

# OSM

## La recherche

La recherche est sur `search.maps.ppsfleet.navy`, elle utilise Addok

<https://addok.readthedocs.io/en/latest/>

C'est installé dans `/srv/osm/env-addok`, le serveur utilise uwsgi dont la config est dans `/srv/osm/addok`.  
La config général est dans `/etc/addok`

Les données osm: `https://osm13.openstreetmap.fr/~cquest/osm_poi/`

## Installation fixes

```
pip install setuptools==57.5.0
```

pour fonctionner avec python3.10, besoin de la dernière version de falcon (3.1.0) (cloner les sources et éditer le requirement.txt)

## Le serveur de tuile

### Servir les tuiles

Le serveur de tuile utilise openmaptile, installé dans `/srv/www/maps.ppsfleet.navy/tileserv.php`, il utilise des fichiers mbtiles, qui sont eux aussi à la racine.

### Le thème

Les thème des cartes se trouvent dans `/srv/www/maps.ppsfleet.navy/tileserv-data`. Les deux utilisés sont:

- `osm-bright-gl-style/style-cdn.json` (pour `/world`)
- `qwant-basic-gl-style-toulouse/built-style-debug.json` (pour `/toulouse`)

C'est dans ces fichiers .json que le choix du fichier mbtile est définie.

- sources.basemap.tiles
- \_\_\_\_.poi.tiles

**Pour éviter le cache, on renomme le fichier mbtile à chaque modification avec dd-mm-yy-increment, on doit donc éditer le style par la suite**

**Pour éviter des problèmes de mémoire, dans le docker compose, mettre sous postgres:**

```
shm_size: 5gb
```

## Générer les tuiles

1. Télécharger un fichier osm.pbf depuis <https://extract.bbbike.org/> pour une zone custom ou depuis <http://download.geofabrik.de/> pour une région ou un pays
2. Éditer le schéma, openmaptiles.yaml et layers/ ou pas (par défaut c'est pas si mal)
3. Éditer le .env, principalement le `MAX_ZOOM`. Apriori, inutile de le mettre à plus de 14, tout est présent à ce zoom. Et la génération du zoom 16,17,18 prend un temps monstrueux (plusieurs jours pour la France)
4. Supprimer le dossier cache, build, clean le dossier data (ne laisser que le .pbf), supprimer `/var/lib/docker/volumes/openmaptiles_pgdata/`
5. Suivre le tuto de openmaptile <https://github.com/openmaptiles/openmaptiles>:
  - `make destroy-db` # supprime les volumes etc...
  - `make clean` # clean / remove existing build files
  - `make init-dirs` # ??
  - `make all` # ??
  - `make` # generate build files (pareil que make all ??)
  - `make start-db` # start up the database container.
  - `make import-data` # Import external data from OpenStreetMapData, Natural Earth and OpenStreetMap Lake Labels.
  - copy your pbf file to /data
  - `make import-osm` # import data into postgres
  - `make import-wikidata` # import Wikidata
  - `make import-sql` # create / import sql functions
  - `make generate-bbox-file` # compute data bbox -- not needed for the whole planet
  - `make generate-tiles-pg` # generate tiles (le plus long)

**Toulouse se fait en quelques minutes sur alshain**

**Midi pyrénées se fait en moins d'une heure sur alshain**

**La France se fait en un nombre certain d'heures, si le max\_zoom est pas trop élevé (grand max 16). L'import OSM: 30/35 minutes, Import SQL: 2h30, Génération des tuiles: 17 heures zoom 14**

6. Compiler le thème de qwant-maps (je sais plus comment j'avais fait)

<https://github.com/Qwant/qwant-basic-gl-style>

## Le front-end

Il est dans `/srv/www/maps.ppsfleet.navy/front/{world|toulouse}`, c'est basé sur

<https://github.com/tjiho/simplestreetmap>, avec l'utilisation de maplibre.

TODO: responsive sur telephone

## Les itineraires

Todo.

On pourrait se baser sur brouter. Voir aussi <https://safecycle.atelier-des-communs.fr/?>

ou <https://navitia.io/>

## Ajouter des données

J'ai mis en place pg\_tileserv. Il detecte automatiquement les tables postgis, et les transforme en tuile.

Il a son home dans `/srv/pg-tileserv` et sa conf dans `/etc/pg-tileserv`

## Générer des tuiles "raster" en node-js

```
git clone https://github.com/maplibre/maplibre-gl-native
```

```
dnf groupinstall "Development Tools" "Development Libraries"
```

```
dnf install glfw-devel freeglut-devel libuv-devel libXrandr-devel libjpeg-devel zlib-devel libpng-devel g++ mesa-dri-drivers xorg-x11-server-Xvfb
```

A la racine du repo:

```
cmake . -B build
```

```
vim vendor/benchmark/src/benchmark_register.h
```

```
> #include <vector>
```

```
> #include <limits>
```

```
vim build/CMakeCache.txt
```

```
> CMAKE_CXX_FLAGS:String=-pthread
```

```
cmake --build build
```

ca va planter en essayant de compiler la partie nodejs (aux alentours de 90%), c'est pas grave tant que ca plante pas avant

## Générer l'image

```
run.sh
```

```
> /srv/osm/maplibre-gl-native/build/bin/mbgl-render --style=https://maps.ppsfleet.navy/tileservers-data/qwant-basic-gl-style-toulouse/built-style-debug.json --output=test.png --width=512 --height=256 --lon=1.4436 --lat=43.6042 --zoom=13
```

```
xvfb-run ./run.sh
```

## Idée theme



Révision #26

Créé 31 octobre 2021 23:11:35 par tjiho

Mis à jour 27 septembre 2023 15:35:48 par tjiho