 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. As camadas de ponto, linha e polígono são verificadas separadamente e as feições duplicadas encontradas são sinalizadas com flags nas camadas correspondentes.

Arquivo: identifica_feicoes_duplicadas_alt_hid_carta_orto.model3

Algoritimos:

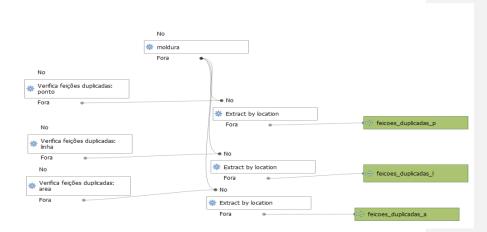
dsgtools:identifyduplicatedfeatures,

dsgtools:batchrunalgorithm,

dsg tools: identify unshared vertex on intersections algorithm

dsg tools: string csv to first layer with elements algorithm

Composição do Modelo:



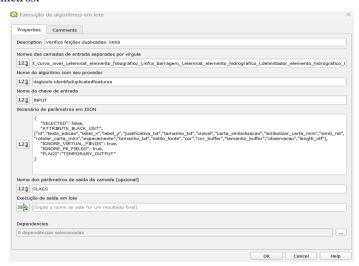
O modelo é composto por cinco etapas:

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

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

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

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Ponto	elemnat_ponto_cotado_p, centroide_massa_dagua_p, centroide_elemento_hidrografico_p,elemnat_element o_fisiografico_p, elemnat_elemento_hidrografico_p
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, elemnat_elemento_fisiografico_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l, delimitador_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua a, infra_barragem_a

Parâmetros em JSON:

"SELECTED": false,

$"ATTRIBUTE_BLACK_LIST":$

["id","texto_edicao","label_x","label_y","justificativa_txt","tamanho_txt","visivel","operador_criacao","data_c riacao","operador_atualizacao","data_atualizacao","carta_simbolizacao","simbolizar_carta_mini","simb_rot", "rotular_carta_mini","espacamento","tamanho_txt","estilo_fonte","cor","cor_buffer","tamanho_buffer","obser vacao","length_otf"],

```
"IGNORE_VIRTUAL_FIELDS": true,
"IGNORE_PK_FIELDS": true,
"FLAGS": "TEMPORARY_OUTPUT"
}
```

nome da camada de flags: feicoes_duplicadas_p,feicoes_duplicadas_l,feicoes_duplicadas_a

Resultado do processo e exemplo de erros:



04-Identifica vértice não compartilhado nas intersecções:

Descrição: Este algoritmo identifica vértices não compartilhados nas intersecções entre camadas de linha e polígono.

Arquivo:

identifica_vertice_nao_compartilhado_nas_interseccoes_alt_hid_carta_orto.model3

Algoritimos:

dsg tools: string csv to first layer with elements algorithm,

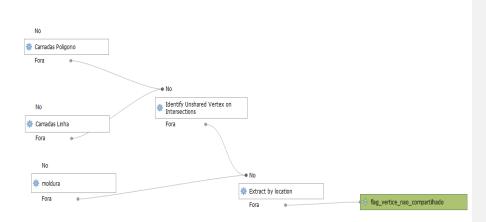
dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm,

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm

dsg tools: identify unshared vertex on intersections algorithm.

native:extractbylocation

Composição do Modelo:



O modelo é composto por cinco etapas:

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

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 especificada usando o algoritmo stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm.

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

identify unshared vertex on intersections algorithm.

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

Parâmetros:



Camadas de entrada: Uma lista de camadas de linha e polígono.

Processar apenas feições selecionadas: Um booleano que indica se apenas as entidades selecionadas na camada de entrada serão processadas.

Flags: Uma camada de saída temporária que armazena as intersecções identificadas com vértices não compartilhados.



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.

Ao comparar com as feições do: A camada de polígono que será usada para extrair as intersecções.

Flags: A camada de saída final que armazenará os vértices não compartilhados identificados.

Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua_a,infra_barragem_a

nome da camada de flags: Flag_vertice_nao_compartilhado

Resultado do processo e exemplo de erros:



05-Identificar vértice não compartilhado nos segmentos compartilhados:

Descrição: Este algoritmo identifica vértices não compartilhados em segmentos compartilhados entre camadas de linha e polígono.

Arquivo:

 $identificar_vertice_nao_compartilhado_nos_segmentos_compartilhados.model 3$

Algoritimos:

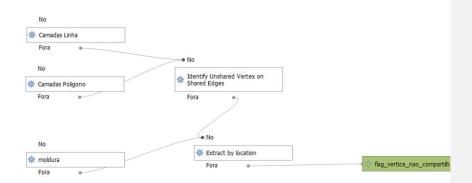
dsgtools: string csvtolay erlist algorithm,

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm,

dsgtools:identifyunsharedvertexonsharededgesalgorithm,

native:extractbylocation

Composição do Modelo:



O modelo é composto por cinco etapas:

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

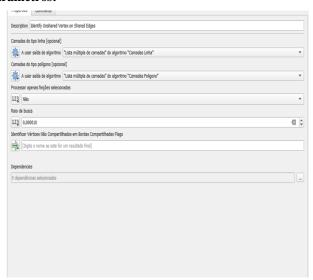
Camadas Polígono: Converte uma string csv em uma lista de camadas de polígono usando o algoritmo *stringcsvtolayerlistalgorithm*.

