

ČESKÉ VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V PRAZE
FAKULTA STAVEBNÍ
PROGRAM GEODÉZIE A KARTOGRAFIE
OBOR GEOMATIKA



DIPLOMOVÁ PRÁCE
ROZŠÍŘENÍ ZÁSUVNÉHO MODULU QGIS PRO
ZPRACOVÁNÍ GTFS O VIZUALIZACI TARIFNÍCH PÁSEM
PID

Vedoucí práce: Ing. Martin Landa, Ph.D.
Katedra geomatiky

červen 2021

Bc. Martin KOUBA

ČESKÉ VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V PRAZE

Fakulta stavební

Thákurova 7, 166 29 Praha 6



ZADÁNÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

I. OSOBNÍ A STUDIJNÍ ÚDAJE

Příjmení:	Kouba	Jméno:	Martin	Osobní číslo:	468232
Zadávací katedra:	Katedra geomatiky				
Studijní program:	Geodézie a kartografie				
Studijní obor:	Geomatika				

II. ÚDAJE K DIPLOMOVÉ PRÁCI

Název diplomové práce:	Rozšíření zásuvného modulu QGIS pro zpracování dat GTFS o vizualizaci tarifních pásem PID		
Název diplomové práce anglicky:	QGIS GTFS Plugin extension with visualization of PID tariff zones		
Pokyny pro vypracování:	<p>Cílem diplomové práce je rozšířit zásuvný modul (plugin) platformy QGIS pro zpracování dat ve formátu GTFS, na jehož vývoji se autor spolupodílel v rámci semestrálního projektu předmětu Free Software GIS ve 2. semestru magisterského studia. Primárním úkolem je najít a vhodně implementovat způsob vizualizace tarifních pásem Pražské integrované dopravy (PID) generovaných automaticky z podkladových dat.</p>		
Seznam doporučené literatury:	<p>SHERMAN, Gary. The PyQGIS Programmer's Guide: Extending QGIS 3 with Python 3. Ilustrované vydání. Locate Press, 2018. ISBN 9780998547725. MARK, Pilgrim. Dive into Python 3. Apress, 2009. ISBN 978-1430224150.</p>		
Jméno vedoucího diplomové práce:	Ing. Martin Landa, Ph.D.		
Datum zadání diplomové práce:	10.2.2021	Termín odevzdání diplomové práce:	17.5.2021
Údaj uveďte v souladu s datem v časovém plánu příslušného ak. roku			
Podpis vedoucího práce		Podpis vedoucího katedry	

III. PŘEVZETÍ ZADÁNÍ

<p><i>Beru na vědomí, že jsem povinen vypracovat diplomovou práci samostatně, bez cizí pomoci, s výjimkou poskytnutých konzultací. Seznam použité literatury, jiných pramenů a jmen konzultantů je nutné uvést v diplomové práci a při citování postupovat v souladu s metodickou příručkou ČVUT „Jak psát vysokoškolské závěrečné práce“ a metodickým pokynem ČVUT „O dodržování etických principů při přípravě vysokoškolských závěrečných prací“.</i></p>	
Datum převzetí zadání	Podpis studenta(ky)

ABSTRAKT

Tato diplomová práce se zabývá vytvářením tarifních pásem pro dopravní systém Pražské integrované dopravy pomocí zásuvného modulu v softwaru QGIS na podkladu GTFS datasetu. Tento zásuvný modul byl vytvořen pomocí programovacího jazyka Python a PyQt vazbou pro vytváření grafického uživatelského rozhraní.

KLÍČOVÁ SLOVA

Python, QGIS, zásuvný modul, GTFS, PyQGIS

ABSTRACT

This diploma thesis focuses on creating of tariff zones for public transport system of Prague Integrated Transport using a plugin in the QGIS software based on the GTFS dataset. This plugin was created using the Python programming language and PyQt binding for creating a graphical user interface.

KEYWORDS

Python, QGIS, plugin, GTFS, PyQGIS

PROHLÁŠENÍ

Prohlašuji, že diplomovou práci na téma „Rozšíření zásuvného modulu QGIS pro zpracování GTFS o vizualizaci tarifních pásem PID“ jsem vypracoval samostatně. Použitou literaturu a podkladové materiály uvádím v seznamu zdrojů.

V Praze dne

.....

(podpis autora)

PODĚKOVÁNÍ

Tímto bych chtěl poděkovat panu Ing. Martinu Landovi, Ph.D. za pomoc při
..... Zvláště bych chtěl poděkovat celé své rodině
.....

Obsah

Úvod	9
1 Rešerše	10
2 GTFS	11
2.1 Historie GTFS	11
2.2 GTFS dataset	12
3 Pražská Integrovaná doprava (PID)	14
3.1 ROPID	14
3.2 Tarifní pásma PID	15
4 Technologie tvorby	17
4.1 QGIS	17
4.2 Python	18
4.3 PyQt	19
5 Postup	20
5.1 Aktualizace pluginu do verze 1.0.0	20
5.2 Postup 1 - pomocí nástrojů QGIS	20
5.2.1 Hrubý tvar tarifních pásem	20
5.2.2 Vyhlazení tvaru tarifních pásem	26
Závěr	33
Odkazy	34
Seznam příloh	36

Seznam obrázků

2.1	Ukázka CSV formátu ze souboru shapes.txt	12
2.2	Diagram GTFS datasetu	13
3.1	Logo Pražské integrované dopravy	14
3.2	Logo ROPIDu	14
3.3	Schéma tarifních pásem PID	16
4.1	Logo QGISu	17
4.2	Logo Pythonu	19
4.3	Schéma PyQt Pythonu	19
5.1	ProgressBar	20
5.2	Voroného polygony	21
5.3	Voroného polygony pro všechny zastávky	23
5.4	Vybrané Voroného polygony pro pásmo 2	24
5.5	Výsledek nástroje Dissolve pro pásmo 2	24
5.6	Postup pro tarifní pásma P, 0 a B	25
5.7	Postup pro tarifní pásma 1 až 9	25
5.8	Výsledek nástroje Extract vertices pro pásmo 2	26
5.9	Spojené body třech vektorových vrstev pro pásmo 2	27
5.10	Konkávní obálka pro pásmo 2	28
5.11	Znázornění algoritmu „Douglas-Peucker“	29
5.12	Výsledek nástroje Simplify pro pásmo 2	30
5.13	Výsledek nástroje Smooth pro pásmo 2	31
5.14	Postup pro zjemnění tvaru tarifních pásem	32

Seznam tabulek

2.1	Seznam CSV souborů v GTFS datasetu	13
-----	--	----

Úvod

Pro cestování po Praze a okolí je často nejlepší volbou použít veřejnou dopravu. Tu zahrnuje metro, tramvaje, železnici, městské a příměstské autobusové linky, lanovou dráhu na Petřín a také některé přívozy. Celý tento systém se nazývá Pražská integrovaná doprava, který je postupně integrován společnými přepravními a tarifními podmínkami a jednotným dopravním řešením včetně koordinace jízdních řádů.

Systém Pražské integrované dopravy je rozdělen do dvanácti tarifních pásem, pro které platí různé jízdní doklady. Rozlohou jsou po celé Praze, na většině Středočeského kraje a dokonce i na částech Plzeňského a Ústeckého kraje, či na Vysočině.

Tarifní pásma Pražské integrované dopravy jsou zatím modelována manuálně a nejsou nikterak zautomatizována. Cílem této diplomové práce bude vytvořit postup pro automatické vyhotovení tarifních pásem a co nejvíce se přiblížit k jejich oficiální podobě. Tento postup bude publikován jako pokračování vývoje zásuvného modulu v softwaru QGIS, u kterého byla započata tvorba v předmětu Free software GIS v 5. semestru magisterského studia.

1 Rešerše

Tarifní pásma Pražské integrované dopravy jsou mimo jiné publikována jako shapefile¹ na portálu *opendata hlavního města Prahy* [2]. Tento shapefile obsahuje vektorové vrstvy polygonů.

První myšlenkou, jak se přiblížit k takovým polygonům, byl algoritmus Delaunay triangulace. Tento algoritmus vytváří liniové spojnice bodů mezi jednotlivými body, které si jsou sobě nejbližší, za pomoci opsaných kružnic. Delaunay triangulace má několik vlastností. Jednou z nich je například, že uvnitř kružnice k opsané libovolnému trojúhelníku neleží žádný jiný bod. Zároveň Delaunay triangulace je jednoznačná, pokud žádné čtyři body neleží na kružnici. [3]

Další nápadem byla aplikace Voronoi diagram algoritmu, což je způsob dekompozice metrického prostoru určený vzdálenostmi k dané diskrétní množině bodů v prostoru. Tento algoritmus má taky několik vlastností, jež budou prezentovány v dalších kapitolách (viz 5.2.1).

