

# Transformacje współrzędnych

# Informatyka Geodezyjna II sem. IV, ćwiczenia, rok akad. 2023-2024

Krzysztof Łoza, Małgorzata Chodowiec, Miłosz Średnicki grupa 1, Numery Indeksów: 325785, 325731, 325844 Wydział Geodezji i Kartografii, Politechnika Warszawska Warszawa, 13 maja 2024

# Spis treści

1	Cel ćwiczenia	2
2	Wykorzystane narzędzia i materiały	2
3	Przebieg ćwiczenia	3
	3.1 Klasa 'Transformacje'	3
	3.2 Obiekt klasy 'Transformacje'	3
		3
		3
	3.4.1 Bibilioteka numpy	
4	Podsumowanie	4
	4.1 Rezultat	4
	4.2 Umiejętności nabyte w trakcie wykonywania ćwiczenia	4
	4.3 Spostrzeżenia i trudności napotkane podczas realizacji projektu	4
5	Bibliografia	4

# 1 Cel ćwiczenia

Celem ćwiczenia było napisanie implementacji poniższych transformacji w języku Python:

- XYZ2BLH współrzędne ortokartezjańskie do współrzędnych geodezyjnych krzywoliniowych
- BLH2XYZ współrzędne geodezyjne krzywoliniowe do współrzędnych ortokartezjańskich
- XYZ2NEU współrzędne ortokartezjańskie do współrzędnych topocentrycznych
- BL2PL2000 współrzędne geodezyjne krzywoliniowe do współrzędnych płaskich w układzie PL2000
- BL2PL1992 współrzędne geodezyjne krzywoliniowe do współrzędnych płaskich w układzie PL1992

# 2 Wykorzystane narzędzia i materiały

Podczas realizacji projektu posługiwaliśmy się następującym oprogramowaniem:

- Język programowania: Python 3.12.3
- $\bullet$  IDE : Spyder 5.4.3
- Systemy operacyjne: Windows 10, Windows 11
- Git
- TeXstudio (LaTeX) tworzenie sprawozdania

# 3 Przebieg ćwiczenia

### 3.1 Klasa 'Transformacje'

Na początku zaimplementowaliśmy klasę "Transformacje" oraz algorytmy w postaci funkcji transformujących współrzędne na różne sposoby. Napisaliśmy także funkcje pomocnicze i formatujące. Każda z funkcji posiada dokumentację pozwalającą na jej zrozumienie. Wszystkie algorytmy zostały napisane przy użyciu linków zawartych w bibliografii. Wyniki działania programu porównaliśmy z poprawnymi wynikami z ćwiczeń "Geodezji Wyższej I"z 3. semestru.

Program oferuje 5 rodzajów transformacji współrzędnych. W nawiasach znajdują się nazwy argumentów, które należy podać, aby skorzystać z odpowiedniej transformacji.

- X, Y, Z do P, L, H (--xyz2plh)
- P, L, H do X, Y, Z (- -plh2xyz)
- X, Y, Z do N, E, U (--xyz2neu)
- P, L do PL2000 (--bl2pl2000)
- P, L do PL1992 (--bl2pl1992)

## 3.2 Obiekt klasy 'Transformacje'

Zdefiniowaliśmy metodę def \_\_init\_\_, tworzącą obiekt klasy "Transformacje". Metoda ta definiuje parametry w zależności od rodzaju elipsoidy (GRS80, WGS84, elipsoida Krasowskiego):

- a duża półoś elipsoidy (promień równikowy) określona wartość dla danej elipsoidy
- b mała półoś elipsoidy (promień południkowy) określona wartość dla danej elipsoidy
- flat spłaszczenie (parametr liczony na podstawie a i b)
- ecc (parametr liczony na podstawie flat)
- ecc2 (parametr liczony na podstawie flat)

### 3.3 Operacje na plikach wejściowym oraz wyjściowym

Zaimplementowaliśmy klauzulę if \_\_name\_\_ =='\_\_main\_\_", która jest standardowym sposobem w Pythonie na sprawdzenie, czy skrypt został uruchomiony bezpośrednio, czy zaimportowany jako moduł. W tym przypadku, jeśli skrypt jest uruchamiany bezpośrednio, a nie jest importowany to kod wewnątrz bloku 'if' zostanie wykonany.