Moldura: Converte uma string csv em uma camada especificada 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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

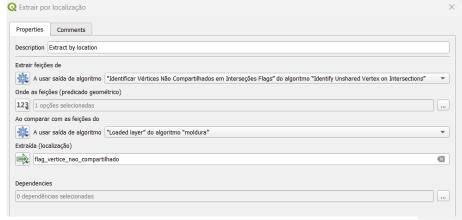
Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua_a,infra_barragem_a

Processar apenas feições selecionadas: Um booleano que indica se apenas as entidades selecionadas na camada de entrada serão processadas.

O Parâmetro **Raio de busca:** O raio de busca do algoritmo determina a distância máxima que será percorrida para encontrar vértices não compartilhados 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. Outro ponto importante que precisa ser ressaltado é que deve ser levado em consideração que se houver vértices muito próximos em uma linha, (dentro do raio de busca), será gerado uma flag apontando o erro como vértice não compartilhado, nesse caso a geometria precisa ser simplificada, reduzindo os vértices muito próximos.

Flags: Uma camada de saída temporária que armazena as intersecções identificadas com vértices não compartilhados.

Comentado [GPG1]: Isso precisa ser verificado, é importante.



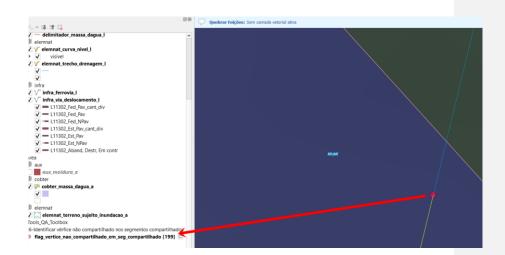
Extrair feições de: Utiliza os dados de saída do procedimento anterior. Predicado geométrico: Uma lista que especifica o tipo de relação espacial entre as geometrias que devem ser consideradas na extração. Neste caso, o valor [0] significa que apenas as geometrias que se intersectam serão extraídas.

Ao comparar com as feições do: A camada de polígono que será usada para extrair as intersecções.

Flags: A camada de saída final que armazenará os vértices não compartilhados identificados.

 ${\bf nome~da~camada~de~flags:}~ Flag_vertice_nao_compartilhado_em_seg_compartilhado$

Resultado do processo e exemplo de erros:



06-Identificar Vértice Próximo de Aresta:

Descrição: Este algoritmo identifica vértices muito próximos de arestas em uma lista de camadas.

Arquivo: identificar_vertice_proximo_de_aresta.model3

Algoritmo:

dsgtools:batchrunalgorithm

dsg to ols: string csv to first layer with elements algorithm

native:extractbylocation

Composição do Modelo:



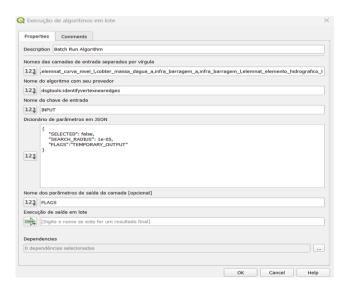
O modelo é composto por três etapas:

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

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

ExtractByLocation: Extrai os vértices que estão muito próximos de arestas, utilizando um raio pequeno de busca, e que estão dentro da moldura usando o algoritmo *extractbylocation*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua_a,infra_barragem_a

