AVALIAÇÃO DA ACURÁCIA POSICIONAL DE EIXOS VIÁRIOS DA PLATAFORMA DE MAPEAMENTO COLABORATIVO DO OPENSTREETMAP – UM ESTUDO DE CASO NO MUNICÍPIO DO RIO DE JANEIRO - RJ





Auzenan Pereira de Sá
Fernando Dias de Almeida
Guilherme Damasceno Raposo
Jonatas Goulart Marinho
Louise Gil Soares Ferreira
Elias Nasr Naim Elias

Data:

03 de outubro de 2023

Fonte: Infraestrutura de Dados Espaciais - Definindo Termos, 2023.

Visão Geral

- Aquisição de dados geoespaciais;
- Qualidade dos dados adquiridos;
- Mapeamento de referência;
- Instituto Municipal de Urbanismo Pereira Passos (IPP).

Visão Geral

- Normatizações;
- Métodos de aquisição dos dados;
- Informação Geográfica Voluntária;
- OpenStreetMap (OSM).

Fonte: novageo.pt, 2023.

Desafios e Objetivos

Desafios

Heterogeneidade dos dados.

Objetivos

- Determinação da acurácia posicional de feições correspondentes aos eixos viários do OSM;
- Estimação da qualidade;
- Estimação da heterogeneidade.

Metodologia

1ª Fase - Estruturação dos dados

01

Obtenção e extração dos eixos viários do IPP e dos eixos viários do OSM 02

Cruzamento dos eixos viários

03

Seleção de pontos de controle e separação das amostras

Metodologia

2ª Fase - Verificação e espacialização da Distância Euclidiana entre os ponto

01

Utilização do plugin QPEC no software QGis para cálcular a acurácia posicional 02

Obtenção da
Distância Euclidiana
entre os pontos
homólogos

03

Análise da heterogeneidade e qualidade do eixo viário do OSM no Rio

682290 Legenda Ponto Avaliado SIRGAS 2000 Ponto Referência Eixo Viário IPP Eixo Viário OSM 682290

Imagem 1: Eixos viários na cidade do Rio de Janeiro.

Resultados e Discussões

 Comparação de coordenadas obtidas pelo sistema de posicionamento com as coordenadas de referência conhecidas, através de análise de tendência e de precisão.

| | ID | E_ref | N_ref | E_aval | N_aval | dif_E | dif_N | Dist. Eucl |
|----|----|------------|-------------|------------|-------------|--------|--------|------------|
| 1 | 1 | 682304,687 | 7465139,953 | 682312,783 | 7465134,935 | -8,096 | 5,018 | 9,525 |
| 2 | 2 | 686796,457 | 7466165,807 | 686793,287 | 7466164,244 | 3,170 | 1,563 | 3,534 |
| 3 | 3 | 687210,023 | 7459313,144 | 687214,637 | 7459314,127 | -4,614 | -0,983 | 4,717 |
| 4 | 4 | 685262,345 | 7460433,068 | 685262,606 | 7460432,823 | -0,261 | 0,245 | 0,358 |
| 5 | 5 | 683331,423 | 7456899,969 | 683331,477 | 7456901,139 | -0,054 | -1,170 | 1,172 |
| 6 | 6 | 678346,947 | 7473461,206 | 678347,623 | 7473462,719 | -0,676 | -1,513 | 1,657 |
| 7 | 7 | 668292,648 | 7476189,961 | 668292,514 | 7476191,383 | 0,134 | -1,422 | 1,428 |
| 8 | 8 | 670438,962 | 7469265,751 | 670437,628 | 7469267,707 | 1,334 | -1,956 | 2,368 |
| 9 | 9 | 662115,504 | 7469916,230 | 662116,686 | 7469915,077 | -1,183 | 1,153 | 1,651 |
| 10 | 10 | 666348,260 | 7463910,292 | 666350,789 | 7463912,991 | -2,530 | -2,699 | 3,699 |
| 11 | 11 | 669294,091 | 7460120,814 | 669295,632 | 7460121,031 | -1,540 | -0,217 | 1,556 |
| 12 | 12 | 666578,791 | 7455028,712 | 666580,735 | 7455026,815 | -1,944 | 1,896 | 2,716 |
| 13 | 13 | 657073,617 | 7453859,967 | 657075,048 | 7453858,383 | -1,431 | 1,584 | 2,134 |
| 14 | 14 | 655658,831 | 7469970,005 | 655660,406 | 7469970,499 | -1,575 | -0,494 | 1,651 |
| 15 | 15 | 652571,798 | 7464651,480 | 652572,565 | 7464652,341 | -0,767 | -0,861 | 1,153 |
| 16 | 16 | 647837,147 | 7456461,512 | 647838,172 | 7456462,931 | -1,026 | -1,419 | 1,751 |
| 17 | 17 | 648156,169 | 7469279,213 | 648153,340 | 7469278,661 | 2,829 | 0,552 | 2,883 |
| 18 | 18 | 648715,208 | 7464435,651 | 648716,015 | 7464436,532 | -0,807 | -0,881 | 1,195 |
| 19 | 19 | 643332,363 | 7468631,283 | 643334,957 | 7468629,808 | -2,594 | 1,476 | 2,984 |
| 20 | 20 | 644045,272 | 7460924,877 | 644045,438 | 7460922,492 | -0,167 | 2,384 | 2,390 |