#### 3.3.1 Argumenty sys.argv

Pierwszym krokiem, który wykonaliśmy wewnątrz tego bloku jest próba pobrania argumentu określającego model elipsoidy (wgs84, grs80 lub krasowski) z linii poleceń za pomocą sys.argv[1]. Następnie tworzony jest obiekt klasy 'Transformacje' zgodnie z wybranym modelem elipsoidy za pomocą sys.argv[2]. Kolejnym argumentem sys.argv[4] jest określenie liczby nagłówków niezawierających współrzędnych w pliku wejściowym. Ostatnim argumentem sys.argv[-1] jest pobranie pliku/ścieżki do pliku wejściowego.

### 3.4 Obsługa błędów

W naszym kodzie skorzystaliśmy z bloków 'try...except', aby zapobiec niepożądanemu działaniu programu. W przypadku natrafienia na wyjątek, wyświetlamy użytkownikowi komunikat o błędzie wraz z opisem, jak go uniknąć.

#### 3.4.1 Bibilioteka numpy

Użytkownik musi zadbać o instalację biblioteki numpy np. za pomocą %pip install numpy. Wykorzystanie jej, pozwoliło nam na złożone obliczenia oraz posługiwanie się plikami wejściowymi o dużej ilości danych. Dzięki niej uzyskaliśmy wyniki o wysokiej dokładności.

#### 4 Podsumowanie

#### 4.1 Rezultat

Rezultat naszej pracy zapisany jest w zdalnym repozytorium GitHub. Zawarliśmy tam skrypt naszego programu "geo v1.py"oraz plik z instrukcją obsługi o nazwie "README.md".

Wszystko dostępne pod poniższym adresem: https://github.com/malgorzatach27/git\_project\_1

#### 4.2 Umiejętności nabyte w trakcie wykonywania ćwiczenia

- Rozwinięcie umiejętności pisania kodu obietowego w Pythonie
- Implementacja algorytmów ze źródeł zewnętrznych do języka Python
- Nabywanie umiejętności sprawnego korzystania z programu Git oraz repozytorium GitHub
- Współpraca, podział obowiązków i znajdowanie kompromisów w wieloosobowym zespole
- Tworzenie dokumentów w programie LaTeX
- Odpowiednie dokumentowanie pracy i tworzenie użytecznych instrukcji
- Nabycie wiedzy niezbędnej do tworzenia narzędzi w interfejsie wiersza poleceń (CLI), które będą przyjmować argumenty podane przez użytkownika podczas wywoływania

## 4.3 Spostrzeżenia i trudności napotkane podczas realizacji projektu

Trudnością, którą napotkaliśmy była odpowiednia implementacja transformacji XYZ2NEU w Command Prompt, z racji iż jako jedyna posiada 3 dodatkowe argumenty wejściowe, X0 Y0 Z0, które użytkownik powinien podać, a nie zawrzeć w pliku. Ostatecznie udało nam się napisać skrypt w taki sposób aby po wprowadzeniu prawidłowej komendy i wyborze transformacji XYZ2NEU program prosił użytkownika o wprowadzenie dodatkowo 3 wartości, kolejno X0, Y0, oraz Z0.

# 5 Bibliografia

- http://www.asgeupos.pl/index.php?wpg\_type=tech\_transf&sub=xyz\_blh
- https://ewmapa.pl/dane/wytyczne\_g-1.10.pdf
- http://www.geonet.net.pl/images/2002\_12\_uklady\_wspolrz.pdf
- https://notatek.pl/transformacja-wspolrzednych-geocentrycznych-odbiornika -do-wspolrzednych-topocentrycznych
- Prezentacje z III semestru z przedmiotu "Geodezja Wyższa I"