Parâmetros em JSON: /

```
"SELECTED": false,

"SEARCH_RADIUS": 1e-05,

"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.

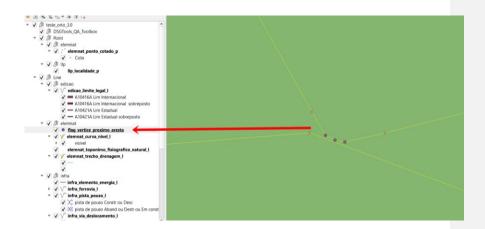
O parâmetro "SEARCH_RADIUS: O raio de busca de 0,00001 do algoritmo determina a distância máxima que será percorrida, nesse caso com o objetivo de buscar distâncias muito pequenas entre os vértices que poderiam vir a colapsar a geometria.

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 vértices próximo a aresta encontradas durante a validação.

nome da camada de flags: Flag_vertice_proximo_aresta

Resultado do processo e exemplo de erros:

Comentado [GPG2]: Seria interessante descobrir o que no Sistema de referência altera nesse raio de busca



07-Identifica geometrias com densidade incorreta de vértices:

08-Identificar ângulos pequenos:

Descrição: Este algoritmo identifica ângulos pequenos em uma lista de camadas de linha e polígono.

Arquivo: identifica_angulos_pequenos_alt_hid_carta_orto.model3

Algoritmo:

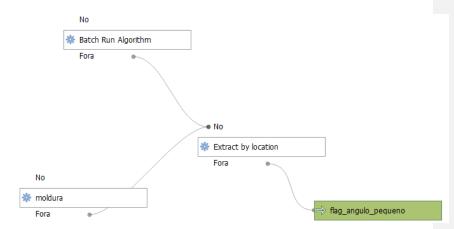
ds g to ols: batch run algorithm

dsg to ols: string csv to first layer with elements algorithm

native:extractbylocation

dsg tools: identify out of bounds angles

Composição do Modelo:



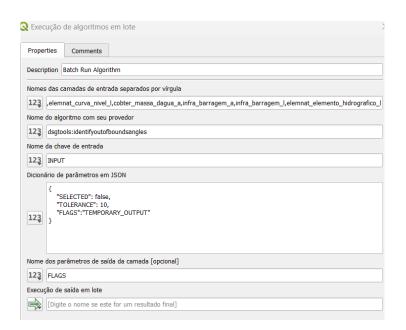
O modelo é composto por três etapas:

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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l,
	elemnat_curva_nivel_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua_a,infra_barragem_a

Parâmetros em JSON: {

"SELECTED": false,

"TOLERANCE": 10,

 $"FLAGS":"TEMPORARY_OUTPUT"$

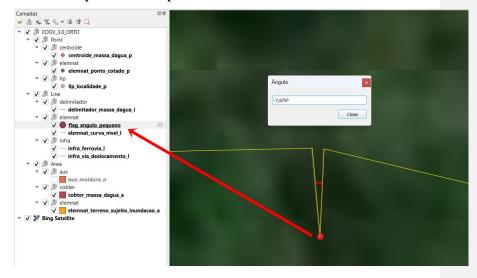
O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

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.

nome da camada de flags: Flag_angulo_pequeno

Resultado do processo e exemplo de erros:



09-Identifica ângulos pequenos entre camadas:

}

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.

Arquivo: identificar_angulos_pequenos_entre_camadas.model3

Algoritmo:

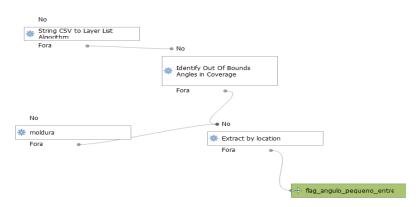
dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm

native:extractbylocation

dsg to ols: identify out of bounds angle sincoverage

dsg to ols: string csv to first layer with elements algorithm

Composição do Modelo:



O modelo é composto por quatro etapas:

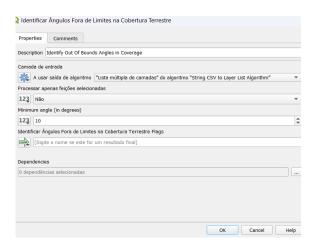
StringCsvToLayerListAlgorithm: Converte uma string CSV em uma lista de camadas.

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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l

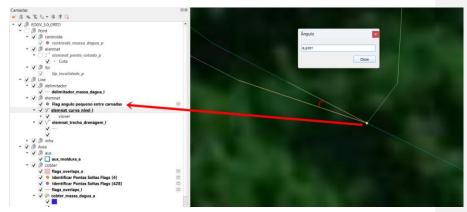
O parâmetro "SELECTED" determina se a validação deve ser realizada apenas nas geometrias selecionadas pelo usuário. Quando marcado como "true", a validação é realizada apenas nas geometrias selecionadas. Caso contrário, todas as geometrias são validadas.

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.

nome da camada de flags: Flag_angulo_pequeno

Resultado do processo e exemplo de erros:



10-Identifica ângulos em Z:

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.

Arquivo: identifica_z_alt_hid_carta_orto.model3

Algoritmo:

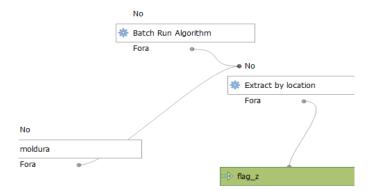
dsgtools: string csv to layer list algorithm

dsg tools: batchrun algorithm

native:extractbylocation

dsgtools:identifyzanglesbetweenfeatures

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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua_a,infra_barragem_

Parâmetros em JSON: {

"ANGLE": 300,

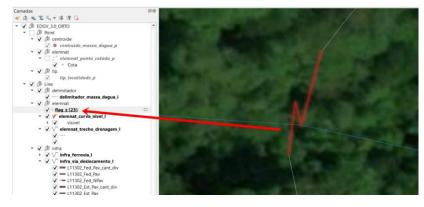
 $"OUTPUT":"TEMPORARY_OUTPUT"$

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.

nome da camada de flags: Flag_z

Resultado do processo e exemplo de erros:



}

11- Identificar overlaps dentro da mesma camada:

Descrição: Este algoritmo identifica sobreposições dentro da mesma camada em uma lista de camadas de linha e polígono.

Arquivo: identifica_overlaps_dentro_da_mesma_camada.model3

Algoritmo:

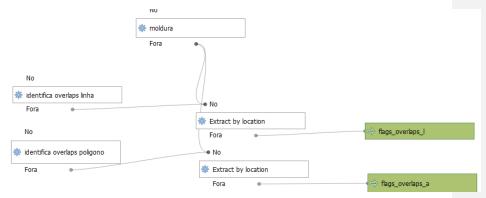
dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm

dsgtools:batchrunalgorithm

native:extractbylocation

dsg to ols: identify zangles between features

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 e separadamente executa para polígonos.

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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_l
Polígono	cobter_massa_dagua_a,infra_barragem_

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.

nome da camada de flags: flags_overlaps_l, flags_overlaps_a

Resultado do processo e exemplo de erros:



12- Identifica undershoot com moldura e conexão de linhas:

Descrição: Este algoritmo identifica pontas soltas dentro da mesma camada em uma lista de camadas de linha e polígono.

Arquivo: identifica_undershoot_alt_hid_carta_orto.model3

Algoritmo:

ds g to ols: batch run algorithm

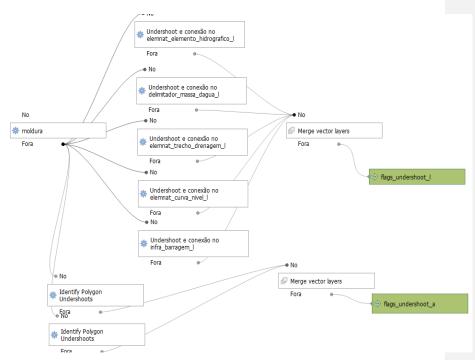
dsg to ols: string csv to first layer with elements algorithm

dsgtools:identifypolygonundershootsalgorithm

native:mergevectorlayers

ds g to ols: identify dangles algorithm

Composição do Modelo:



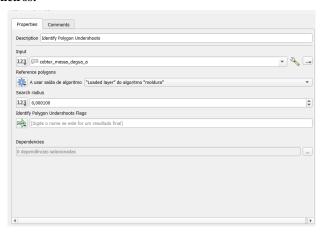
O modelo é composto por três etapas:

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

Batchrunalgorithm Executa os algoritmos *identifydangles* para as camadas de linha e *identifypolygonundershoots* para as camadas de polígonos com os parâmetros descritos abaixo.

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

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Polígono	cobter_massa_dagua_a, infra_barragem_

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

O parâmetro" *REFERENCE POLYGONS*" utiliza a saída do algorítimo anterior que basicamente converte uma lista csv em camadas, no caso em específico utiliza a moldura para delimitar a área de interesse.

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

nome da camada de flags: flags_undershoot_a

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l, elemnat_curva_nivel_l, infra_barragem_l, elemnat_elemento_hidrografico_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

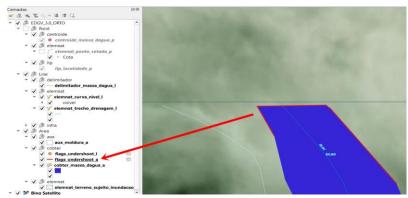
O parâmetro "CAMADA DE FILTRO" tem como proposta identificar pontas soltas próximas às camadas especificadas. Essas pontas soltas serão adicionadas à regra de verificação de proximidade durante a busca por feições próximas às analisadas, a fim de minimizar a ocorrência de falsos positivos.

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.

nome da camada de flags: flags_undershoot_l

Resultado do processo e exemplo de erros:





13- Identifica linhas segmentadas com mesmo conjunto de atributos:

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

Arquivo: identifica_linhas_segmentadas_com_mesmo_conjunto_de_atributos.model3

Algoritmo:

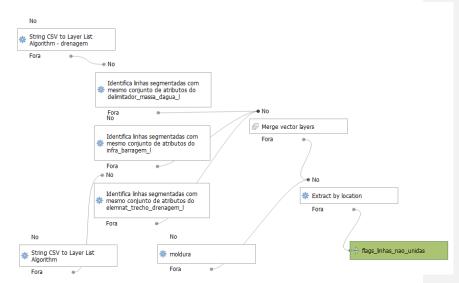
dsg tools: string csv to layer list algorithm

dsg to ols: identify splitlines

native: merge vector layers

native:extractbylocation

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.

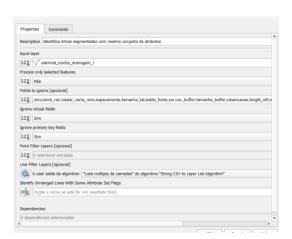
Identificar linhas Segmentadas: Identifica as linhas segmentadas com os parâmetros definidos abaixo utilizando o algoritmo *identifysplitlines*.

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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, elemnat_trecho_drenagem_l,
	infra_barragem_1,

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.

nome da camada de flags: flags_linhas_nao_unidas

Resultado do processo e exemplo de erros:



14- Identifica linhas não segmentadas nas intersecções:

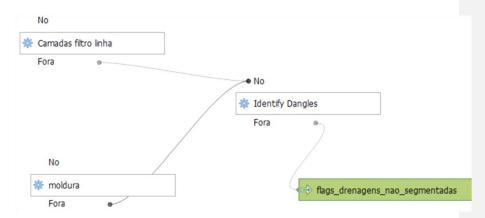
Descrição: O algoritmo em questão tem como finalidade detectar linhas não segmentadas nas intersecções de camadas. Essa tarefa é realizada através da identificação de geometrias não conectadas que não compartilham vértices. A partir dessa análise, é possível determinar se as linhas com vértices não conectados 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.

Arquivo: identificar_linhas_nao_segmentadas_nas_interseccoes_alt_hid.model3

Algoritmo:

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm dsgtools:identifydanglesalgorithm

Composição do Modelo:



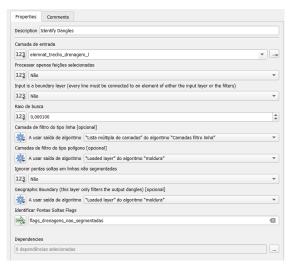
O modelo é composto por três etapas:

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

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

Identify Dangles: Identifica pontas soltas na camada de elemnat_trecho_drenagem_l algoritmo identifydanglesalgorithm

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	elemnat_trecho_drenagem_l delimitador_massa_dagua_l, infra_barragem_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.

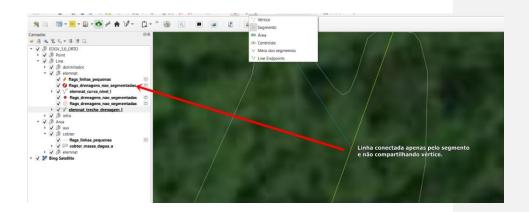
O parâmetro "IGNORAR PONTAS SOLTAS EM LINHAS NÃO SEGMENTADAS" quando marcado como "False" permite que o algoritmo encontre pontas soltas em linhas não segmentadas. Ou seja, considera como undershoots aquelas pontas soltas que não estão conectadas a outros segmentos de linha.

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.

 ${\bf nome~da~camada~de~flags}: flags_undershoot_l$

Resultado do processo e exemplo de erros:



15- Identifica elementos pequenos na Rede:

Descrição: Este algoritmo realiza a identificação de elementos de pequena dimensão em uma camada pré-determinada, ao mesmo tempo em que detecta segmentos de drenagem que se encontram desconectados da rede.

 ${\bf Arquivo:}\ identificar_elementos_pequenos_na_rede.model 3$

Algoritmo:

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm

dsg tools: batchrun algorithm

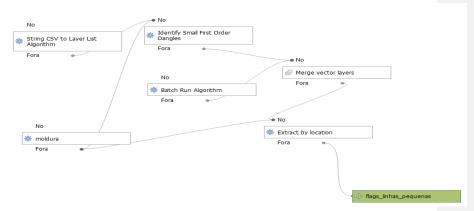
dsg to ols: string csv to first layer with elements algorithm

dsg tools: identify small first order dangles

native:mergevectorlayers

native:extractbylocation

Composição do Modelo:



O modelo é composto por seis etapas:

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

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

Batchrunalgorithm: Executa o algoritmo *identifysmalllines* com os parâmetros selecionados abaixo para as camadas de linha e separadamente executa para polígonos.

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.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	delimitador_massa_dagua_l, infra_barragem_l,
	elemnat_elemento_hidrografico_l
	elemnat_Trecho_drenagem_l

Parâmetros em JSON: {

