

Lehdistötiedote 5.3.2009

CeBIT 2009:

NASA on Navigonin 3D-kumppani

Keskeinen ominaisuus autonavigaattorin toiminnassa on kyky esittää maasto ja reitti ruudulla totuudenmukaisesti. Maailman johtaviin navigaattorivalmistajiin kuuluvan Navigonin 3D-ominaisuudet Panorama View^{3D}, Landmark View^{3D} sekä uusi City View^{3D} hyödyntävät NASAn satelliittidataa laskiessaan maastolle ja rakennuksille kolmiulotteisia muotoja navigoinnin aikana.

Navigationin tarkoitus on auttaa kuljettajaa saapumaan määränpäähensä turvallisesti ja rennosti. Suunnistukseen tarvittava tieto tarjotaan audiovisuaalisesti, näyttöruudun näyttäessä teiden summan lisäksi reittiohjeen. Seuratessaan visuaalista opastusta, kuljettaja tavallisesti vertaa navigaattorin ruudulla näkemäänsä tuulilasin läpi näkyvään maisemaan ja tekee tarvittavan muunnoksen päässään navigaattorin esittämän karttakarikatyyrin ja todellisen maiseman välillä. Ilmiö on sama suunnistettaessa paperikartasta kaupunkiympäristössä. Ongelmana on, että tämä vie aikaa ja herpaannuttaa keskittymistä liikenteestä.

Orientaatio karttanäkymän ja todellisen näkymän välillä nopeutuu, mikäli karttanäkymä voidaan tarjota todenmukaisempana. Uusi Navigon 7310, sekä Navigonin malliston lippulaivamalli 8110 tarjoavat molemmat tätä tarkoitusta varten Panorama View^{3D} -toiminnon, joka antaa kuljettajalle todenmukaisen, kolmiulotteisen näkymän ympäristöstä jossa hän kulloinkin ajaa. Tästä on hyötyä eritoten tuntemattomilla alueilla. Navigon-navigaattori osaa esimerkiksi varoittaa mikäli seuraava käänös on kukkulan takana näkymättömissä. Myös sillat ja tunnelit ovat Navigonien näytöillä selkeästi merkityt, jolloin kuljettaja voi säätää ajonopeuttaan tilanteeseen sopivaksi.

Navigon 7310 on myös varustettu Landmark View^{3D} -ominaisuudella, joka osoittaa nähtävyydet ja isot rakennukset kolmiulotteisina, kuten esimerkiksi Berliinin valtiopäivätalon tai Lontoon Big Benin. Lisäksi Navigon 7310:n City View^{3D} -ominaisuus havainnollistaa kaupunkien rakennukset niin todenmukaisina kuin mahdollista. Nämä ominaisuudet tekevät Navigon

7310:stä täydellisen 3D-navigaattorin. Turvallisuuskäyttökohtien lisäksi kolmiulotteisuusominaisuudet tekevät navigoinnista myös mukavampaa.

Mittaa maailmasi

Navigonin kolmiulotteiseen mallinnukseen tarvitsema korkeustieto on peräisin NASA:ltä. (US National Aeronautics and Space Administration) Vuonna 2000 NASA laukaisi sukkulan kiertoradalle mittaamaan maapalloa. NASAn ohjelman aloittamisesta (Shuttle Topographic Radar Mission, SRTM) on kulunut jo yhdeksän vuotta ja tällä hetkellä mittauspisteitä on jo noin 90 metrin välein ympäri maapallon. Mittauspisteistä luetaan kohteen korkeus ja se, kuinka paljon korkeammalla tai matalammalla se on kuin edellinen mittauspiste. Mittaus on tarkka, maksimiheitto on alle kolmen metrin luokkaa. Tarkka NASA-tieto pakataan muodoiksi, jotka tallennetaan navigaatiolaitteeseen. Tämän jälkeen tietoja käytetään luomaan ruudulle kolmiulotteinen kuva ympäristöstä, lisäten kuvaan tiettyjä graafisia valo- ja varjoelementtejä, jotta se näyttäisi totuudenmukaiselta.

Lisätietoja ja kuvapyynnöt:

Sampsa Koskenalho

GCI Finland Oy

Tel. +358 400 858 460

sampsa.koskenalho@gci.fi

Jukka Jänönen

GCI Finland Oy

Tel. +358 400 127 147

jukka.janonen@gci.fi

Navigonin maahantuoja Suomessa (mm. jälleenmyynti-, hinta- ja takuutiedot):

Citypro Oy

Insinöörinkatu 7 A

00880 Helsinki

Tel. +358 (0)9 755 2740

Fax +358 (0)9 755 27420

tarmo.timonen@citypro.fi

Navigon lyhyesti:

NAVIGON AG on maailman johtavia navigointijärjestelmien toimittajia. Omien navigointilaitteiden valmistuksen lisäksi NAVIGON tekee yhteistyötä autonvalmistajien ja tunnettujen elektroniikkavalmistajien kanssa tuottaen GPS-teknologiaan perustuvia navigointiratkaisuja tietokoneille ja matkapuhelimille. Lisäksi NAVIGON tarjoaa ammattilaistason navigointiratkaisuja autoteollisuuden OEM-toimittajille. NAVIGON on perustettu vuonna 1991 ja se työllistää yli 400 henkilöä maailmanlaajuisesti. Sillä on toimistot Aasiassa, Euroopassa ja Pohjois-Amerikassa. NAVIGON - ja maailma on sinun.

