

Analýza v GIS

- pozorování
- definice prostorových prvků na základě atributů
- měření
- klasifikace
- interpolace
- prostorové uspořádání
- koincidence
- kartografické modelování

- Kde se nachází objekt x?
- Kde se nachází objekty s vlastností y?
- Kolik objektů s vlastnostmi $y_1..y_n$ je v oblasti z?
- Jaká je hustota objektů s vlastností y v oblasti z?
- Co všechno se nachází v oblasti Z?
- co je blízko objektu x?
- Co se změnilo v oblasti z?

- centroidy
- isolinie
- shluky
- regionalizace

délka

plocha

vzdálenost

eukleidovská

ortodroma

vážená

směr

- Zatřídění
- Hierarchie
- Partonomie
- Agregace
- Filtrace

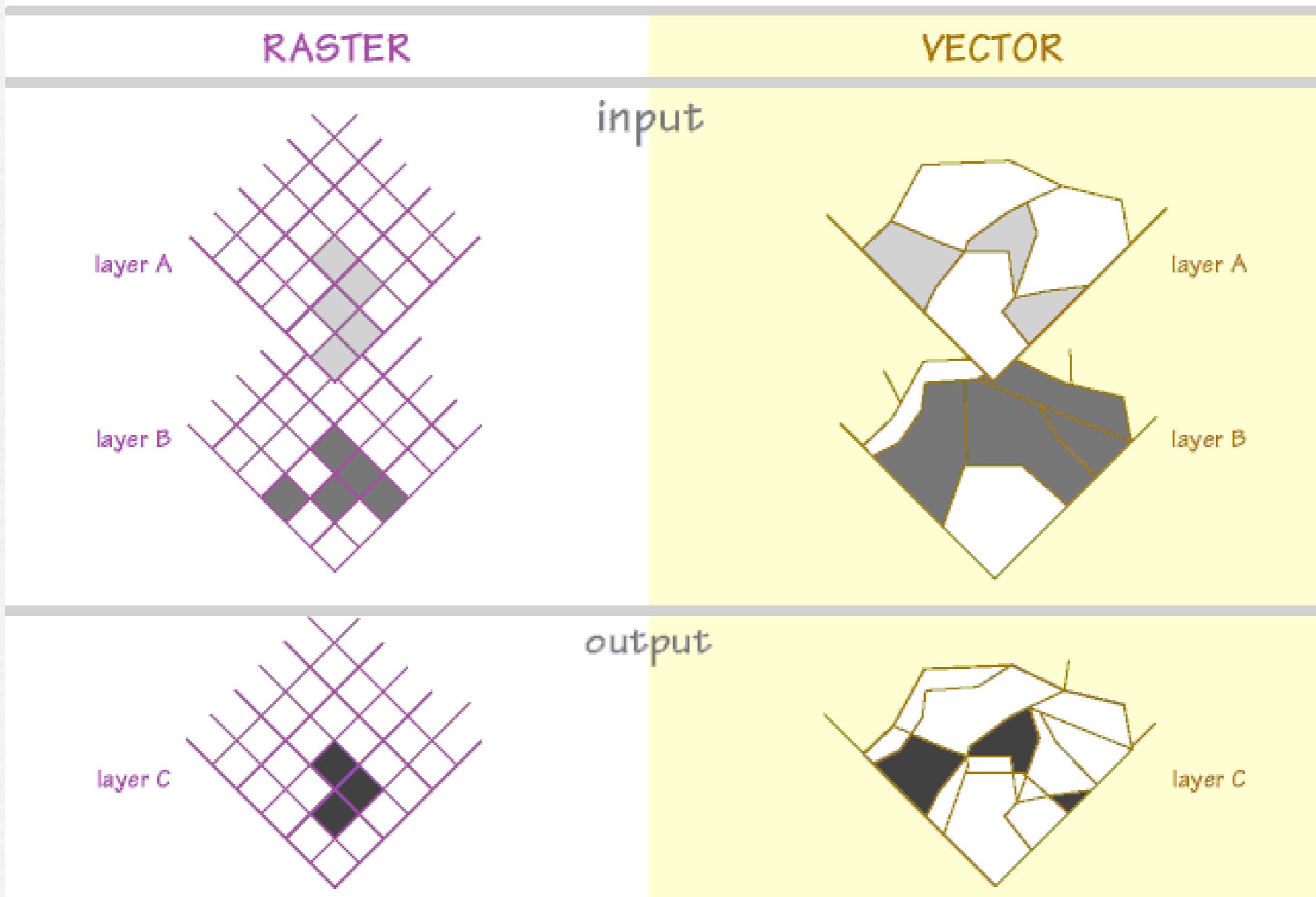
- Neznámé hodnoty
- IDW, Spline, Kriging
- Thiessenovy polygony
- Pyknofylaxe

- podle datového typu
- uniformní, pravidelné, náhodné
- Kvadrantová analýza
- Nejbližší sousedí
- Hustota prvků