```
"SELECTED": false,
"TOLERANCE": 0.00001,
"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" em questão determina a tolerância em relação à distância e ao tamanho das linhas detectadas pelo algoritmo. Quanto menor o valor, mais sensível o algoritmo será na detecção de linhas pequenas. O valor padrão é 0,00001, indicando alta sensibilidade. Valores maiores tornam o algoritmo menos sensível, enquanto valores menores o tornam mais sensível.

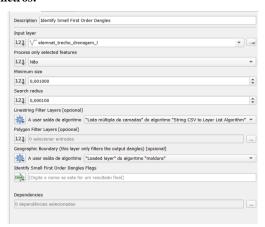
Comentado [GPG3]: Verificar em todas as rotinas cade o elemnat_elemento_hidrografico_l

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 linhas pequenas encontradas durante a validação.

nome da camada de flags: flags_linhas_pequenas.

O algoritmo "Identify Small First Order Dangles" é uma ferramenta utilizada para identificar trechos de drenagem que não estão conectados ao restante da 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:

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	elemnat_Trecho_drenagem_1

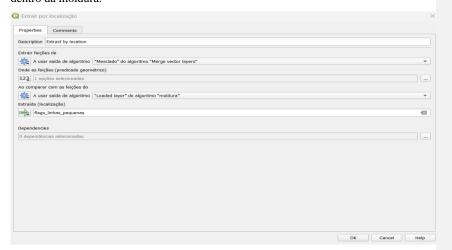
Comentado [GPG4]: Verificar em todas as rotinas cade o elemnat_elemento_hidrografico_l

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 "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.

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

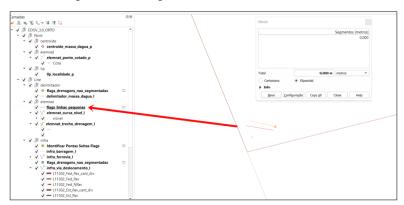


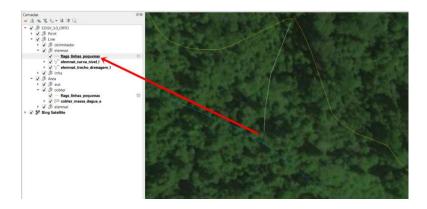
Extrair feições de: Utiliza os dados de saída do procedimento anterior. Predicado geométrico: Uma lista que especifica o tipo de relação espacial entre as geometrias que devem ser consideradas na extração. Neste caso, o valor [0] significa que apenas as geometrias que se intersectam serão extraídas.

nome da camada de flags: flags_linhas_pequenas.