Imagem 2: Coordenadas planimétricas, discrepâncias e Distâncias Euclideanas

Resultados e Discussões

• Testes de hipóteses sobre a média e o desvio padrão amostral dos resíduos.

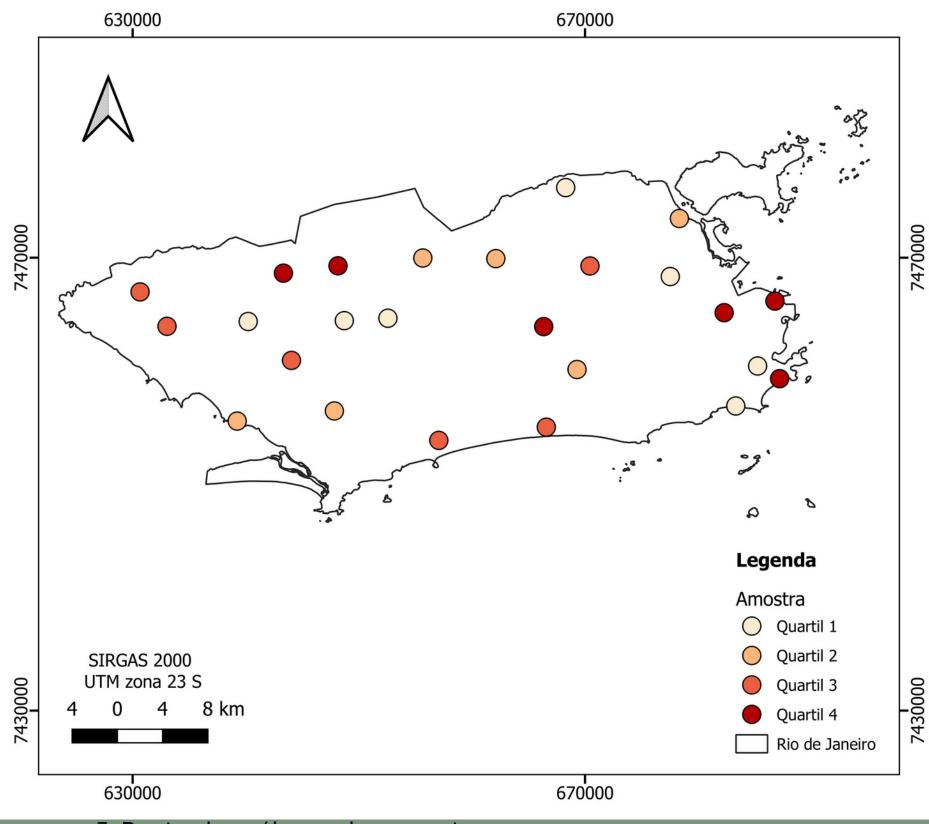


Imagem 3: Pontos homólogos das amostras.

Resultados e Discussões

- Quanto mais dispersas a amostra, mais heterogêneo são os dados;
- Tendência a erros nas coordenadas E, na amostra A;
- Amostra B não houve tendência a erros;
- Geometrias aceitas na escala 1:25000.

Conclusões

- Dependendo da localidade, a heterogeneidade afeta a qualidade dos dados do mapeamento colaborativo;
- A incompatibilidade do espaço temporal colabora para a heterogeneidade das feições mapeadas, uma vez que, os usuários muitas vezes não detém esta informação;
- Estudar a eficiência das plataformas é importante para compreender os desafios de qualidade de dados, como precisão e confiabilidade;
- À medida que as tecnologias e plataforma do OSM evoluem, compreender como utilizálas de forma eficaz na cartografia e fornecer uma biblioteca de referência é fundamental para a comunidade cartográfica e para a sociedade como um todo.