¹formát vektorového datového úložiště Esri pro ukládání umístění, tvaru a atributů geografických prvků [1]

2 GTFS

General Transit Feed Specification, zkráceně GTFS, je dokument, který definuje obecný formát pro jízdní řády veřejné dopravy a příbuzné geografické informace. GTFS „feeds“ umožňují veřejným dopravním agenturám zveřejňovat svá přepravní data a vývojářům psát aplikace, které tato data spotřebovávají interoperabilním způsobem. [4]

2.1 Historie GTFS

V Portlandu ve státě Oregon v USA se společnost TriMet pokusila jako jedna z prvních řešit problém s plánováním tranzitní dopravy pomocí otevřených dat sdílených širokou veřejností. V roce 2005 společnost TriMet oslovila společnost Google s dotazem, zda mají nějaké plány na začlenění tranzitní dopravy do svých plánovačů výletů na základě veřejných údajů TriMet. Google jim kladně odpověděl a spojily síly s implementací jednoho z prvních plánovačů výletů v Portlandu.

Jedním z prvních problémů, kterým TriMet a Google čelily, byl problém udržitelných dat - pro zajištění kvalitních cest by plánovač cest potřeboval kvalitní přepravní řád, trasu a údaje o zastávkách v elektronickém formátu, který by byl neustále aktuální. Společnost TriMet ve spolupráci se společností Google naformátovala svá přepravní data do snadno udržovatelného a spotřebního formátu, který lze importovat do Map Google. Tento formát dat přepravy se stal známým jako Specifikace zdroje Google Transit (anglicky Google Transit Feed Specification (GTFS)). V roce 2005 byla tato služba plánování cesty spuštěna jako Google Transit.

Od tohoto roku se GTFS stal nejpopulárnějším datovým formátem pro přepravní služby na světě. Spousta agentur se rozhodla sdílet své GTFS údaje s veřejností, zatímco některé agentury zůstaly zdrženlivé a přístup k datům nechaly jen některým partnerům. Ke 2. prosinci 2019 uvádí OpenMobilityData 1233 poskytovatelů s veřejně přístupnými kanály GTFS, z nichž 465 je ve Spojených státech.

V důsledku inovací vývojářů třetích stran jsou data GTFS nyní využívána různými softwarovými aplikacemi třetích stran k mnoha různým účelům, včetně plánování výletů, map, vytváření jízdních řádů, mobilních dat, vizualizace, přístupnosti, analytických nástrojů pro plánování a informační systémy v reálném čase. V roce 2010

byl název formátu GTFS změněn na General Transit Feed Specification, aby přesně reprezentoval jeho použití v mnoha různých aplikacích mimo produkty Google. [5]

2.2 GTFS dataset

GTFS dataset² obsahuje CSV soubory, jehož úplný seznam je v následující tabulce. Co je to CSV soubor?

CSV, *Comma-separated values*, v překladu *hodnoty oddělené čárkami*, je jednoduchý souborový formát určený pro výměnu tabulkových dat. Data jsou oddělována „oddělovačem“. Ačkoli podle definice by měl být formát oddělen čárkami, oddělovač může být prakticky cokoli. Nejčastějšími oddělovači jsou právě čárky, středníky nebo mezery. CSV soubor se může upravovat v jakémkoliv textovém editoru.

```
shape_id,shape_pt_lat,shape_pt_lon,shape_pt_sequence,shape_dist_traveled
L991V1,50.07553,14.51539,1,0.00000
L991V1,50.07371,14.51461,2,0.20965
L991V1,50.07361,14.51456,3,0.22173
L991V1,50.07351,14.51451,4,0.23382
L991V1,50.07340,14.51447,5,0.24552
L991V1,50.07329,14.51444,6,0.25817
L991V1,50.07319,14.51441,7,0.26988
L991V1,50.07308,14.51437,8,0.28158
L991V1,50.07298,14.51435,9,0.29298
L991V1,50.07288,14.51433,10,0.30438
L991V1,50.07278,14.51431,11,0.31579
L991V1,50.07269,14.51429,12,0.32623
```

Obrázek 2.1: Ukázka CSV formátu ze souboru shapes.txt

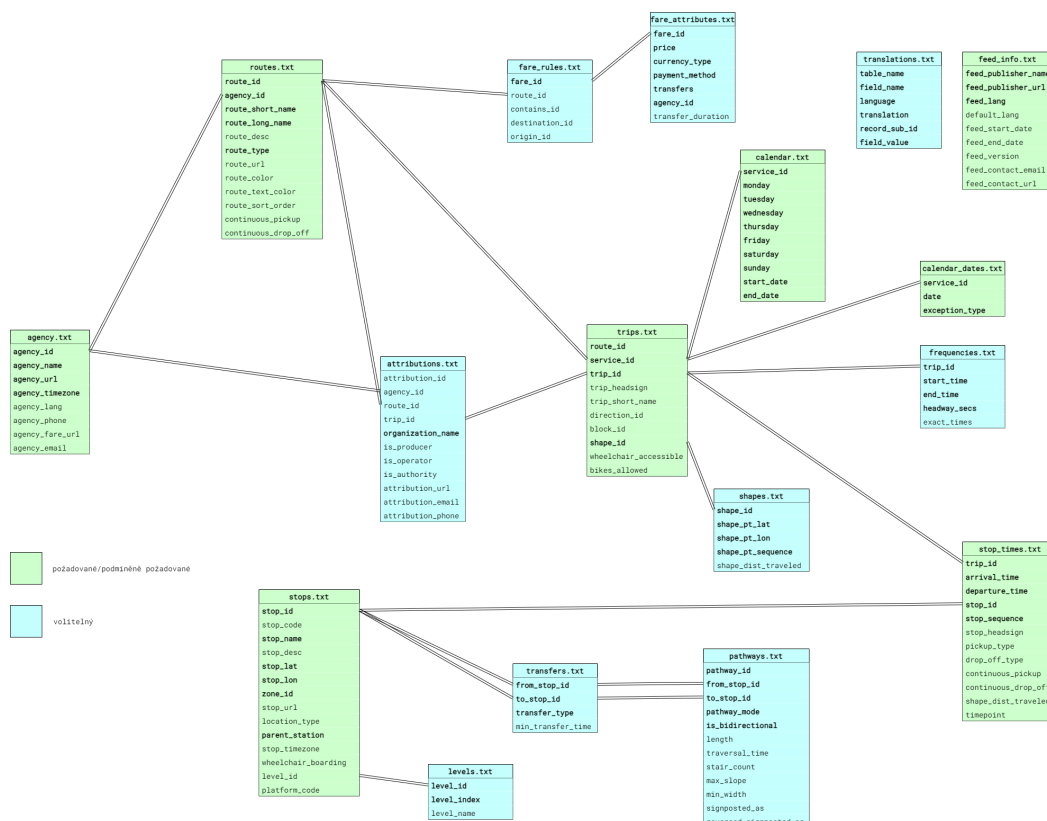
V GTFS datasetu je určité množství povinných a nepovinných CSV souborů v textové podobě.

Tučně zvýrazněné pole jsou požadované či podmíněně vyžadované. Ostatní pole jsou volitelné.

²kolekce dat, která by měla být publikována na permanentní URL adrese

požadované/podmíněně požadované	volitelné
agency.txt stops.txt routes.txt trips.txt stop_times.txt calendar.txt calendar_dates.txt feed_info.txt -	fare_attributes.txt fare_rules.txt shapes.txt frequencies.txt transfers.txt pathways.txt levels.txt translations.txt attributions.txt

Tab. 2.1: Seznam CSV souborů v GTFS datasetu



Obrázek 2.2: Diagram GTFS datasetu

3 Pražská Integrovaná doprava (PID)

Pražská integrovaná doprava (PID) je dopravní systém, který zahrnuje jak pozemní dopravu (tramvaje, železnici, městské a příměstské autobusové linky, lanovou dráhu na Petřín), tak i tu podzemní (metro). Tento dopravní systém zahrnuje i některé přívozy. Systém probíhá integrací společnými přepravními a tarifními podmínkami a jednotným dopravním řešením včetně koordinace jízdních řádů. [6]



Obrázek 3.1: Logo Pražské integrované dopravy [6]

3.1 ROPID

Chod integrace systému zajišťuje Regionální organizátor pražské integrované dopravy (zkráceně ROPID), což je příspěvková organizace hlavního města Prahy. Jeho úloha je organizační a kontrolní a ze své práce se odpovídá orgánům samosprávy a státní správy, které jej zabezpečením dopravy pověřily.



