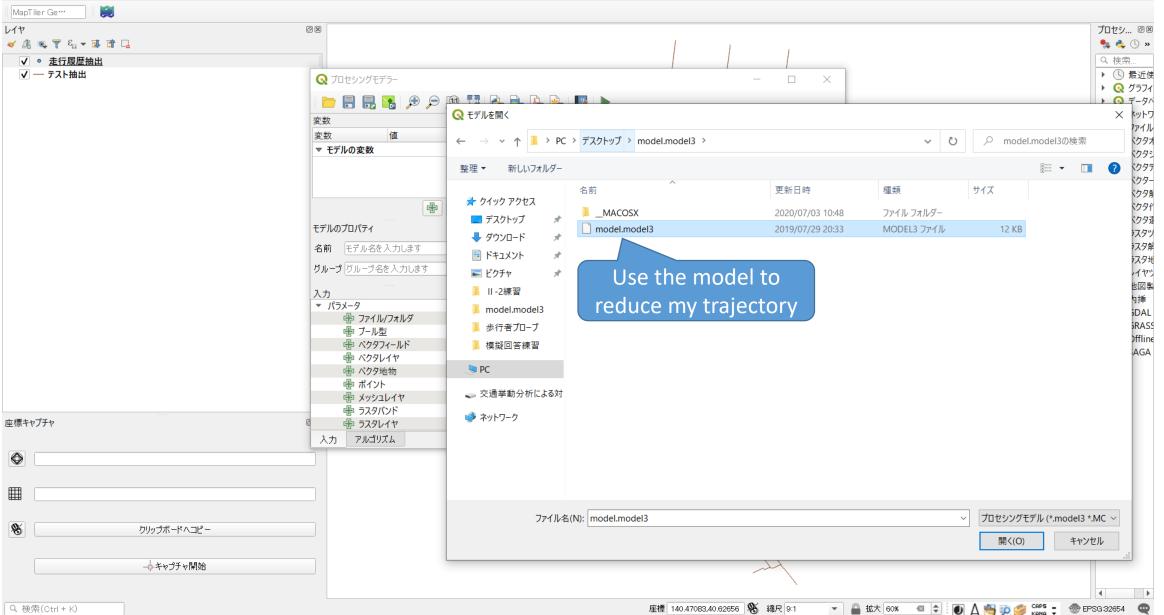


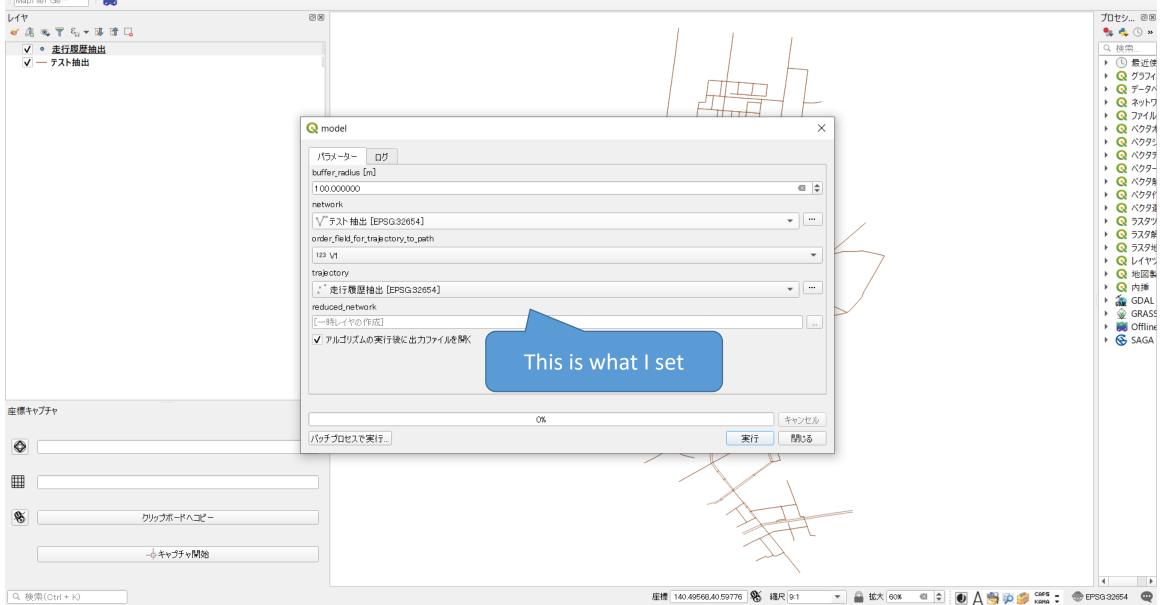
プロジェクト(J) 編集(E) ビュー(V) レイヤ(L) 設定(S) ブラグイン(P) ベクタ(Q) ラスタ(R) データベース(D) Web(W) メッシュ(M) ブロセシング(C) ヘルブ(H)

