

Eksport do katalogu GM IS-EPOS

Moduł ten umożliwia eksportowanie wartości drgań gruntu określonych przez odpowiednie moduły (patrz [Parametry drgań gruntu](#)) do pliku *Matlab* zawierającego katalog parametrów drgań ziemi (*Ground motion catalog*) w formacie stosowanym na Platformie Cyfrowej IS-EPOS (https://tcs.ah-epos.eu/eprints/1675/12/ground_motion_catalog_v2_0.pdf).

Czynność wywoływana jest z menu poleceniem **File** → **Export** → **IS-EPOS ground motion**.

Informacje potrzebne do eksportu znajdują się w pliku *ExportISEPOSGMCatalog.xml*. Przykładowy plik konfiguracyjny do tworzenia tabeli przedstawiony jest poniżej. Edytuje się tylko tekst wydrukowany w przykładzie czarną czcionką, jednakże podczas konfiguracji należy brać pod uwagę zgodność z definicjami pól katalogu parametrów drgań ziemi zawartymi w dokumentacji, aby nie stworzyć katalogu niezrozumiałego na Platformie.

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8" standalone="yes" ?>
<!DOCTYPE boost_serialization>
<boost_serialization signature="serialization::archive" version="12">
<Parameters class_id="0" tracking_level="0" version="0">
  <fileName></fileName>
  <ignoreWithoutOrigin>1</ignoreWithoutOrigin>
  <fields class_id="1" tracking_level="0" version="0">
    <count>11</count>
    <item_version>0</item_version>
    <item class_id="2" tracking_level="0" version="0">
      <field>RID</field>
      <type>3</type>
      <unit></unit>
      <description>Registration ID</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
    <item>
      <field>EID</field>
      <type>3</type>
      <unit></unit>
      <description>Event ID</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
    <item>
      <field>SID</field>
      <type>3</type>
      <unit></unit>
      <description>Station ID</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
    <item>
      <field>S_name</field>
      <type>3</type>
      <unit></unit>
      <description>Station name</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
    <item>
      <field>S_Lat</field>
      <type>25</type>
      <unit>deg</unit>
      <description>Station latitude</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
    <item>
      <field>S_Long</field>
      <type>25</type>
      <unit>deg</unit>
      <description>Station longitude</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
    <item>
      <field>S_Elevation</field>
      <type>10</type>
      <unit>m</unit>
      <description>Station elevation</description>
      <fieldType></fieldType>
    </item>
```

```

<item>
  <field>R_Time</field>
  <type>5</type>
  <unit></unit>
  <description>Registration occurrence time</description>
  <fieldType></fieldType>
</item>
<item>
  <field>PHA</field>
  <type>13</type>
  <unit>m/s^2</unit>
  <description>Peak horizontal acceleration</description>
  <fieldType>Peak Accelerations</fieldType>
</item>
<item>
  <field>PGA</field>
  <type>13</type>
  <unit>m/s^2</unit>
  <description>Total peak ground acceleration</description>
  <fieldType>Peak Accelerations</fieldType>
</item>
<item>
  <field>PGV</field>
  <type>13</type>
  <unit>m/s</unit>
  <description>Total peak ground velocity</description>
  <fieldType>Peak Velocities</fieldType>
</item>
</fields>
</Parameters>
</boost_serialization>

```

W przypadku braku pliku konfiguracyjnego program tworzy plik wzorcowy *ExportISEPOSGMCatalog.tmp*, który należy przeredagować i zmienić rozszerzenie na *.xml*.

Opis każdego obiektu w katalogu jest trzymany, jako pole `<item>` w strukturze `<fields>`, przy czym pierwsza pozycja zawiera pełny opis `<item>` z definicją *class_id*, *tracking_level* i *version*, natomiast opisy pozostałych kolumn zaczynają się od skróconej wersji `<item>`. Każde pole jest opisane przez 5 pozycji: `<field>`, `<type>`, `<unit>`, `<description>` i `<fieldType>`, które opisane są w dokumentacji do katalogu parametrów drgań ziemi. Pole `<count>` zawiera informację o ilości pól `<item>` i musi zgadzać się z ilością obiektów.