Obrázek 3.2: Logo ROPIDu [6]

ROPID se zabývá vytvářením, rozvíjením, a udržováním systému Pražské integrované dopravy v Praze a okolí, včetně návazností na jiné systémy jako jsou Integrovaná doprava Plzeňského kraje, Doprava Ústeckého kraje, Integrovaný dopravní systém Libereckého kraje nebo Integrovaná regionální doprava Královéhradeckého a Pardubického kraje. Taktéž se zabývá vytvářením zásad a standardů dopravní obsluhy a jejich aplikace v závislosti na dostupných finančních zdrojích a jejich jednání s obcemi, okresními úřady a dopravci. ROPID vybírá dopravce, uzavírání

smluv o závazku veřejné služby jménem města Prahy k zajištění provozu PID s dotčenými obcemi, Středočeským krajem a dopravci a kontrola jejich plnění. Náplní ROPIDu jsou i organizace finančních toků v systému PID, návrh tarifu a jízdného v systému PID a zajištění jednotnosti informačního systému PID. [7]

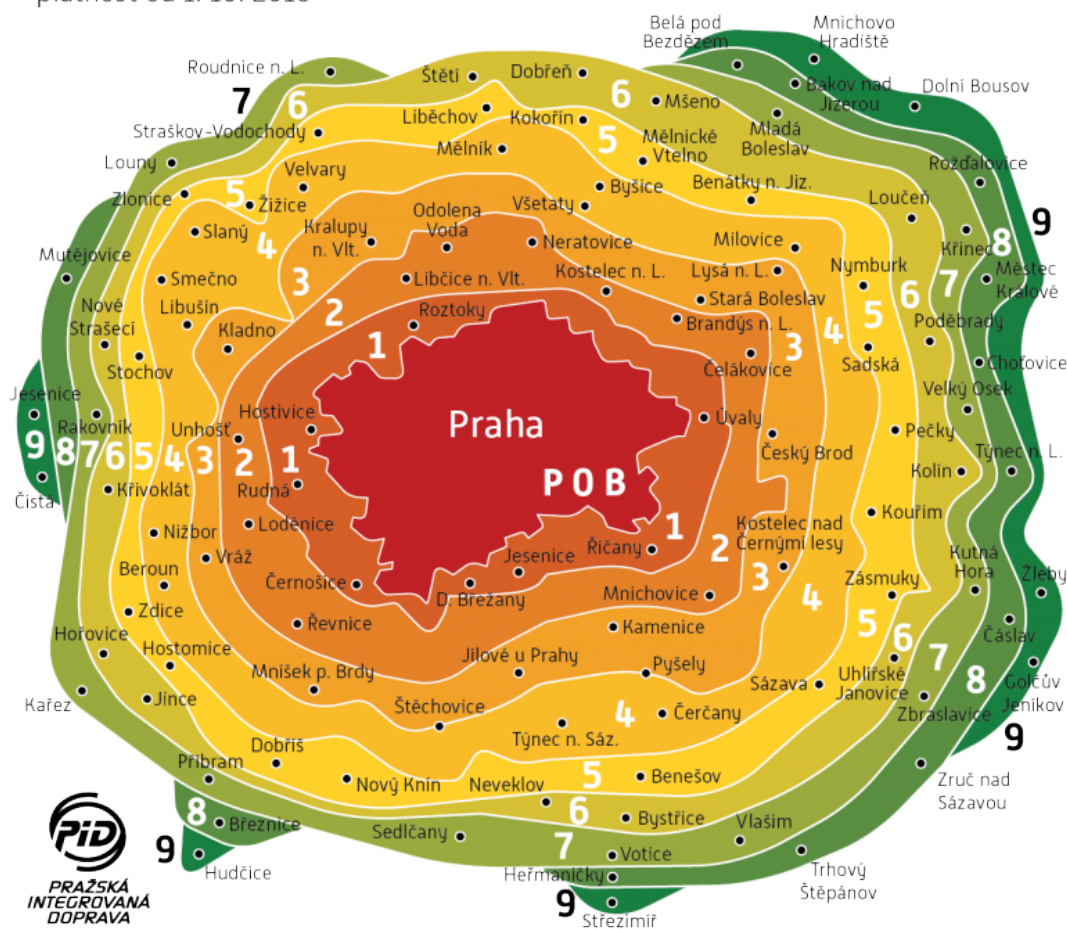
3.2 Tarifní pásma PID

Tarifní pásma je rozdělení Pražské integrované dopravy do určitých zón, kde v jednotlivých zónách platí rozdílná cenové podmínky. Rozdělení tarifních pásem je následující: P, 0, B, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9. Tarifní pásma P, 0 a B se nacházejí v Praze a územně se spolu překrývají. Ostatní pásma (1 až 9) se nacházejí ve Středočeském kraji.

Do pásma P jsou zařazeny všechny linky metra, tramvají, městských autobusů, přívozů, včetně lanové dráhy na Petřín a vybraných železničních stanic a zastávek v centru Prahy. Pásmo P má dvojnásobnou tarifní hodnotu (tj. je počítáno jako dvě tarifní pásma). Do pásma 0 jsou zařazeny dojezdové úseky příměstských autobusových linek a vybrané železniční stanice a zastávky v širší oblasti okolo centra Prahy. Do pásma B jsou zařazeny úseky příměstských autobusových linek a vybrané železniční stanice a zastávky v okrajových částech Prahy.

Pro pásma nacházející se ve Středočeském kraji jsou zařazeny jednotlivé stanice a zastávky příměstských autobusových linek PID a vlaků zařazených do PID. Příslušnost stanice nebo zastávky k tarifnímu pásmu je vždy dána jízdním řádem konkrétní linky.[6]

platnost od 1. 10. 2018



Obrázek 3.3: Schéma tarifních pásem PID [6]

4 Technologie tvorby

4.1 QGIS

QGIS je profesionální geografický informační systém. Software je zdarma ke stáhnutí a je tzv. open-source (zdrojový kód je veřejně). Zdrojový kód je publikován na GitHubu ³ a vývojář softwaru může být kdokoliv, avšak potvrzovat a kontrolovat změny mohou jen ověřeni přispěvatelé. Software byl vyvíjen v programovacím jazyku C++ a Python (viz 4.2)



Obrázek 4.1: Logo QGISu [8]

QGIS je oficiálním projektem nadace OSGeo (Open Source Geospatial Foundation), což je nevládní nezisková organizace, jejíž cílem je podporovat a prosazovat společný vývoj otevřených geoinformačních technologií. Běží na operačních systémech Linux, Unix, Mac OSX, Windows a Android a podporuje řadu vektorových, rastrových a databázových formátů.

Kromě desktop verze QGISu existuje i QGIS Server, který umožňuje publikovat projekty a vrstvy QGIS jako služby WMS, WMTS, WFS a WCS kompatibilní s OGC (Open Geospatial Consortium - mezinárodní standardizační organizace o geoprostorových datech a službách). Dále existuje webový klient, kde lze publikovat QGIS projekty a využívat funkce symboliky a značení. Pro mobilní zařízení tu jsou různé aplikace jako QField, Input a IntraMaps Roam, se kterými také lze používat QGIS projekty a to například přímo v terénu.

QGIS má jako většina softwarů svou dokumentaci, která je sestavena pomocí nástroje Sphinx. Dokumentace je taktéž open-source na GitHubu a upravovat ji může každý. Obsahuje informace pro obyčejné desktop uživatele QGISu, pro přispěvatele dokumentace nebo pro QGIS vývojáře. V dokumentaci si může uživatel například dočíst informace nebo nápovědu o různých QGIS nástrojích.

³webová služba podporující vývoj softwaru za pomoci verzovacího nástroje Git

Právě QGIS vývojáři potřebují dokumentaci pro vytváření zautomatizovaných skriptů nebo QGIS zásuvných modulů (pluginů). Skripty a větší část pluginů jsou vytvářena v programovacím jazyku Python (viz 4.2) a menší část v programovacím jazyku C++. Instalaci pluginu lze provést z nabídky uvnitř QGISu anebo pomocí ZIP souboru. Pro zobrazení pluginu v QGIS nabídce je potřeba nechat plugin schválit správci QGISu, jestli splňuje všechny povinné aspekty QGIS pluginů.

Součástí QGISu je i Model Designer (nebo také Graphical modeler, česky Grafický modelář). Pomocí Grafického modeláře lze tvořit modely QGIS nástrojů, což jsou uspořádané nástroje do jednoho řetězového postupu. Pomáhá lépe se v tomto postupu orientovat, měnit vstupy funkcí, pojmenovávat nástroje a jejich parametry, přidávat komentáře či jednotlivé nástroje seskupovat do skupin.

4.2 Python

Python je moderní, dynamický, skriptovací programovací jazyk s veřejným zdrojovým kódem. Je snadný na naučení, lehký čitelný a v současné době velmi populární. Tento programovací jazyk využívají softwaroví inženýři, matematici, datoví analytici, vědci, účetní a síťoví inženýři. Dokonce kvůli jednoduchosti tohoto jazyka ho využívají i děti na základních školách.

Důvodů, proč je tento programovací jazyk tak populární, je mnoho. Python je vyšší programovací jazyk, což znamená lepší srozumitelnost než nižších programovacích jazyků a programy zapsané ve vyšších jazycích jsou obvykle kratší a lépe čitelné. Další důvodem je multiplatformovost, což znamená, že se můžou Pythoní aplikace sestavit a běžet na různých platformách jako Windows, Mac či Linux. Komunita Pythonu je obrovská, což je další výhodou tohoto jazyka. Například jenom v Čechách je mnoho skupin na různých sociálních sítích. Python má také spoustu knihoven, frameworků a nástrojů, které lidem usnadňují programování.

Podporuje různá programovací paradigmat⁴ jako například objektově orientované, imperativní, procedurální nebo funkcionální.

