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

I. OSOBNÍ A STUDIJNÍ ÚDAJE



ZADÁNÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

Příjmení: Kouba	Jn	néno: Martin	Osobní číslo: 468232		
Zadávající katedra: Katedra geomatiky					
Studijní program: Geodézie a kartografie					
Studijní obor: Geomatika					
II. ÚDAJE K DIPLOMOVÉ	PRÁCI				
	Rozšíření zásuvného mod pásem PID	lulu QGIS pro zpracování d	at GTFS o vizualizaci tarifních		
Název diplomové práce ang	glicky: QGIS GTFS Plu	gin extension with visualiza	tion of PID tariff zones		
Pokyny pro vypracování: 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.					
Seznam doporučené literatury: 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. Jméno vedoucího diplomové práce: Ing. Martin Landa, Ph.D.					
Datum zadání diplomové pr	ráce: 10.2.2021		omové práce: 17.5.2021 lem v časovém plánu příslušného ak. roku		
Podpis vedou	cího práce	Podp	ois vedoucího katedry		
III. PŘEVZETÍ ZADÁN	Í				
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".					
Datum převz	etí zadání	P	odpis studenta(ky)		

ABSTRAKT

v ceskem jazyce

KLÍČOVÁ SLOVA

Python, QGIS, zásuvný modul, GTFS, PyQGIS

ABSTRACT

v anglickem jazyce

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 lng. Martinu Landovi, Ph.D. za pomoc při Zvlášť bych chtěl poděkovat celé své rodině

Obsah

Ú	vod	9
1	Rešerše	10
2	2 GTFS	
3	Pražská Integrovaná doprava (PID)	15
4	Postup	16
	4.1 Aktualizace pluginu do verze 1.0.0	16
	4.2 Postup 1 - pomocí nástrojů QGIS	16
Zá	ávěr	22
O	\mathbf{dkazy}	23
Se	eznam příloh	24

Seznam obrázků

2.1	Ukázka CSV formátu ze souboru shapes.txt	13
2.2	Diagram GTFS datasetu	14
4.1	ProgressBar	16
4.2	Voroného polygony	17
4.3	Voroného polygony pro všechny zastávky	18
4.4	Vybrané Voroného polygony pro pásmo 2	19
4.5	Výsledek nástroje Dissolve pro pásmo 2	20
4.6	Výsledek nástroje Extract vertices pro pásmo 2	20
4.7	Spojené body třech vektorových vrstev pro pásmo 2	21

Seznam tabulek



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. Rozlohově 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

Delaunay triangulace

- spojuje přímo jednotlivé body Delaunay triangulace DT a její vlastnosti Nejčastěji používaná triangulace, v oblasti GIS de-facto standart. Existuje v

 R^2

i v

 R^3

. V1: Uvnitř kružnice k opsané libovolnému trojúhelníku tj

 \in

DT neleží žádný jiný bod množiny P. V2: DT maximalizuje minimální úhel v

 \forall

t, avšak DT neminimalizuje maximální úhel v t. V3: DT je lokálně optimální i globálně optimální vůči kritériu minimálního úhlu. V4: DT je jednoznačná, pokud žádné čtyři body neleží na kružnici. Výsledné trojúhelníky se při porovnání ze všemi známými triangulacemi nejvíce blíží rovnostranným trojúhelníkům. https://web.natur.cuni.cz/baertom/images/courses/Adk/adk5.pdf

Voroného diagram - kolem bodů vytvoří polygony Vlastnosti Voronoi diagramu V1: Voronoi diagram V(P) je planárním grafem. V2: Vrchol q Voronoi buňky V(

 p_i

) je průnikem 3 hran, právě když je V(P) nedegenerovaný. V3: Pokud

 p_i

 \in

H(P), pak je V(

 p_i

) otevřený. V4: Pro každý bod

 p_i

 \in

P je V(P) konvexní. V5: Bod pi je nejbližším bodem bodu p jestliže p

 \in

V(

 p_i

). V6: Každá strana qiqj , i6 = j, je sdílena právě dvěma sousedními buňkami V(p). V7: Bod q je vrcholem V(p), pokud existuje kružnice k(q,r) procházející třemi nebo více generátory pi , pj , pk , a neobsahuje žádný další bod P (spojitost s DT(P)). V8: Kružnici k(q,r) označujeme jako největší prázdnou kružnici ze všech prázdných kružnic se středem v bodě q. V9: Průměrné množství Voronoi hran ve Voronoi polygonu nepřekročí hodnotu 6. V10: Vztah mezi počtem bodů n, počtem hran

 n_h

a počtem trojúhelníků

 n_t

teselace V(P): V11: Voronoi diagram V(P) představuje ortografickou projekci stěn mnohostěnu tvořeného průsečnicemi všech polorovin Ai do roviny xy. V12: Nechť bod p

 \in

i představuje ortografický průmět bodu pi na povrch paraboloidu daného rovnicí Rovina

 A_i

je tečnou rovinou k paraboloidu v bodě

 p_i

. Průsečnicí

 A_i

,

 A_{j}

je přímka L * ij , jejíž ortografický průmět do roviny xy tvoří Voronoi hranu Přímá konstrukce:

- Inkrementální konstrukce.
- Plane Sweep algoritmus.
- Rozděl a panuj.

