

## REZOLUCIJA OPĆE SKUPŠTINE UJEDINJENIH NARODA O ULOZI GEODEZIJE U ODRŽIVOM RAZVOJU



Na Općoj skupštini Ujedinjenih naroda održanoj u veljači 2015. usvojena je rezolucija: Globalni geodetski referentni okvir za održivi razvoj (*A global geodetic reference frame for sustainable development*). Rezolucijom se skreće pozornost javnosti na važnost globalno koordiniranog pristupa geodeziji – znanstvenoj disciplini usmjerenoj na točno određivanje oblika Zemlje, njene rotacije i gravitacijskog polja.

Rezolucija naglašava važnost terestričkih opažanja i daljinskih istraživanja u praćenju promjena u populaciji, ledenom pokrivaču, oceanima i atmosferi tijekom vremena.

Takva geoprostorna mjerenja mogu pomoći politici održivog razvoja, praćenju klimatskih promjena i upravljanju u prirodnim katastrofama, a imaju i široku paletu primjena u prometu, poljoprivredi i graditeljstvu.

Naglašavajući da ni jedna zemlja to ne može učiniti sama, Opća skupština poziva na multilateralnu suradnju na području geodezije, uključujući i otvoreno dijeljenje geoprostornih podataka, daljnju izgradnju kapaciteta u zemljama u razvoju i stvaranje međunarodnih standarda i konvencija.

Qu Hongbo, podtajnik Ujedinjenih naroda za gospodarska i socijalna pitanja, napomenuo je da geodezija ima temeljnu važnost u praćenju promjena na Zemlji i naglasio važnost globalnoga geodetskog referentnog okvira u podupiranju održivog razvoja.

Rezolucija završava sa šest točaka od kojih se zadnjom pozivaju zemlje članice da razviju uslužne programe kojima će globalni geodetski referentni okvir učiniti vidljivijim i razumljivijim društvu.

### Izvor

UN (2015): United Nations General Assembly Adopts First Geospatial Resolution, GIM International, 27/02/2015, [http://www.gim-international.com/news/mapping/geodesy/id8525-united\\_nations\\_general\\_assembly\\_adopts\\_first\\_geospatial\\_resolution.html](http://www.gim-international.com/news/mapping/geodesy/id8525-united_nations_general_assembly_adopts_first_geospatial_resolution.html).

*Nedjeljko Frančula*

## KARTE ZA AUTOMOBILE BEZ VOZAČA

Mnoge tvrtke razvijaju i testiraju posljednjih godina automobile bez vozača. I takvi automobili trebat će karte za kretanje prometnicama, ali različite – točnije i detaljnije od karata kakve sadrže navigacijski uređaji kojima se danas služe mnogi vozači u svojim automobilima. Glasovna uputa vozaču *nakon 150 metara skrenite desno* dostatna je vozaču jer on vidi i kartu i cestu ispred sebe. U automobilu bez vozača takva informacija mora biti preciznija, umjesto 150 m, npr. 149,5 m ili 150,5 m.

Osim toga, karte za automobile bez vozača moraju biti i mnogo detaljnije te sadržavati sve prometne trake, njihove širine i informacije s kojih se traka na određenom raskršću može skrenuti desno ili lijevo. Moraju sadržavati i podatke o tome postoji li na križanju semafor ili oznaka stop te koje ulice imaju biciklističke staze i parkiranje na ulici. Takve karte moraju imati i podatke o visini na svim dijelovima ceste da bi se npr. na nekoj petlji s više razina (slika 1) znalo gdje se nalazi automobil. Bitno je da te karte budu i stalno osuvremenjivane, jer su zastarjele karte veliki problem za sigurnost prometa.



Slika 1. Petlja s više razina (Badger 2015).

Na izradi takvih karata radi i HERE, poslovna jedinica tvrtke Nokia, koja objedinjuje procese kartografiranja i lokacijskih usluga. Da bi njihove karte sadržavale najnovije stanje HERE, i njoj srodne tvrtke, stalno će se oslanjati i na povratne informacije iz automobila na cestama. Automobili bez vozača koje ćemo kupovati u bliskoj budućnosti koristit će se senzorima za kretanje po cestama, ali i za registraciju promjena u krajoliku u svrhu osuvremenjivanja postojećih karata. To je tehnologija kojom HERE već danas izrađuje takve karte. Služe se automobilima, poput onih kojima Google izrađuje Street View, a koji LiDAR-ima kartografiraju ceste. Rezultat su 3D karte visoke rezolucije s mnogo više informacija od postojećih karata za potrebe navigacije.

#### Izvor

Badger, E. (2015): What maps will look like when we need cars to read them, Sensors & Systems, <http://www.washingtonpost.com/blogs/wonkblog/wp/2015/03/09/what-maps-will-look-like-when-we-need-cars-to-read-them/>, (12. 3. 2015.).