Comentado [GPG5]: Preciso definir metros ou graus ou unidades do sistema de referência

Resultado do processo e exemplo de erros:





16- Identifica erros na construção da rede de drenagem:

Descrição: Este algoritmo tem como objetivo identificar erros na construção da rede de drenagem

Arquivo: identificar_erros_rede_drenagem.model3

Algoritmos:

dsgtools:batchrunalgorithm

dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm

dsg to ols: string csv to first layer with elements algorithm

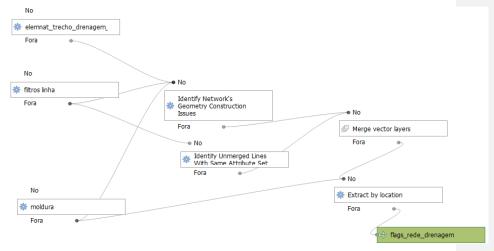
dsgtools:identifyunmergedlineswithsameattributeset

dsgtools:identifynetworkconstructionissues

native:mergevectorlayers

native:extractbylocation

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 drenagem. Seu objetivo consiste em encontrar, de maneira automatizada, ângulos agudos, pontas soltas, linhas não segmentadas desconectadas da rede utilizando o algorítimo dsgtools:identifynetworkconstructionissues.

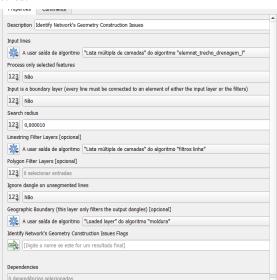
Identify Unmerged Lines With Same Attribute Set: Responsável por identificar linhas não mescladas (*unmerged*) com o mesmo conjunto de atributos. Ele compara os atributos de todas as linhas dentro de uma camada especificada e verifica se duas ou mais linhas estão com o mesmo conjunto de atributos utilizando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

dsgtools:identifyunmergedlineswithsameattributeset.

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*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	elemnat_trecho_drenagem_1

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.

Comentado [GPG6]: Trocar a palavra Validada para Verificada em todos os campos SELECTED

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.

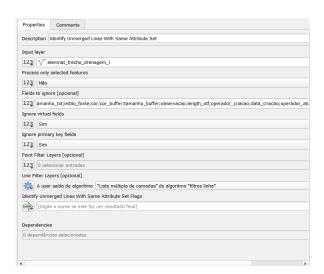
O parâmetro "FILTER LAYER" As camadas de filtro presentes são utilizadas com o propósito de especificar as camadas que serão empregadas para filtrar a identificação de linhas que apresentem problemas de construção na rede de drenagem. As camadas filtradas são, então, empregadas para a identificação de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

Parâmetros:

Comentado [GPG7]: Definir esse sistema de coordenada .-.



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	elemnat_trecho_drenagem_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.

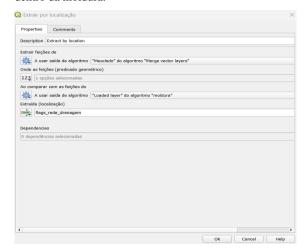
O parâmetro "IGNORE_PK_FIELDS" é um booleano que indica se os campos da chave primária das camadas de entrada devem ser ignorados na comparação. (apesar de estar marcado como "true", o campo de chave primária "id" já está sendo ignorado na lista negra de atributos).

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

O parâmetro " *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.

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

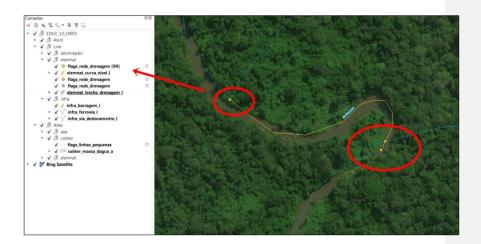


Extrair feições de: Utiliza os dados de saída do procedimento anterior. Predicado geométrico: Uma lista que especifica o tipo de relação espacial entre as geometrias que devem ser consideradas na extração. Neste caso, o valor [0] significa que apenas as geometrias que se intersectam serão extraídas.

nome da camada de flags: flags_rede_drenagem.

Resultado do processo e exemplo de erros:





17- Identifica erros na construção das curvas de nível:

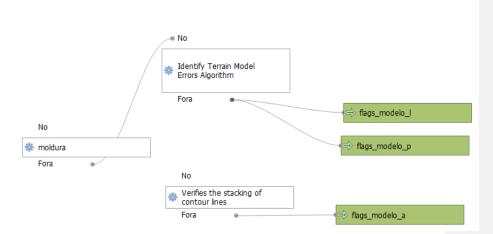
Descrição: Este modelo tem por objetivo identificar falhas na construção de curvas de nível, as quais são caracterizadas por apresentarem equidistâncias específicas entre seus pontos. Para tanto, torna-se necessária a adaptação do modelo a fim de que seja inserido o arquivo de acordo com a escala utilizada pelo usuário. Tendo em vista que somente a equidistância varia entre diferentes escalas e para fins didáticos, será apresentado um exemplo de modelo para a escala de 1:50.000.