Nepřímá konstrukce:

• Konstrukce přes DT (P): spojení středů k opsaným t

 \in

DT (P)

 $Zdroje:\ https://web.natur.cuni.cz/\ bayertom/images/courses/Adk/adk6.pdf$



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. [1]

GTFS dataset¹ 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.

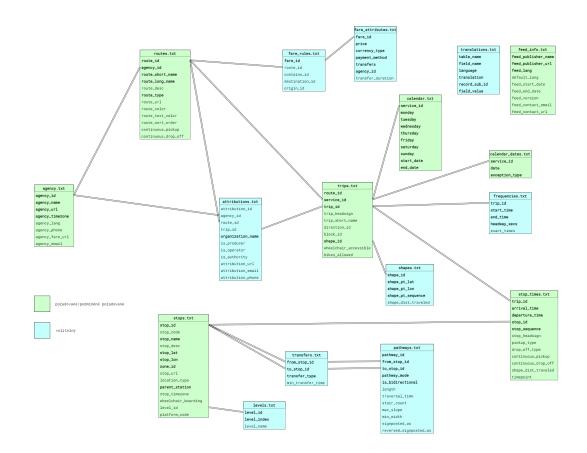
shape_id,shape_pt_lat,shape_pt_lon,shape_pt_sequence,shape_dist_traveled L991V1,50.07553,14.51539,1,0.00000 L991V1,50.07371,14.51461,2,0.20965 L991V1,50.07361,14.51456,3,0.22173 L991V1,50.07351,14.51451,4,0.23382 L991V1,50.07340,14.51447,5,0.24552 L991V1,50.07329,14.51444,6,0.25817 L991V1,50.07319,14.51441,7,0.26988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

 $^{^{1}}$ kolekce dat, která by měla být publikována na permanantní URL adrese



Obrázek 2.2: Diagram GTFS datasetu



3 Pražská Integrovaná doprava (PID)

Pražská integrovaná doprava (PID) je dopravní systém, zahrnující metro, tramvaje, železnici, městské a příměstské autobusové linky, lanovou dráhu na Petřín a některé přívozy. Tento systém je postupně integrován společnými přepravními a tarifními podmínkami a jednotným dopravním řešením včetně koordinace jízdních řádů. [2]



4 Postup

4.1 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. [3]

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 4.1: ProgressBar v liště QGISu

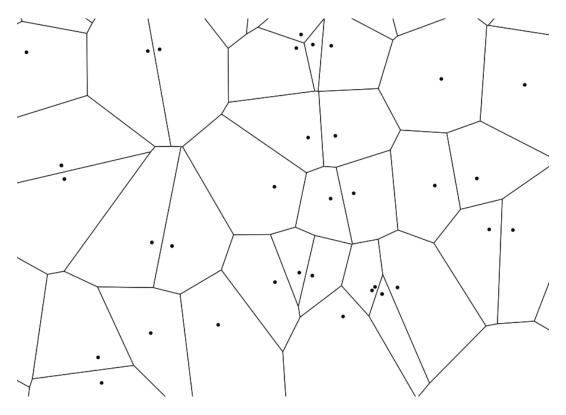
4.2 Postup 1 - pomocí nástrojů QGIS

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 polygony v programu 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. [4]

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 $V(p) = \{V(p_i), V(p_2), ..., V(p_n)\}$ takových, že každý bod q nálěžící množině $V(p_i)$ je blíže k bodu p_i než k jakémukoliv bodu p_j náležící množině P. [5]



Obrázek 4.2: 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_iq_j , i se nerovná j, je sdílena právě dvěma sousedními buňkami V(p).

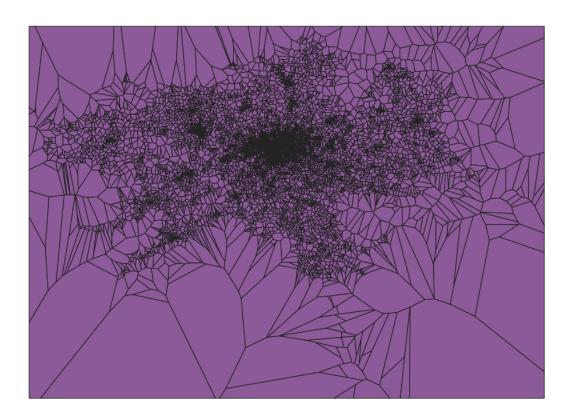


- Bod q je vrcholem V(p), pokud existuje kružnice k(q,r) procházející třemi nebo více generátory p_i , p_j , p_k , a neobsahuje žádný další bod P (spojitost s DT(P)).
- Kružnici k(q,r) označujeme jako největší prázdnou kružnici ze všech prázdných kružnic se středem v bodě q.
- Průměrné množství Voronoi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

