



O Espaço do ILAF OGC – Janeiro 2014

Você sabia que...

O padrão de Implementação Serviço de Planejamento de Sensores (*Sensor Planning Service, SPS*) define uma interface para atribuir e configurar tarefas a sensores de forma interoperável. Usando *SPS*, se podem reprogramar ou calibrar os sensores, iniciar ou trocar as tarefas dos sistemas sensoriais. Também permite executar e controlar os modelos de simulação, além de poder verificar a viabilidade de um pedido de atribuição de tarefas.

A versão atual, *SPS 2.0* define operações de informação e funções. As operações de informação incluem *GetCapabilities, DescribeTasking, DescribeResulAccess, GetTask e GetStatus*. As operações de funções são *GetFeasibility, Reserve, Confirm, Submit, Update e Cancel para gerenciar os sistemas sensoriais*. Com estas operações o padrão define cinco interfaces: *BasicSensorPlanner, SensorProvider, ReservationManager, FeasibilityController, TaskUpdater, TaskCanceller* que podem ser solicitadas pelo cliente e implementadas por um servidor *SPS*. Além disso incorpora duas interfaces do [Modelo de Serviço Comum SWE](#) *SensorProvider e SensorDescriptionManager*. Estas interfaces incluem as operações *DescribeSensor e UpdateSensorDescription*.

A partir desta versão, *OGC* tem desenvolvido uma extensão específica para a programação de sensores de sistemas de observação da Terra: *SPS 2.0 Earth Observation Satellite Tasking Extension*.

Para mais informação, acesse a descrição da especificação <http://www.opengeospatial.org/standards/sps>.

Notícias OGC

20/01: [Conferência e Exibição Defence Geospatial Intelligence](#)

Mais sobre *OGC* na [página](#) do Fórum Ibérico e Latinoamericano do *OGC*!