⁴základní programovací styl, který se liší v pojmech a abstrakcích, které tvoří jednotlivé prvky programu, a krocích, ze kterých se výpočet skládá - objektově orientované, imperativní, procedurální nebo funkcionální [9]



Obrázek 4.2: Logo Pythonu [10]

4.3 PyQt

Aby aplikaci vytvořenou v Pythonu mohl ovládat člověk, který se neorientuje v programování a ani nechce, musí se i ke kódu aplikace vytvořit grafické uživatelské rozhraní (GUI). Python má širokou škálu knihoven pro vytváření GUI jako například Tkinter, wxPython, PySide2 nebo PyQt. Právě PyQt je již standardně vestavěný v QGISu, tak se zdá jako nejlepší volbou pro tvorbu pluginů.

PyQt je vazba Pythonu pro aplikační framework Qt vyvinutý společností RiverBank Computing Ltd. Je k dispozici ve třech verzích: PyQt6 podporuje Qt v6, PyQt5 podporuje Qt v5 a PyQt4 podporuje Qt v4, avšak PyQt4 s Qt v4 již není podporována. PyQt je multiplatformní a lze nainstalovat na Windows, macOS, Linux, iOS a Android. [11]



Obrázek 4.3: Schéma PyQt

5 Postup

5.1 Aktualizace pluginu do verze 1.0.0

Po dokončení pluginu v předmětu Free Software GIS měl plugin veškerou základní funkcionalitu, kterou měl mít. Tou bylo načítání GTFS ZIP souboru do QGISu, rozbalení ZIP souboru, načtení CSV souborů do geodatabázového kontajneru GeoPackage, vytvoření vektorových vrstev pro soubory *stops.txt* a *shapes.txt*, obarvení vektorové vrty *shapes.txt* a vložení do CSV souborů a vrstev do *layer tree*.

Avšak pro uvedení do "ostrého" provozu musel být plugin více uživatelsky přívětivější. Proto byl veškerý proces přesunut na pozadí, aby celý QGIS program "nezamrzal" a mohla se při jeho výpočtech provádět i jiné akce. To se provedlo díky python třídě *QgsTask* a jejím metodám, které byly zděděny z této třídy. [12]

Pro zobrazování procesu během výpočtu byla použita třída *QProgressBar* a její metody. Zobrazení postupu bylo implementováno do lišty zpráv QGISu spolu s chybovými hláškami.



Obrázek 5.1: ProgressBar v liště QGISu

5.2 Postup 1 - pomocí nástrojů QGIS

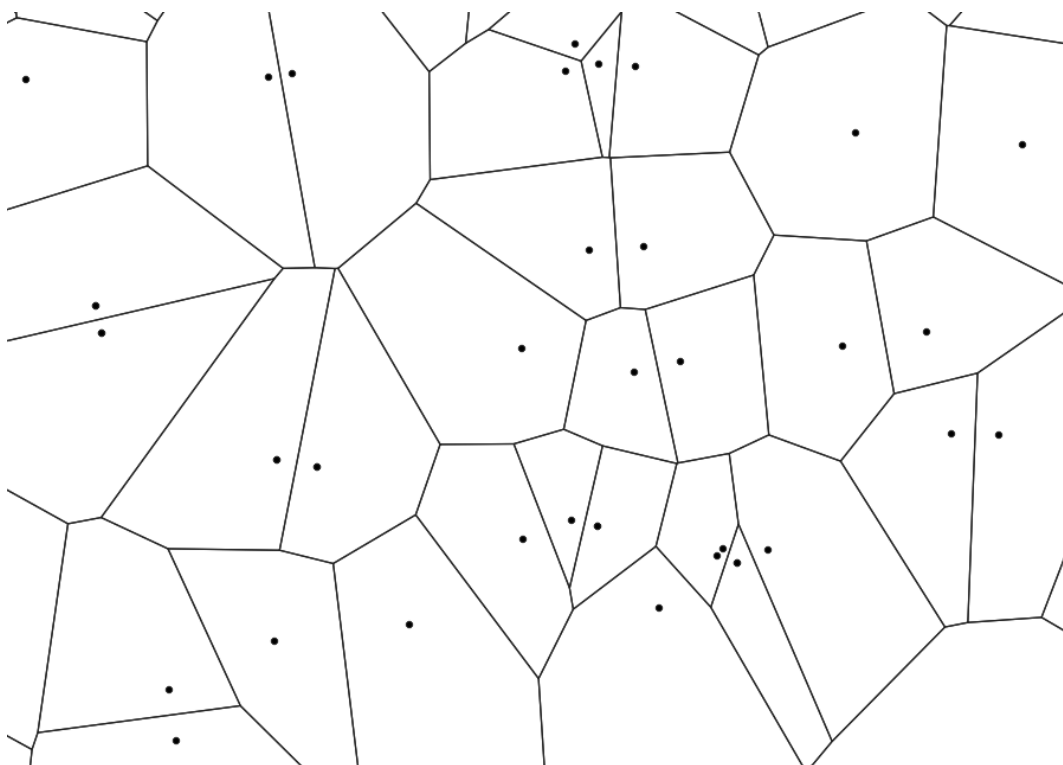
Pro použití QGIS nástrojů v pythoním skriptu je potřeba importovat modul *processing*, který má funkci *run*, do které se vkládají dva parametry. První parametr je ID nástroje ve formě *stringu* a druhý je *slovník* vstupních parametrů. Vstupní parametry se lze dozvědět z QGIS dokumentace. [13]

5.2.1 Hrubý tvar tarifních pásem

GTFS obsahuje povinný CSV soubor *stops.txt*. Tento soubor obsahuje mimo jiných polí také pole *zone_id*, které bylo při tvorbě tarifních pásem klíčové. Pole *zone_id* má datový typ *string* a znamená, ve kterém tarifním pásmu daná zastávka leží. Verze GTFS Loaderu 1.0.0 soubor *stops.txt* převádí do vektorové vrstvy ve formě bodů. Z této bodové vrstvy byla vytvořena vektorová vrstva Voroného diagramů nástrojem *Voroného polygons* v programu QGIS.

Vstupem do tohoto nástroje je vektorová vrstva stops a výstupem jsou právě Voroného polygony.

Voroného diagramy, někdy pod názvy jako Voroného teselace, Voroného dekompozice, Thiessenovy polygony nebo Dirichletova teselace, podle definice představují rozklad množiny bodů P na n uzavřených či otevřených oblastí $V(p) = \{V(p_1), V(p_2), \dots, V(p_n)\}$ takových, že každý bod q náležící množině $V(p_i)$ je blíže k bodu p_i než k jakémukoliv bodu p_j náležící množině P . [14]



Obrázek 5.2: Voroného polygony

Vlastnosti Voroného diagramů

- Voronoi diagram $V(P)$ je planárním grafem.
- Vrchol q Voronoi buňky $\{V(p_i)\}$ je průnikem 3 hran, právě když je $V(P)$ nedegenerovaný.
- Pokud p_i náležící $H(P)$, pak je $V(p_i)$ otevřený.
- Pro každý bod p_i náležící P je $V(P)$ konvexní.
- Bod p_i je nejbližším bodem bodu p jestliže p náleží $\{V(p_i)\}$.

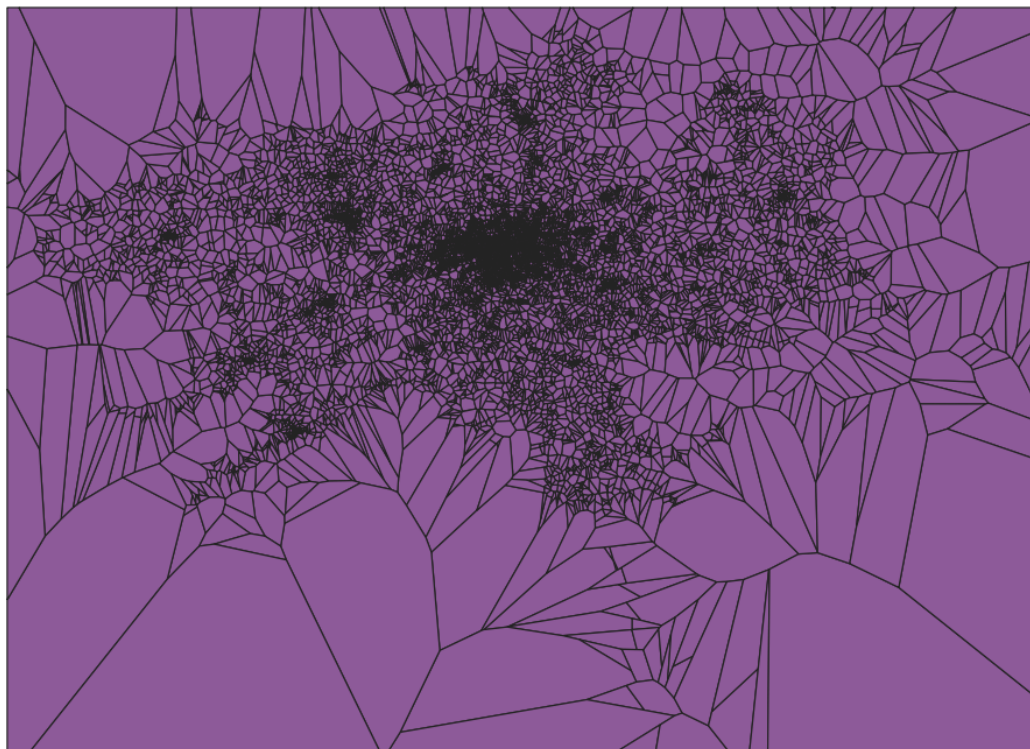
- Každá strana $q_i q_j$, i se nerovná j , je sdílena právě dvěma sousedními buňkami $V(p)$.
- Bod q je vrcholem $V(p)$, pokud existuje kružnice $k(q, r)$ procházející třemi nebo více generátory p_i, p_j, p_k , a neobsahuje žádný další bod P (spojitost s $DT(P)$).
- Kružnici $k(q, r)$ označujeme jako největší prázdnou kružnici ze všech prázdných kružnic se středem v bodě q .
- Průměrné množství Voronoi hran ve Voronoi polygonu nepřekročí hodnotu 6.
- Vztah mezi počtem bodů n , počtem hran n_h a počtem trojúhelníků n_t teselace $V(P)$:

$$n_h \leq 3n - 6$$

$$n_t \leq 2n - 5$$

- Voronoi diagram $V(P)$ představuje ortografickou projekci stěn mnohostěnu tvořeného průsečnicemi všech polorovin A_i do roviny xy .
- Nechť bod p_i^* představuje ortografický průmět bodu p_i na povrch paraboloidu daného rovnicí:

$$z = x^2 + y^2$$



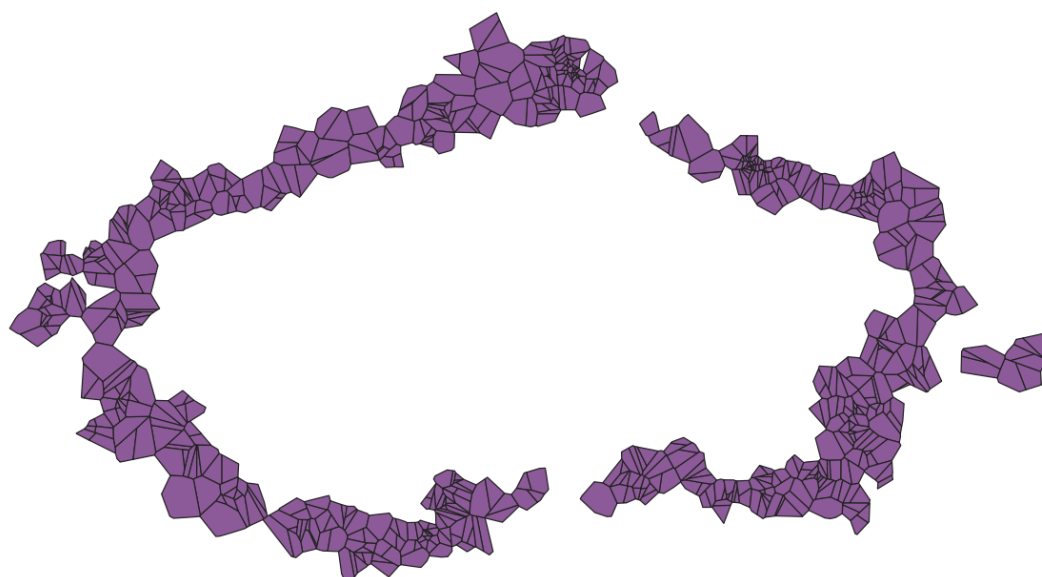
Obrázek 5.3: Voroného polygony pro všechny zastávky

Pro každé tarifní pásmo byly vybrány zastávky pomocí třídy *QgsVectorLayer* a její metody *selectByExpression*, která vybírá prvky podle zadaného výrazu ve formě *string*. Znění zadaného výrazu je následující:

`zone_id in "tarifní pásmo" and location_type = 0`

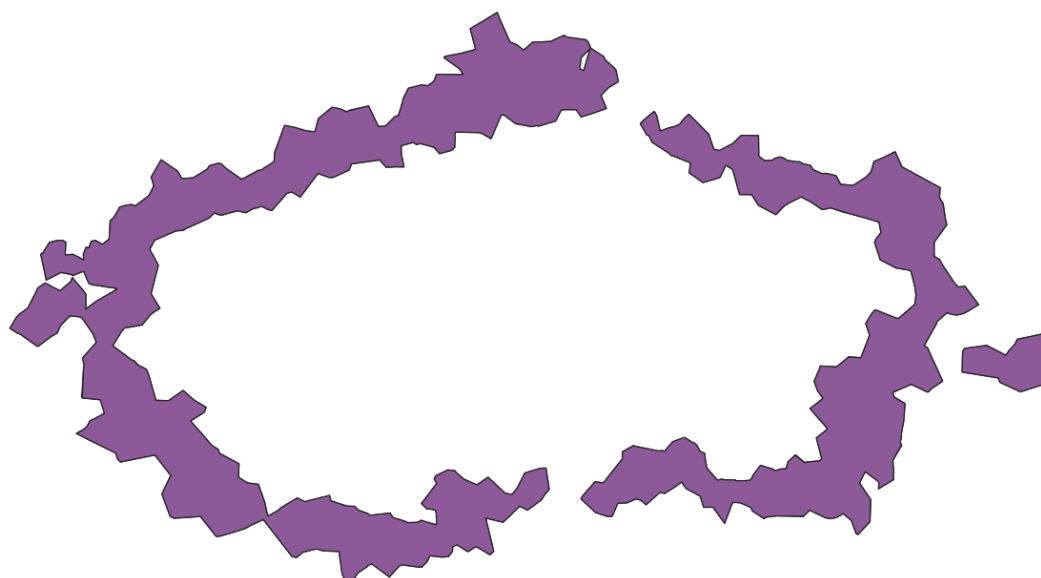
V zadávaném výrazu figuruje taktéž údaj o poli *location_type*, což je typ lokace. Hodnota nuly (nebo prázdná hodnota) je právě lokace zastávky. Třída *QgsVectorLayer* představuje zároveň vektorovou vrstvu, která spravuje vektorové datové sady a která může být považována jako vstup do nástroje QGIS.

Pro vybrané zastávky bylo potřeba vybrat ty Voroného polygony, které svou pozicí dané zastávky protínaly. To bylo provedeno nástrojem *Select by location*, do kterého vstupovala vrstva vybraných zastávek a vrstva Voroného polygonů. Výsledkem tohoto nástroje byla vektorová vrstva vybraných Voroného polygonů. Jako příklad v obrázku zde budu uvádět tarifní pásmo 2.



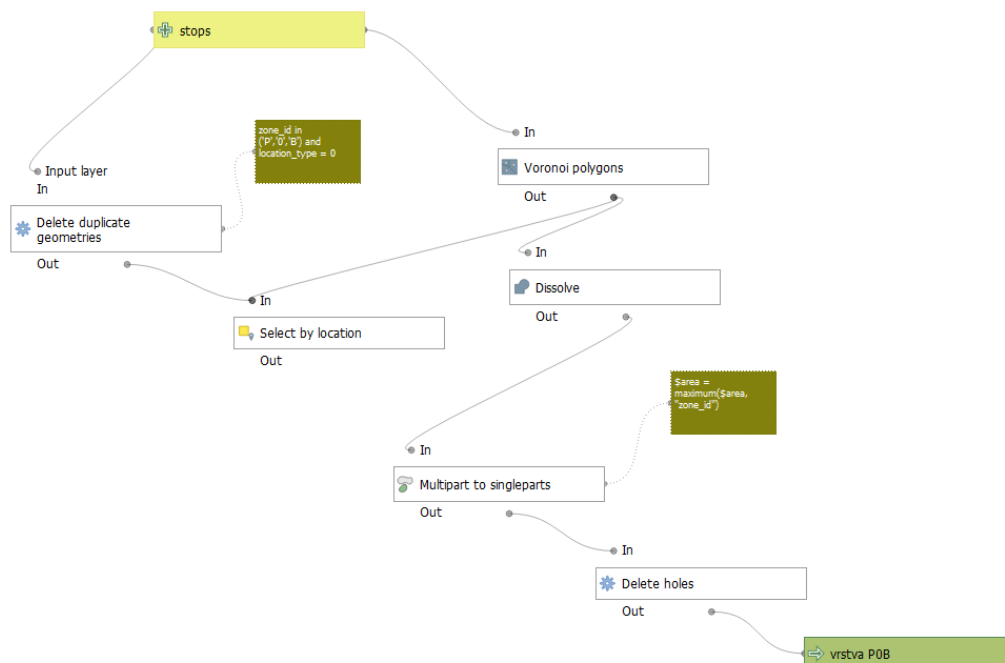
Obrázek 5.4: Vybrané Voroného polygony pro pásmo 2

Tyto polygony byly následně nástrojem *Dissolve* spojeny do jednoho společného polygonu. Vstupem tohoto nástroje byl výstup nástroje *Select by location* a výstupem byl polygon s jednou geometrií.