$$n_h \le 3n - 6$$

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

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



Obrázek 4.3: Voroného polygony pro všechny zastávky

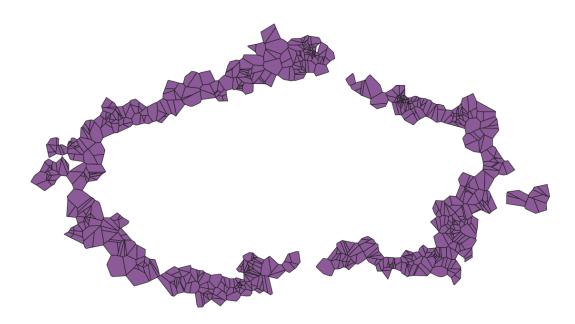


Pro každé tarifní pásmo byly vybrány zastávky pomocí třídy *QgsVectorLayer* a její metody *selectByExpression*, která vybírá prvky podle zadaného výrazu ve formě *string*. Znění zadaného výrazu je následující:

zone_id in "tarifní pásmo" and location_type = 0

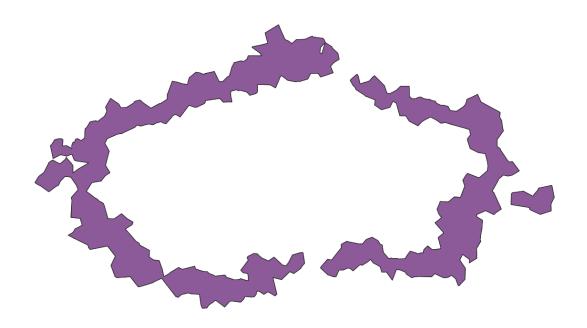
V zadávaném výrazu figuruje taktéž údaj o poli location_type, což je typ lokace. Hodnota nuly (nebo prázdná hodnota) je právě lokace zastávky. Třída QgsVector-Layer představuje zároveň vektorovou vrstvu, která spravuje vektorové datové sady a která může být považována jako vstup do nástroje QGIS.

Pro vybrané zástavky 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.



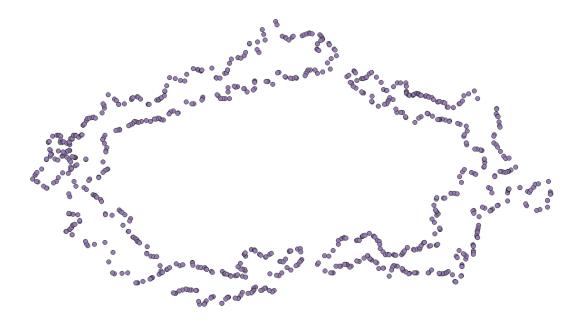
Obrázek 4.4: Vybrané Voroného polygony pro pásmo 2

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 4.5: Výsledek nástroje Dissolve pro pásmo 2

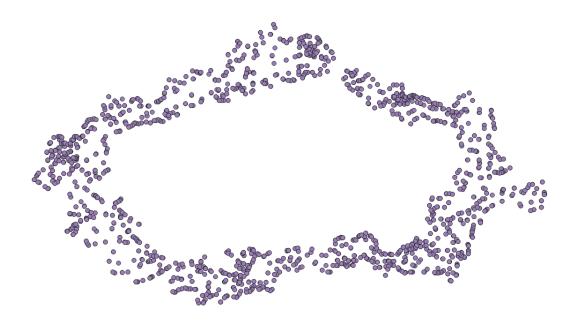
Ze spojených polygonů byla poté vygenerována vektorová vrstva bodů nástrojem Extract vertices, která představovala vrcholy spojených polygonů. Pro tuto vrstvu bylo vstupem výstup nástroje Dissolve a výstupem byl vektorová vrstva bodů doplněná o pole (mimo původních polí z vektorové vrstvy stops) jako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



Obrázek 4.6: 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 zastávek.



Obrázek 4.7: Spojené body třech vektorových vrstev pro pásmo 2

Závěr



Odkazy

- [1] Google Developers. Gtfs static overview. [online], [cit. 2021-03-11]. Dostupné z: https://developers.google.com/transit/gtfs/.
- [2] Pražská integrovaná doprava. O systému|pražská integrovaná doprava. [online], [cit. 2021-03-11]. Dostupné z: https://pid.cz/o-systemu/.
- [3] QGIS. Třída qgstask. [online], [cit. 2021-03-25]. Dostupné z: https://qgis.org/pyqgis/3.16/core/QgsTask.html#qgis.core.QgsTask.
- [4] QGIS. Qgis dokumentace. [online], [cit. 2021-03-29]. Dostupné z: https://docs.qgis.org/3.16/en/docs/index.html.
- [5] 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.

Seznam příloh