💘 🎕 Vi 🔏 🖏 🔯 - 🥂 / 🕞 🕆 /z - 🕺 🖷 🖂 🗈 🖆 🥠 🗢 🕋 🐐 🧠 🥵 🔫 🦷 🖓 🧠 🦷 🦉



プロジェクト(J) 編集(E) ビュー(V) レイヤ(L) 設定(S) プラグイン(P) ベクタ(O) ラスタ(R) データベース(D) Web(W) メッシュ(M) プロセシング(C) ヘルプ(H)





プロジェクト(J) 編集(E) ビュー(V) レイヤ(L) 設定(S) プラグイン(P) ベクタ(O) ラスタ(R) データベース(D) Web(W) メッシュ(M) プロセシング(C) ヘルプ(H)

MapTiler Ge…

MapTiler Ge···			
レイヤ	0 🗶		プロセシ 🖻 🗷
🤞 🙉 🝸 🖏 🔻 🗊 🖬 🗔			🍫 🔩 🕓 »
✓ ● 走行履歴抽出			Q 検索
✓ — <u>reduced network</u>	0		L L L L L L L L L L L L L L L L L L L
一 テスト抽出			Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø
			▶ 🔇 データベ
		Q Match Trajectory X	🕨 🔇 ネットワ
			🕨 🔍 ファイル
result		Data Offline-	 Q ベクタオ
		Network-Layer: reduced_network MapMatching	 Q ベクタシ
	′ II		 Q ベクタラ
		Trajectory-Layer: 走行履歴抽出 This plugin matches a trajectory as	ペクター ペク
		Trajectory-ID: V1 a point layer with a network as a linestring layer based on a Hidden-	 Q ベクタ角 C ボクタ角
		Markov-Model and the Viterbi	 ・ ・ へつタイ ・ への ・ へつ ・ 、 へつ ・ ・ 、 ・
		Settings algorithm. There are also routines for preprocessing the data to	 ▶ Q ラスタツ
		improve the computation time for	 Q ラスタ解
			 ▶ Q ラスタ地
		max. Search Distance [m]: 100.00	▶ Q L17"
		Standard Deviation: 50.00 This combobox shows all visible	▶ Q 地図製
		layers of the current QGIS project	▶ 🔇 内挿
		Expected Value: 0.00 with the geometry type LINESTRING. The network, needed	🕨 🚋 GDAL
		Transition Weight: 30.00 🗢 to match the trajectory on it, shall	🕨 🖗 GRASS
		be selected. It is recommended, that this layer should be a clean	🕨 💓 Offline
		graph following a node-edge-	🕨 🚫 SAGA
		model, i.e. different lines should	
		0% only touch other lines, never cross them. You can get souch a clean	
		start map matching graph e.g. by running the PostGIS	
座標キャプチャ		Set of map matching	
Q. 検索(Ctrl + K)		座標 140.47591,40.60159 🖠 縮尺 9:1 🔹 🚔 拡大 60% 🛛 🗢 🚺 🛆 🥞 😳 🥔 😋	•
		座標 140.47591,40.60159 📎 縮尺 9:1 🛛 🗸 🤷 拡大 60% 🚳 🗘 🚺 🛆 🛸 🧊 🥔 🕬 😳	, w EF30.32054 💘

プロジェクト(J) 編集(E) ビュー(V) レイヤ(L) 設定(S) プラグイン(P) ベクタ(O) ラスタ(R) データベース(D) Web(W) メッシュ(M) プロセシング(C) ヘルプ(H)