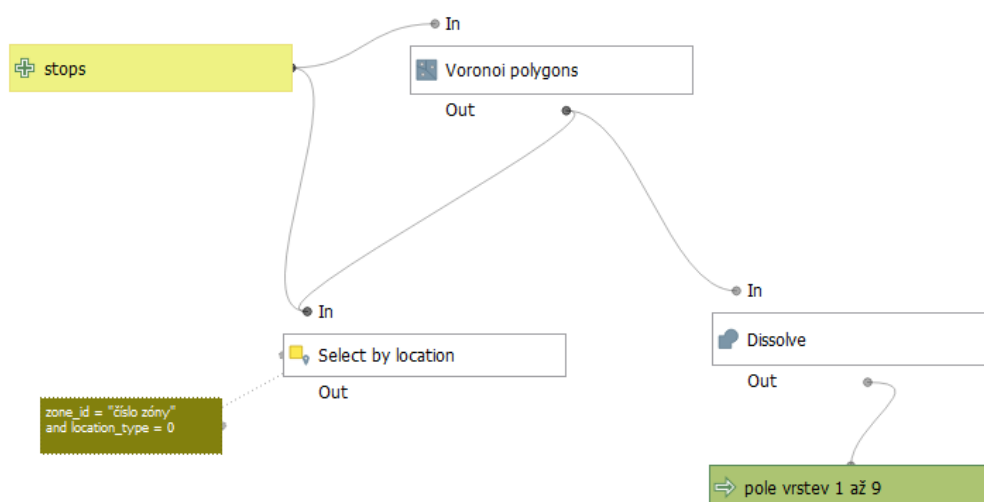


Obrázek 5.5: Výsledek nástroje Dissolve pro pásmo 2

Znázornění tohoto postupu je zobrazeno zde v obrázku 5.6. Toto zobrazení bylo provedeno v Grafickém modeláři a ukazuje postup pro tarifní pásma P, 0 a B. V následujícím obrázku je 5.7 zobrazen postup tarifní pásma 1 až 9.



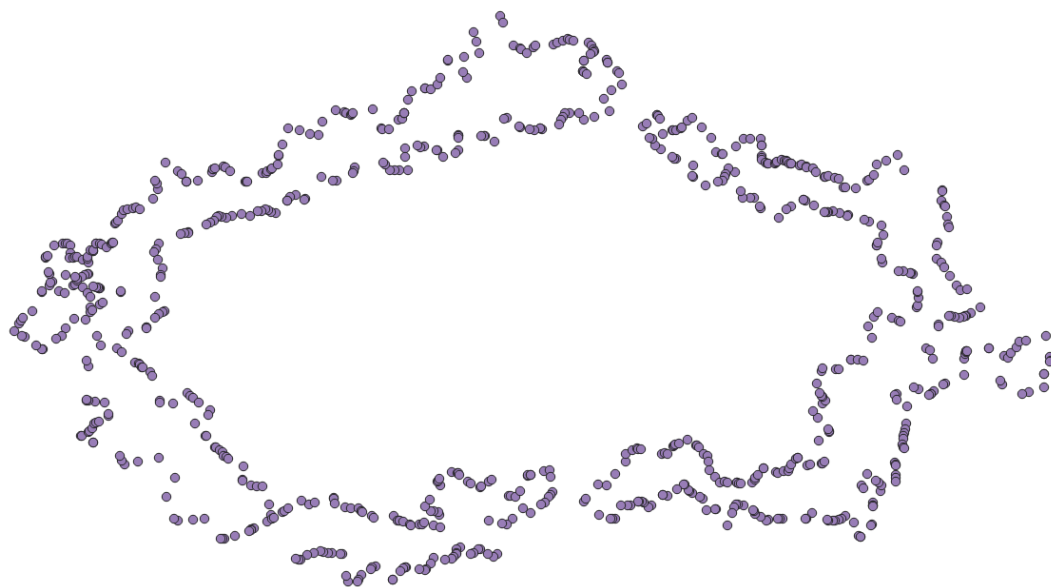
Obrázek 5.6: Postup pro tarifní pásma P, 0 a B



Obrázek 5.7: Postup pro tarifní pásma 1 až 9

5.2.2 Vyhlazení tvaru tarifních pásem

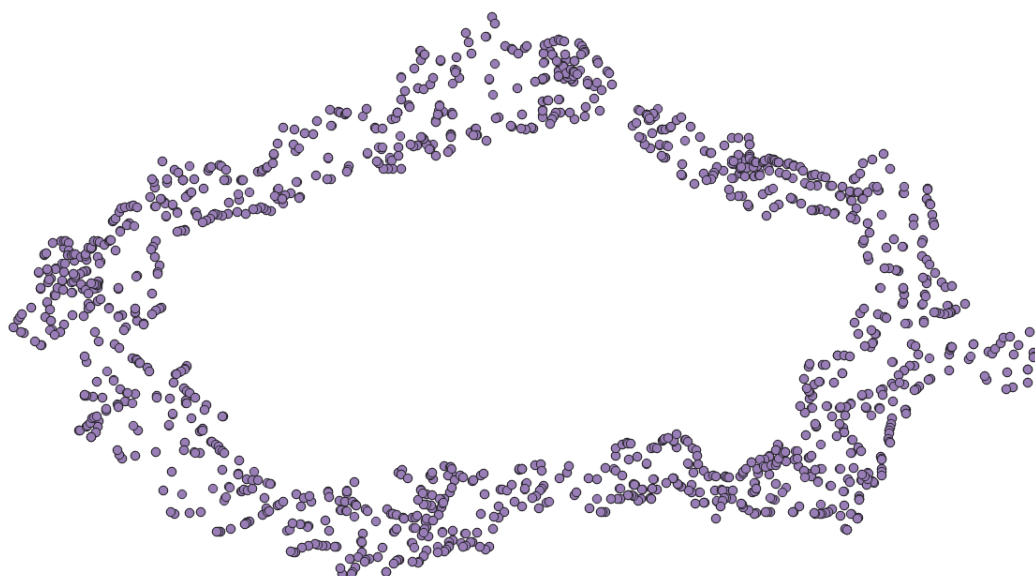
Ze spojených polygonů byla poté vygenerována vektorová vrstva bodů nástrojem *Extract vertices*, která představovala vrcholy spojených polygonů. Pro tuto vrstvu bylo vstupem výstup nástroje *Dissolve* a výstupem byl vektorová vrstva bodů doplněná o pole (mimo původních polí z vektorové vrstvy *stops*) jako *vertex_index*, *vertex_part*, *vertex_part_ring*, *distance* a *angle*. Hodnoty těchto polí avšak nebyly využity v dalším výpočtu.



Obrázek 5.8: Výsledek nástroje *Extract vertices* pro pásmo 2

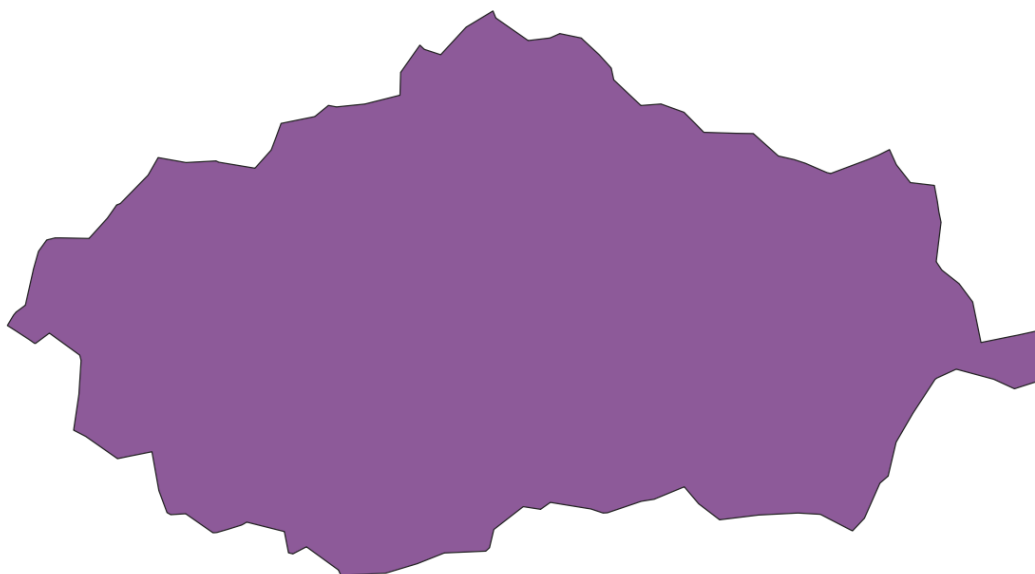
Dále byly s pomocí třídy *QgsVectorLayer* a její metody *selectByExpression* vybrány z původní vektorové vrstvy *stops* ty zastávky, které obsahovaly v poli *zone_id* hodnotu tarifního pásma 1,2 nebo 2,3. Takové zastávky ležely na hranici pásma a polygon tarifního pásma měl skrz ně vézt hranici. Z vybraných zastávek byla vytvořena vlastní vektorová vrstva.

