

عنوان مقاله:

معرفی و پیاده سازی روشی آنلاین برای انجام همتا یابی نقشه

محل انتشار:

اولین کنفرانس ملی مهندسی فناوری اطلاعات مکانی (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 11

نویسندگان:

اکبر مرادی - دانشجوی کارشناسی ارشد سیستم های اطلاعات مکانی، گروه مهندسی GIS، دانشگاه آزاد اسلامی واحد ممقان

محمد رضا ملک - دانشجوی کارشناسی ارشد فتوگرامتری و سنجش از دور، دانشکده مهندسی ژئودزی و ژئوماتیک دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

پرینسا صراطی - دانشجوی کارشناسی ارشد سیستم های اطلاعات مکانی، گروه مهندسی GIS، دانشگاه آزاد اسلامی واحد ممقان

خلاصه مقاله:

امروزه با گسترش جمعیت و پیشرفت فناوری و استفاده عموم مردم از سیستم ناوگان حمل و نقل نیاز به مدیریت اشیا متحرک افزایش یافته است منظور از مدیریت اجسام متحرک دسترسی به اطلاعات حرکتی اشیا در هر نقطه از زمان است به علت خطاهای ناشی از موقعیت یابی و شبکه راه ها موقعیت اجسام متحرک بر خطوط شبکه منطبق نبوده و با آن فاصله ای نامنظم خواهد داشت این مسئله منجر به نه تنها مشکلات دیداری شده بلکه در فرایندهای محاسباتی مثل محاسبه کوتاه ترین مسیر نتایج را خدشه می کند به فرایند منطبق نمودن موقعیت جسم متحرک توسط یک سیستم تعیین موقعیت بر شبکه راه ها همتا یابی نقشه گفته می شود در این مقاله به معرفی و پیاده سازی یک روش آنلاین برای انجام همتا یابی نقشه پرداخت شده است ارزیابی عملی انجام شده به طور متوسط دقت را 3/18 متر در کل مسیر و 2/257 متر در مسیرهای مستقیم و 4/102 متر در تقاطع ها بهبود بخشید

کلمات کلیدی:

سیستم تعیین موقعیت جهانی GPS، همتا یابی نقشه، تناظر یابی، مراغه

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/461609>