Arquivos: identificar_erros_na_construcao_das_curvas_de_nivel_25k.model3 identificar_erros_na_construcao_das_curvas_de_nivel_50k.model3 identificar_erros_na_construcao_das_curvas_de_nivel_100k.model3 identificar_erros_na_construcao_das_curvas_de_nivel_250k.model3

Algoritmos:

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm dsgtools:identifyterrainmodelerrorsalgorithm dsgtools:verifycountourstacking

Composição do Modelo:



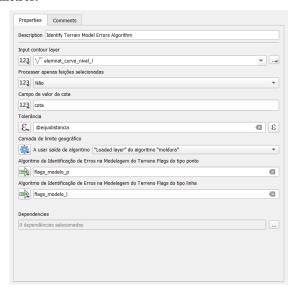
O modelo é composto por três etapas:

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

Identify Terrain Model Errors: Tem como função identificar erros na modelagem do terreno, como por exemplo erros na construção de curvas de nível. Ele utiliza a camada específica de curvas de nível como entrada e verifica se as equidistâncias entre as curvas estão corretas de acordo com os valores definidos para cada escala utilizando o algoritmo identifyterrainmodelerrorsalgorithm.

Verify Countour Stacking: (Verificar Empilhamento de Curvas de Nível) tem como objetivo verificar se as curvas de nível estão empilhadas corretamente, ou seja, se não há sobreposição utilizando o algoritmo *verifycountourstacking*.

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	elemnat_curva_nivel_l

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.

Comentado [GPG8]: Trocar a palavra Validada para Verificada em todos os campos SELECTED

O parâmetro "CAMPO DE VALOR DA COTA" requer que seja fornecida a coluna contendo os valores de cota. Tal entrada é utilizada para detecção de erros na construção das curvas de nível, por meio da comparação dos valores de cota.

O Parâmetro: "TOLERÂNCIA" o algoritmo utiliza a variável @equidistancia, que representa a distância entre as curvas de nível no modelo e tem um valor pré-definido de 20 metros para a escala 1:50000. Esse valor pode variar de acordo com o arquivo do modelo utilizado. Se a diferença entre as curvas de nível adjacentes não estiver de acordo com a tolerância, determinada por @equidistancia, o algoritmo identifica esses pontos como erros e gera "flags" para indicá-los.

O parâmetro "CAMADA DE LIMITE GEOGRÁFICO" 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 dos lugares onde necessitam de correção.

nome da camada de flags: flag_modelo_p, flag_modelo_l

Parâmetros:

Proper	rties Comments
Descrip	ption Verifies the stacking of contour lines
Selecio	onar
123	√* elemnat_curva_nivel_l
Layer	de curva de nível
123	cota
Atribut	to que informa a depressão
123	depressao
Equidis	stância
8	@equidistancia
Proces	s is running inside model
123	Sim
Flags	
	flags_modelo_a
	dencies
ė.	
о аер	endências selecionadas

Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Linha	elemnat_curva_nivel_l

O parâmetro "LAYER DE CURVA DE NIVEL" requer que seja fornecida a coluna contendo os valores de cota. Tal entrada é utilizada para detecção de erros na construção das curvas de nível, por meio da comparação dos valores de cota.

O Parâmetro: "ATRIBUTO QUE INFORMA A DEPRESSÃO" requer que seja fornecida a coluna contendo os valores de depressão.

O Parâmetro: "EQUIDISTÂNCIA" o algoritmo utiliza a variável @equidistancia, que representa a distância entre as curvas de nível no modelo e tem um valor pré-definido de 20 metros para a escala 1:50000. Esse valor pode variar de acordo com o arquivo do modelo utilizado.

O parâmetro "CAMADA DE LIMITE GEOGRÁFICO" 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 "RUNNING INSIDE MODEL Quando definido como "True", o algoritmo ajusta seu comportamento para lidar com os parâmetros de entrada que foram fornecidos por outros algoritmos dentro do mesmo modelo de processamento.

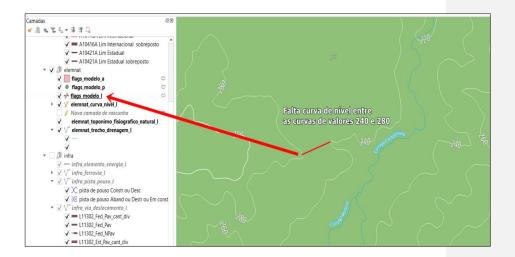
O parâmetro "FLAGS" é utilizado para definir o nome da camada que será criada pela rotina para armazenar as informações dos lugares onde necessitam de correção.

nome da camada de flags: flag_modelo_a.

Resultado do processo e exemplo de erros:

Comentado [GPG9]: A Rotina de Verify stacking não ta gerando output, verificar como ela funciona e como gerar a Flag de area presente no modelo





18- Fechar polígonos de corpos de água e Ilha:

Descrição: Este modelo tem como objetivo a geração de polígonos de massa d'água e ilha por meio da manipulação vetorial, utilizando a camada delimitadora de linha como entrada. Destaca-se que este algoritmo é o único responsável pela manipulação dos vetores.