Následně byly spojeny vektorové vrstvy hraniční zastávek, zastávek uvnitř tarifního pásma 2 a bodů z výstupu nástroje *Extract vertices* nástrojem *Merge vector layers*. Tyto tři zmiňované vektorové vrstvy byly vstupem do tohoto nástroje a výstupem byla vektorová vrstva spojených bodů.



Obrázek 5.9: Spojené body třech vektorových vrstev pro pásmo 2

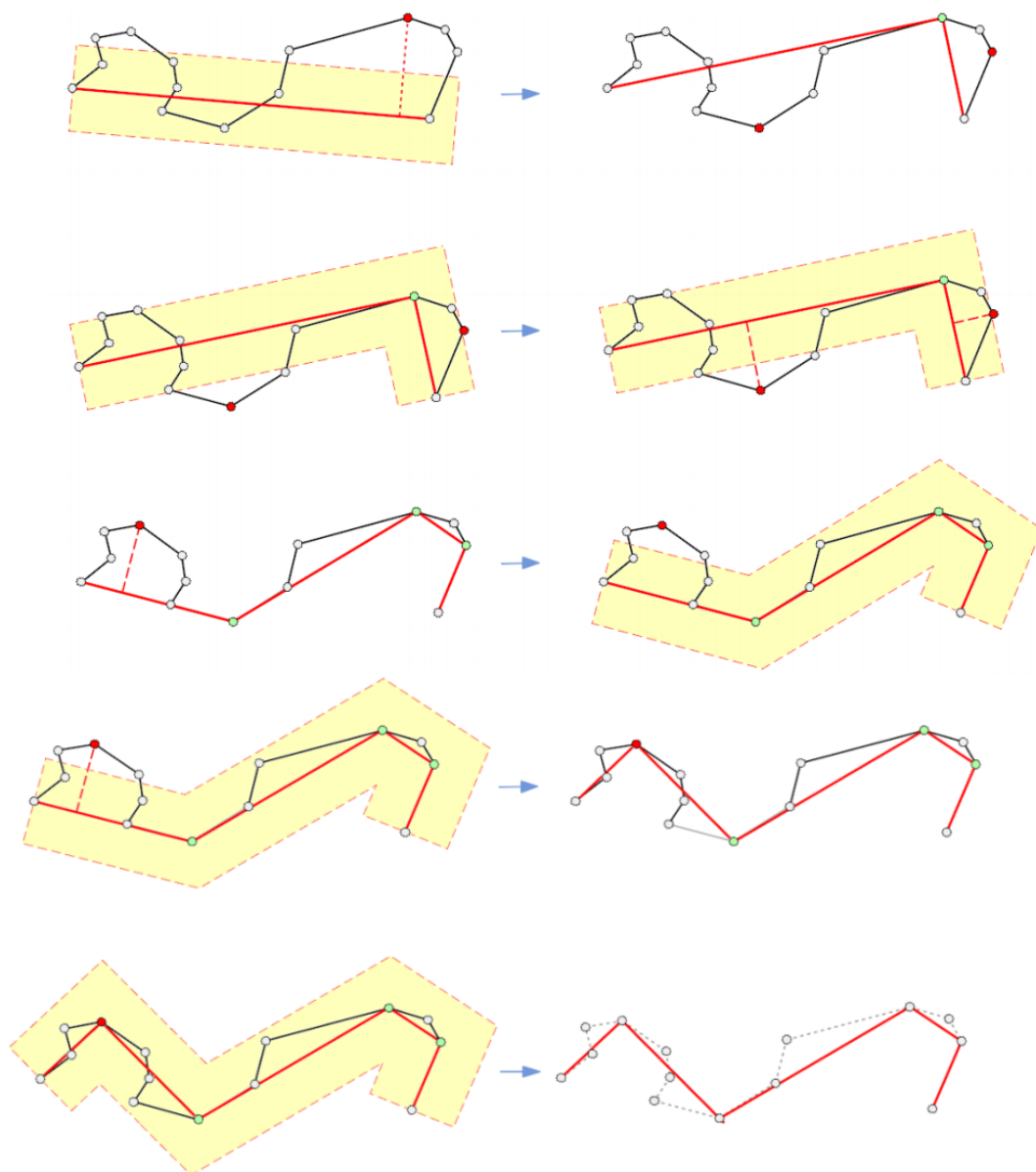
Ze spojených bodů byla vytvořena konkávní obálka. To bylo provedeno nástrojem Concave hull (alpha shapes), který počítá konkávní obálku z vstupních bodů. Vstupem tedy byla vrstva spojených bodů, což byl první parametr nástroje. Dalším parametrem byl *Práh (Threshold)* s datovým typem *číslo*, který byl volen od 0 do 1, kdy 0 znamenala maximum konkávní obálky a 1 konvexní obálky. Po několika testovacích spuštěních byla určena hodnota 0,09 jako nejlepší hodnotou pro tvorbu tarifních pásem. Dalším parametrem bylo *Povolení děr (Allow holes)* s datovým typem *boolean*, který byl nastaven na *False*. Posledním parametrem bylo Rozdělit vícedílnou geometrii na jednotlivé části (Split multipart geometry into singlepart geometries) taktéž s datovým typem *boolean*, který byl nastaven na *True*. Výstupem byla polygonová vrstva konkávní obálky.



Obrázek 5.10: Konkávní obálka pro pásmo 2

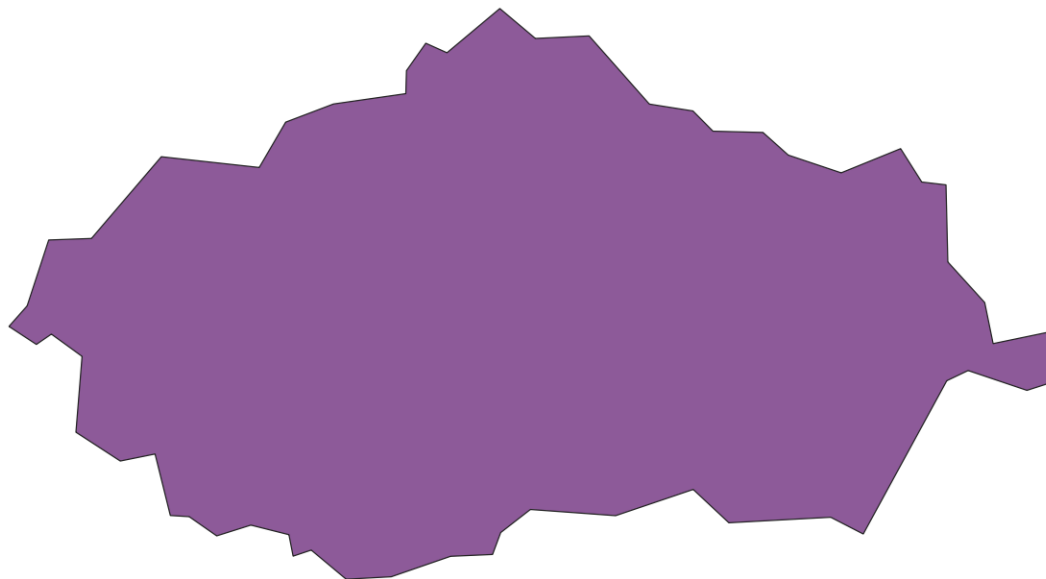
Z konkávní obálky byla pomocí nástroje Simplify "zjednodušena" geometrie polygonové vrstvy. Tento nástroj využívá tři druhy zjednodušení vektorové vrstvy: založené na vzdálenosti (algoritmus „Douglas-Peucker“), založené na ploše (algoritmus „Visvalingam“) a přichytávání geometrií k mřížce. Pro můj postup byl zvolen první volba zjednodušení, pomocí algoritmu „Douglas-Peucker“.

Algoritmus „Douglas-Peucker“ na rozdíl od ostatních algoritmů neodstraňuje vrcholy nesplňující geometrickou podmínku, ale přidává do ní postupně kritické body, které podmínku splňují. Tento algoritmus je jeden z nejlepších generalizačních algoritmů a je velmi často implementován v GIS software. [15]



Obrázek 5.11: Znázornění algoritmu „Douglas-Peucker“ [15]

Do nástroje Simplify byl vstupem výsledek nástroje Concave hull (alpha shapes), parametrem byl výběr algoritmu a nastavení hodnoty tolerance vzdálenosti. Výstupem byla polygonová vektorová vrstva.



Obrázek 5.12: Výsledek nástroje Simplify pro pásmo 2

Výstup nástroje Simplify byl vstupem do nástroje Smooth. Tento nástroj vyhlazuje geometrie liniové nebo polygonové vrstvy pomocí Chaikinova algoritmu.

