

- Datový model
- Vstup
- Transformace
- Vyvolání
- Analýza
- Prezentace

- Text
- Digitalizace
  - Skenování (závislost na přesnosti)
  - Vektorizace (mrtvé konce, duplicity, LP)
- Měření (GPS, PDA, vkres, zápis)
- Import

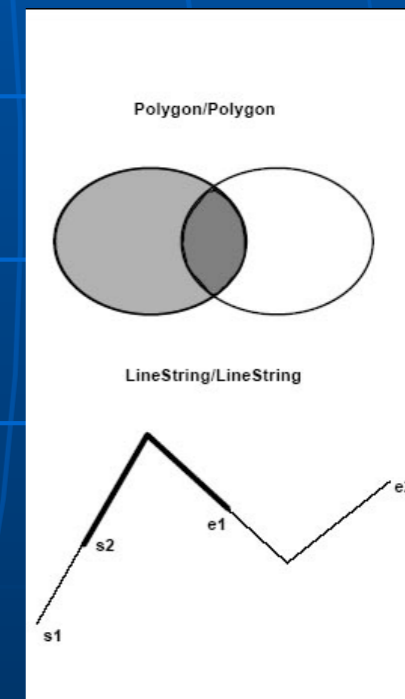
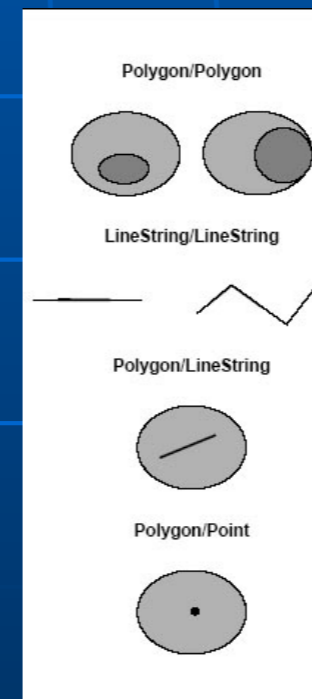
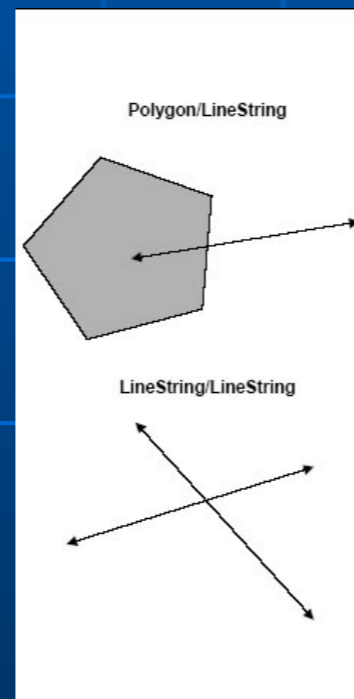
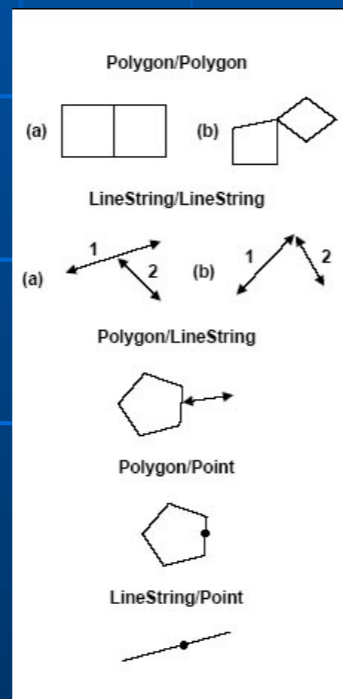
- Transformace
  - Datového modelu (RAVE-VERA)
  - Polohová
  - Formátu

- Pevná
  - známá rovnice
  - obvykle  $P1 > 3D > G1 > G2 > 3D > P2$
- Pružná
  - Pomocí pevných bodů

- Posun, škálování, rotace
- Polynomiální 1-3 řádu
- Chyba (očekávaný vs. označený bod)
- Max chyba pod cílovou přesností

# Named Spatial Relationship Predicates Based on the DE-9IM

- Disjoint Touches Crosses Within Overlaps



## Contains

$a.Contains(b) \Leftrightarrow b.Within(a)$

## Intersects

$a.Intersects(b) \Leftrightarrow ! a.Disjoint(b)$