Arquivos: fechar_poligonos_massa_dagua_e_ilha.model3

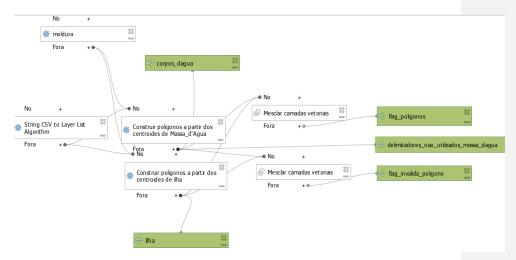
Algoritmos:

dsgtools:stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm dsgtools:stringcsvtolayerlistalgorithm

dsg tools: build polygons from center points and boundaries algorithm

native:mergevectorlayers

Composição do Modelo:



O modelo é composto por quatro etapas:

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

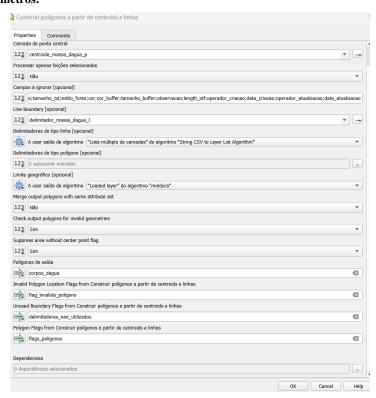
Moldura: Converte uma string csv em uma camada especificada usando o algoritmo stringcsvtofirstlayerwithelementsalgorithm.

Construir polígonos a partir dos centroides: O algoritmo em questão tem como objetivo criar polígonos que representem as massas d'água e de forma separada as ilhas a partir de linhas de restrição (delimitadores), as quais delimitam os limites do polígono a ser construído. Para tanto, utiliza-se um ponto central que contém as informações principais acerca da geometria a ser gerada. Ademais, o polígono recém-construído herda os atributos do ponto de centroide, este procedimento é realizado utilizando o algoritmo:

build polygons from center points and boundaries algorithm.

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

Parâmetros:



Camadas de entrada:

Tipo de geometria	Camadas de entrada
Ponto	centroide_massa_dagua_p centroide_ilha_p

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

No parâmetro "CAMPOS A IGNORAR" é definido uma lista negra de atributos (*atribute blacklist*) que não serão considerados na hora de herdar os atributos dos pontos de centroide. O Parâmetro "LINE BOUNDARY" é usado para definir a camada de linha que será usada como limite (delimitadores) para criar polígonos a partir dos centroides.

Nos parâmetros "**DELIMITADORES DO TIPO LINHA E POLIGONO**" é usado para definir as demais camadas de linhas ou de polígonos que será usada como limite (delimitadores) para criar os polígonos a partir dos centroides.

O parâmetro "CAMADA DE LIMITE GEOGRÁFICO" 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 "MERGE OUTPUT POLYGONS" com o valor "False" no algoritmo indica que os polígonos resultantes não serão mesclados em um único polígono, mas sim mantidos separados.

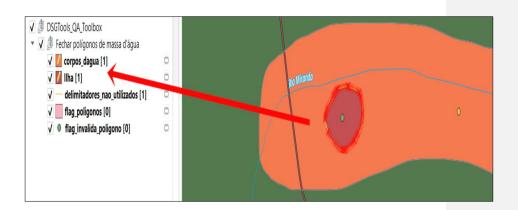
O parâmetro "CHECK OUTPUT POLYGONS" é usado para verificar se os polígonos produzidos são válidos ou não. quando definido "True", o algoritmo verifica se há polígonos inválidos na saída e se houver retorna um conjunto de geometrias inválidas na "flag" de parâmetro: "INVALID_POLYGON_LOCATION".

O parâmetro "SUPRESS AREA WITHOUT CENTER POINT FLAG" com o valor "True", indica que áreas sem centroide devem ser suprimidas na saída. Ou seja, somente as áreas que possuem um ponto central definido serão consideradas na construção dos polígonos. Esse parâmetro é utilizado para evitar a criação de polígonos em áreas sem informação.

O parâmetro "FLAGS" é composto por dois tipos distintos de informações. O primeiro tipo refere-se às localizações que necessitam de correção, enquanto o segundo tipo se relaciona às camadas de massa d'água e de ilhas recém-criadas que serão posteriormente copiadas.

nome da camada de flags de correção: flag_poligonos, flag_invalida_poligono nome da camada de flags das camadas criadas: Massa_dagua, ilha

Resultado do processo e exemplo de erros:



Rotinas executadas fora do fluxo de validação

Rotina de validade geométrica

Arquivo: rotinas_validade_geometrica_alt_hid.model3

 $\label{provedor:provedor:provedor:dentify} \textbf{dsgtools}: \textit{identify} \textit{and} \textit{fixinvalidgeometries}, \textbf{dsgtools}: \textit{identify} \textit{multigeometries}, \textbf{dsgtools}: \textit{identify} \textit{duplicated} \textit{features}$

Descrição: Tem como objetivo consolidar as rotinas 1 a 3, ou seja, as etapas de Identificação de geometrias inválidas, Identificação de geometrias com mais de uma parte e Identificação de feições duplicadas.