MapTiler Ge… 🛛 💓

617	@ X		プロセシ 🛙 🗷
🐳 🥼 🔍 ү 🖓 👘 🍅			🌞 🔩 🕓 »
✓ ● 走行履歴抽出			Q 検索
✓ — <u>reduced network</u>	—		 L 最近使
テスト抽出			Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø Ø
			▶ Q データベ
		Q Match Trajectory X	ペントワ ペントワ ペントワ ペント ペン ペント ペン ペント ペン ペント ペン ペント ペント ペン ペント ペン ペン ペント ペン ペン ペント ペン ペント ペン ペン ペント ペン ペント ペン ペント ペン ペント ペン ペン
		Data	▶ Q ファイル ▶ Q ベクタオ
		Data Offline-	 Q ペクタシ
		Network-Layer: reduced_network MapMatching	 Q ベクタテ
			 Q ベクター
			 ・ ・ ・
		Instring layer based on a Hidden-	 Q ベクタイ
		Markov-Model and the Viterbi Settings	
		for preprocessing the data to	
		CRS of input layers: EPSG:32654 - WGE - Grant Computation time for the map matching.	🕨 🔇 ラスタ解
		max. Search Distance [m]: 100.00	▶ 🔇 ラスタ地
			ト 🔍 レイヤツ
		Standard Deviation: 50.00 This combobox shows all visible layers of the current QGIS project	▶ 🔍 地図製
		Expected Value: 0.00 (a) (with the geometry type	ト 🔇 内挿
		Transition Weight: 30.00	🕨 🚋 GDAL
		be selected. It is recommended,	► 🖗 GRASS
		that this layer should be a clean	Ø Offline
		create candidate graph graph following a node-edge- model, i.e. different lines should	🕨 🚫 SAGA
		35% only touch other lines, never cross	
		them. You can get souch a clean	
		start map matching graph e.g. by running the PostGIS	
座標キャプチャ	 Ø		
座信キャノテヤ			
		Run! It seems goes	
		well!	
8	クリップボードヘコピー		
	םאוזיי <i>דע</i> יוריק-		
			• •
Q 検索(Ctrl + K)		座標 140.48628,40.62321 🛞 縮尺 9:1 🔷 拡大 60% 🛛 🔍 🏹 🚺 🛆 🕞 📁 cape 🛫	💮 EPSG:32654 🛛 🥶

Q *無題のプロジェクト - QGIS (応答なし)

プロジェクト(J) 編集(E) ビュー(V) レイヤ(L) 設定(S) ブラグイン(P) ベクタ(O) ラスタ(B) データベース(D) Web(W) メッシュ(M) プロセシング(C) ヘルプ(H)

幌 🎕 Vi 🔏 🖏 🔯 1 🥢 / 🖶 Vi /k - 🗱 🖥 🔫 B 🖬 👦 🛷 🛥 💁 🧠 S 🧐 🧠 🧠 🧠 🤹 🤹 👘 🕌 🐺 🌾

MapTiler Ge ···			
A print G de 1 イヤ ● 急行履歴抽出 ● 走行履歴抽出 ● reduced network ● テスト抽出	Q Match Trajectory (応答なし) Data Network-Layer: reduced_network Trajectory-Layer: 走行履歴抽出 Trajectory-ID: V1 Settings CRS of input layers: EPSG:32654 - WGE * max. Search Distance [m]: 100.00 Standard Deviation: 50.00 Expected Value: 0.00 Transition Weight: 30.00 calculate transition probabilities 0% start map matching	Offline- MapMatching This plugin matches a trajectory as a point layer with a network as a linestring layer based on a Hidden-Markov-Model and the Viterbi algorithm. There are also routines for preprocessing the data to improve the computation time for the map matching. Network-Layer: This combobox shows all visible layers of the current QGIS project with the geometry type LINESTRING. The network, needed to match the trajectory on it, shall be selected. It is recommended, that this layer should be a clean graph following a node-edge-model, i.e. different lines should only touch other lines, never cross them. You can get souch a clean graph e.g. by running the PostGiS	プロセシ 回路 % ふ へ 検索) ①) ①) ①) ②) ②) ③) </th
を標キャプチャ ● ● ● ● ● ● ● ● ●	But stack here	! ③	
			4