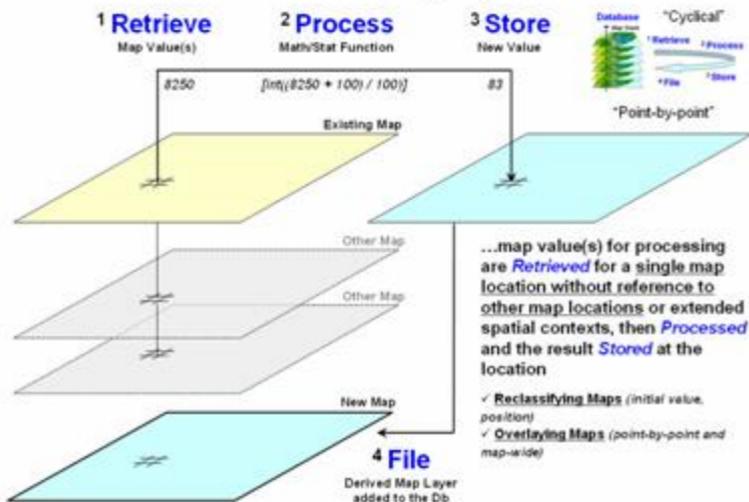
- Překryty a obaly
- buffer
- overlay
- kovexní obal (convex hull)
- obsahující tvary (pravoúhelník, kruh)

Intersection (g1 Geometry, g2 Geometry) : Geometry	Return a Geometry that is the set intersection of geometries g1 and g2.
Difference (g1 Geometry, g2 Geometry) : Geometry	Return a Geometry that is the closure of the set difference of g1 and g2.
Union (g1 Geometry, g2 Geometry) : Geometry	Return a Geometry that is the set union of g1 and g2.
SymDifference(g1 Geometry, g2 Geometry) : Geometry	Return a Geometry that is the closure of the set symmetric difference of g1 and g2 (logical XOR of space).
Buffer (g1 Geometry, d Double Precision) : Geometry	Return as Geometry defined by buffering a distance d around g1, where d is in the distance units for the Spatial Reference of g1.
ConvexHull(g1 Geometry) : Geometry	Return a Geometry that is the convex hull of g1.

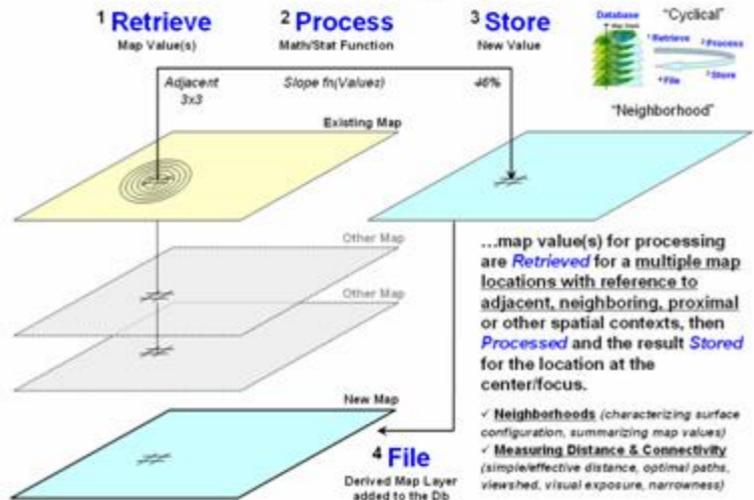
Figure 5: Combination of data layers produces new feature geometry



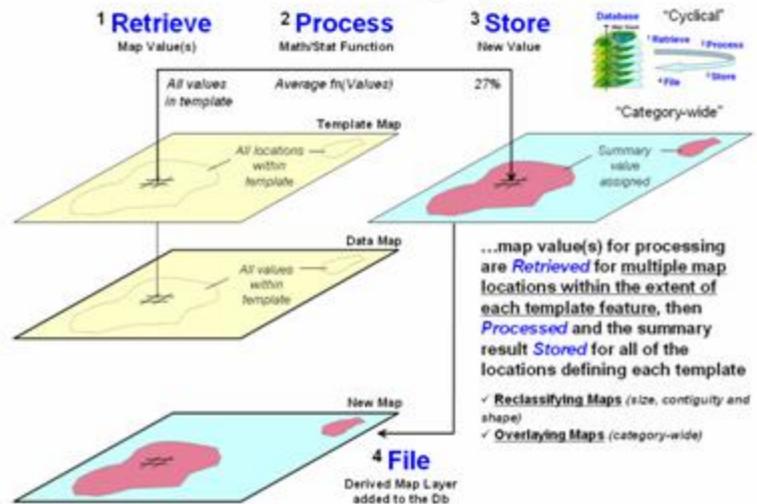
LOCAL Processing Operations



FOCAL Processing Operations



ZONAL Processing Operations



- deskripce
- predikce
- preskripce
- simulace
- suitability