Chaikin využil fixních poměrů na odříznutí rohů, takže byly všechny rozřezány stejně. Při matematickém zápisu postupuje Chaikinova metoda následovně: Dostaneme kontrolní polygon $\{P_0, P_1, \dots, P_n\}$, tento kontrolní polygon vylepšíme vygenerováním nové posloupnosti řídicích bodů

$$\{Q_0, R_0, Q_1, R_1, \dots, Q_{n-1}, R_{n-1}\}$$

kde každá nová dvojice bodů Q_i, R_i je třeba brát v poměru $\frac{1}{4}$ a $\frac{3}{4}$ mezi koncovými body segmentu čáry $\overline{P_i P_{i+1}}$.

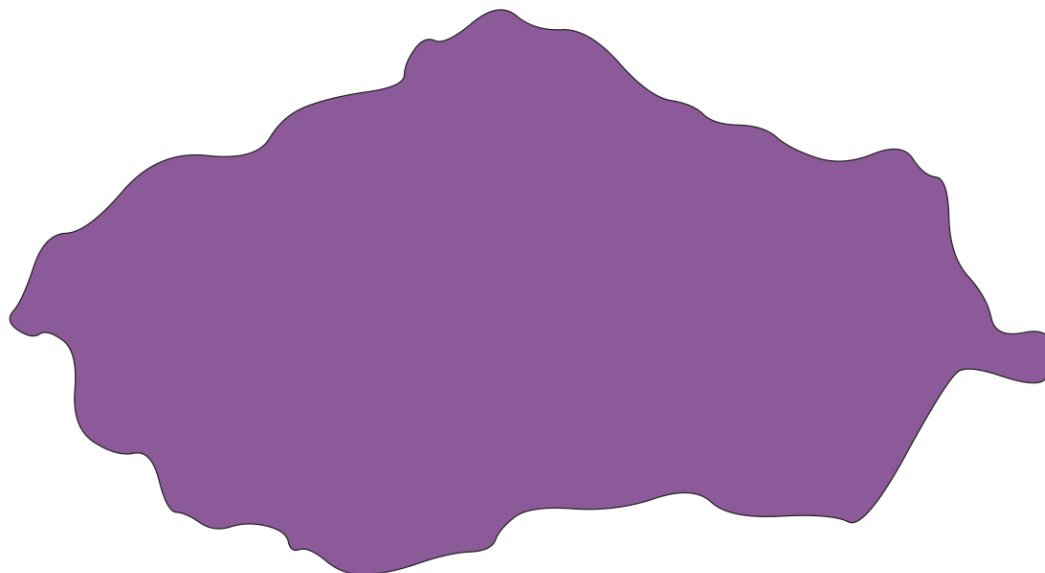
$$Q_i = \frac{3}{4}P_i + \frac{1}{4}P_{i+1}$$

$$R_i = \frac{1}{4}P_i + \frac{3}{4}P_{i+1}$$

Tyto 2 nové body lze považovat za nový řídicí polygon - vylepšení původního řídicího polygonu. [16]

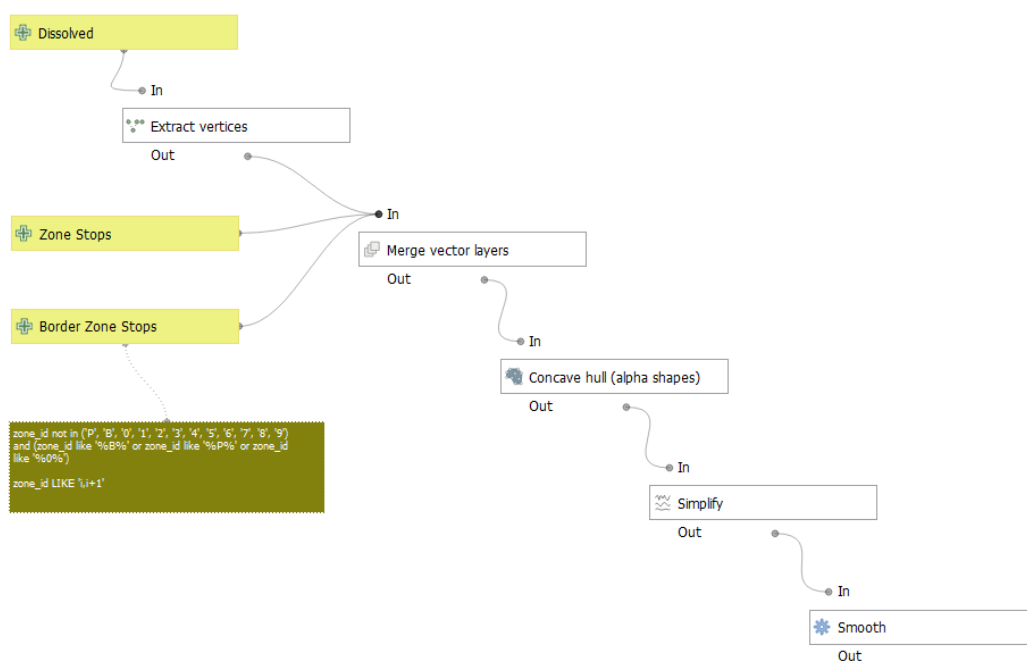
U nástroje Smooth byly zvoleny tři parametry - počet iterací, offset a maximální úhel. Počet iterací znamená, kolik vyhlazovacích iterací bude použito pro každou geometrii. Hodnota počtu iterací byla nastavena na 10, což byla maximální volitelná hodnota (pro co největší hladkost). Parametr offset znamená, jak "těsně" vyhlazené

geometrie sledují původní geometrie. Zde byla ponechána výchozí hodnota 0,25. A poslední parametr maximálního úhlu lze použít k zabránění vyhlazení uzlů s velkými úhly. Zde byla také ponechána výchozí hodnota 180° . Výstupem nástroje byla polygonová vektorová vrstva.



Obrázek 5.13: Výsledek nástroje Smooth pro pásmo 2

Zde je souhrně zobrazen postup této části na obrázku 5.14.



Obrázek 5.14: Postup pro zjemnění tvaru tarfních pásem

Závěr

Odkazy

- [1] Esri. Shapefiles. [online], [cit. 2021-04-12]. Dostupné z: <https://doc.arcgis.com/en/arcgis-online/reference/shapefiles.htm>.
- [2] Opendata Praha. Pražská integrovaná doprava - tarifní pásma. [online], [cit. 2021-04-12]. Dostupné z: <https://opendata.praha.eu/dataset/ipr-prazska-integrovana-doprava--tarifni-pasma>.
- [3] Tomáš Bayer. Rovinné triangulace a jejich využití. [online], [cit. 2021-04-12]. Dostupné z: <https://web.natur.cuni.cz/~bayertom/images/courses/Adk/adk5.pdf>.
- [4] Google Developers. Gtfs static overview. [online], [cit. 2021-03-11]. Dostupné z: <https://developers.google.com/transit/gtfs/>.
- [5] TransitWiki users. General transit feed specification. [online], [cit. 2021-04-12]. Dostupné z: https://www.transitwiki.org/TransitWiki/index.php/General_Transit_Feed_Specification#Creating_and_Maintaining_a_GTFS_Dataset.
- [6] Pražská integrovaná doprava. O systému|pražská integrovaná doprava. [online], [cit. 2021-03-11]. Dostupné z: <https://pid.cz/o-systemu/>.
- [7] Příspěvatelé Wikipedie. Ropid. [online], [cit. 2021-04-18]. Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/ROPID>.
- [8] QGIS Development Team. Qgis. [online], [cit. 2021-04-16]. Dostupné z: <https://www.qgis.org/>.
- [9] Příspěvatelé Wikipedie. Programovací paradigma. [online], [cit. 2021-04-16]. Dostupné z: https://cs.wikipedia.org/wiki/Programovac%C3%AD_paradigma.
- [10] Python Software Foundation. Python. [online], [cit. 2021-04-16]. Dostupné z: <https://www.python.org/>.
- [11] Riverbank Computing. What is pyqt? [online], [cit. 2021-04-22]. Dostupné z: <https://riverbankcomputing.com/software/pyqt>.

- [12] QGIS. Třída qgstask. [online], [cit. 2021-03-25]. Dostupné z: <https://qgis.org/pyqgis/3.16/core/QgsTask.html#qgis.core.QgsTask>.
- [13] QGIS. Qgis dokumentace. [online], [cit. 2021-03-29]. Dostupné z: <https://docs.qgis.org/3.16/en/docs/index.html>.
- [14] Tomáš Bayer. Voronoi diagram. vlastnosti, použití, konstrukce. zobecněné voronoi diagramy. [online], [cit. 2021-03-23]. Dostupné z: <https://web.natur.cuni.cz/~bayertom/images/courses/Adk/adk6.pdf>.
- [15] Tomáš Bayer. Kartografické generalizační algoritmy generace bodových prvků/skupin. generalizace liniových prvků/skupin. generalizace plošných prvků/skupin. [online], [cit. 2021-04-08]. Dostupné z: <https://web.natur.cuni.cz/~bayertom/images/courses/Adk/adk8.pdf>.
- [16] Kenneth I. Joy. Chaikin's algorithms for curves. [online], [cit. 2021-04-11]. Dostupné z: <https://www.cs.unc.edu/~dm/UNC/COMP258/LECTURES/Chaikins-Algorithm.pdf>.

Seznam příloh