ECM404 – Estruturas de Dados e Técnicas de Programação





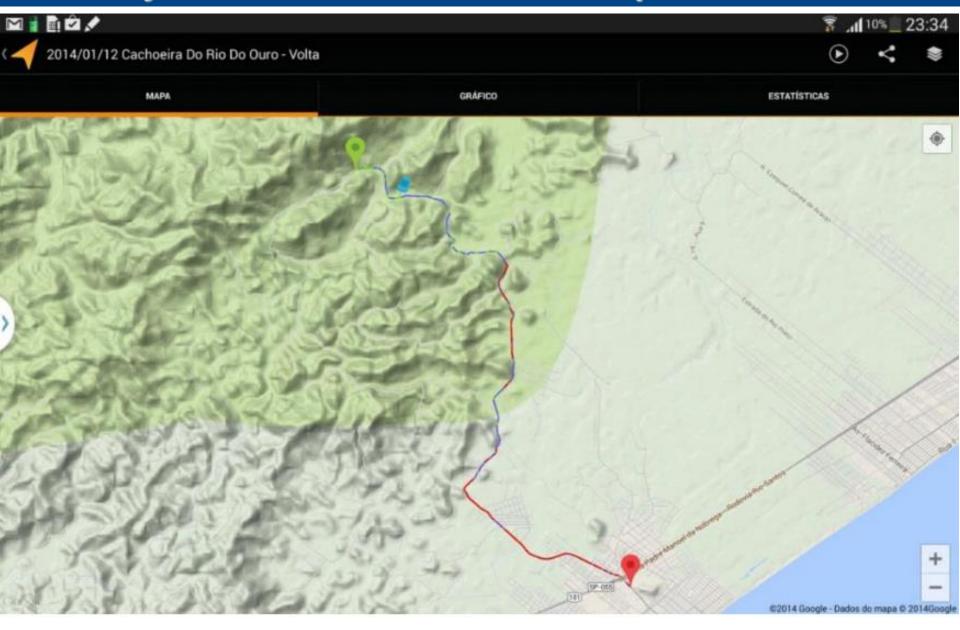


Projeto: Processamento de Arquivos de GPS

- Automatic Vehicle System: utilizam um módulo GPS para coleta de dados e um módulo GPRS para transmissão das informações.
- Vantagens do AVS:
- aderência aos horários;
- economia de combustível;
- •automatizar a coleta de dados sobre distância e duração.(GILLEN;CHANG;JOHNSON,2000)
- •É possível implementar o AVS em um smartphone para coletar os dados do GPS e armazenar em arquivo local ou base de dados na internet.(DOLAZZI;SCALCO,2014)

Seu programa deve:

- ler os dados do arquivo de entrada CSV;
- calcular e exibir a distância total percorrida pelo caminhão, em km;
- •criar um arquivo com os dados lidos do arquivo de entrada, acrescidos da velocidade instantânea, em km/h.



Serão lidas linhas do arquivo de entrada contendo as seguintes informações, na forma de texto, além do cabeçalho:

```
latitude (°); longitude (°); altitude (m); tempo (s)
```

Crie uma função do tipo GPS que recebe uma linha lida do arquivo e retorne os valores numéricos dos dados decompostos em campos.

```
typedef struct{
    float lat, lon, alt;
    int tempo;
} GPS;
```

O arquivo gerado pelo GPS considera a vírgula como separador decimal, entretanto, ao programar em C, utilizamos o caractere ponto. Assim, antes de separar os dados da linha lida do arquivo, ou após criar a nova linha que será gravada no arquivo de saída, devemos fazer a substituição dos caracteres.

Após trocar o caractere de separação decimal, podemos criar uma função que separa as informações de cada linha, retornando-as em uma estrutura GPS (retorno da função).

Observação: OBRIGATORIAMENTE utilize a função strtok() para realizar a separação dos dados da string.

GPS ConverterGPS(char[]);

Cálculo da distância, em metros, entre dois pontos descritos em coordenadas geográficas (do tipo GPS):

```
dh = R_{\oplus} \cdot acos \quad (sen(Lat_A) \cdot sen(Lat_B) + \\ cos(Lat_A) \cdot cos(Lat_B) \cdot cos(Lon_A - Lon_B) \\ ) dv = Alt_B - Alt_A Dist(A,B) = \sqrt{dh^2 + dv^2}
```

- sendo o raio da Terra: R_⊕ = 6372795,477598m.
- Não se esqueça de converter os ângulos Lat e Lon para radianos.

Cálculo da velocidade instantânea, em km/h:

velocidade[km/h]=3,6
$$\cdot \frac{\text{Dist}(P_{\text{Atual}}, P_{\text{Anterior}})[m]}{\text{Tempo}_{\text{Atual}} - \text{Tempo}_{\text{Anterior}}[s]}$$

 Ao final do processamento de cada linha do arquivo (leitura, cálculos e gravação), atualizar os dados do ponto Anterior com os valores do ponto Atual.

```
latitude (°);longitude (°);altitude (m);tempo (s); vel (km/h)
-24,177337;-47,024178;98;0;0
-24,177353;-47,024119;97;1;21,600000
-24,177335;-47,023955;105;2;64,800003
-24,177401;-47,023985;118;5;18,000000
```

Atenção! Ao ler dos dados do arquivo de entrada faça o processamento dos dados somente se a localização for diferente do ponto anterior **OU** o instante de tempo for diferente do anterior.

Note que o arquivo de saída poderá ter menos dados do que o arquivo de entrada gerado pelo GPS.

Mesmo assim será necessário atualizar os dados do ponto Anterior com o ponto Atual.

Referências

GILLEN, D; CHANG, E; JOHNSON, D. Productivity benefits and cost efficiencies from its applications to public transit: the evaluation of AVL. In: BEKIARIS, E. NAKANISHI, Y. J. (Org.). **Economic Impacts of Intelligent Transportation Systems**: Innovations and Case Studies. Amsterdam: Elsevier, 2004. p.549-570.

DOLAZZI, L. R. M.; SCALCO, R. Sistema para gerenciamento das tarefas de funcionários utilizando aplicativo em *smartphone*. São Caetano do Sul, 2014. Relatório (Anteprojeto de Pesquisa). Escola de Engenharia Mauá.

Dúvidas?