

CEN TS 15213-1 - Road transport and traffic telematics - After-theft systems for the recovery of stolen vehicles - Part 1: Reference architecture and terminology

Application Area: [Recovery of stolen vehicles](#)

Publication Year, Number of Pages: Published 2006, 16 pages

Zavedení normy do ČSN: endorsement

Extract Creation Year: 2008

Standard Topic Group: ATSVR (Pokrádežové systémy pro navrácení odcizených vozidel)

Standard Topic: Referenční architektura a terminologie

Topic Description: Architektura a terminologie prolínající se všemi normami ATSVR

Introduction, Explanation of Starting Points
Rozdělení systémů
Description of Architecture, Hierarchies, Roles, and Object Relationships
Funkcionalita systémů, zařízení vs. uživatel vs. provozovatel, diagram detekce
Description of Process / Function / Method of Use
Definice funkcí, služeb a prvků komunikace
Description of Interfaces / APIs / System Structure
Protocol / Algorithm / Computation Definition
Definition of Data Representation / Physical Meaning
Definition of Constants / Ranges / Restrictions

Introduction

Tato předběžná norma byla zpracována pro definování architektury a terminologie v rámci pokynů CEN/TC 278, kterou lze dosáhnout určité úrovně interoperability mezi pokrádežovými systémy ([ATSVR](#)), operačními centry pokrádežových systémů ([SOC](#)) a Orgány činnými v trestním a přestupkovém řízení ([LEA](#)), a to jak na národní, tak i na mezinárodní úrovni. Norma stanoví profil architektury a terminologie pro aplikace pokrádežových systémů. Na vytvoření normy se pracovně podíleli zástupci a odborníci z řad policie, Evropské asociace pojišťoven (CEA), výrobců [vozidel](#), asociací přepravníků, asociací půjčoven [vozidel](#) a poskytovatelů systému a služeb [ATSVR](#) v úzké spolupráci s Evropelem a Pracovní skupinou pro spolupráci evropských policejních sborů (EPCWG).

Norma uvádí minimální standardy informací a požadavky na funkčnost systémů k detekci, lokalizaci, identifikaci a zajištění odcizených [vozidel](#) s cílem jejich snadnějšího navrácení původním vlastníkům, což umožní snížení kriminality v oblasti krádeží motorových [vozidel](#) event. pojišťovacích podvodů páchaných s motorovými [vozidly](#).

Poznámka: Extrakt uvádí vybrané kapitoly popisovaného dokumentu a přejímá původní číslování kapitol.

Application

Tato předběžná norma je určena zejména pro provozovatele a projektanty pokrádežových systémů (zejména lokalizačních, detekčních a identifikačních typů), provozovatelům [SOC](#), ale i pracovníkům státní správy (především z řad

PČR, městské policie, ale i MV ČR event. MDČR).

1. Scope

Tato norma definuje rámec konceptů [ATSVR](#) a definice s cílem:

- definovat koncepty a modely globální architektury pro [ATSVR](#) s příslušnou terminologií;
- označit různé prvky, které mohou zahrnovat systém [ATSVR](#)

2. Associated Standards

Na tuto úvodní část 1 navazuje dalších 5 částí normy k problematice pokrádežových systémů. Jako základní technologické bloky pro aplikaci [ATSVR krátkého dosahu](#) slouží normy automatické identifikace [vozidel](#) a zařízení (AVI/AEI) a normy vyhrazené spojení [krátkého dosahu](#) (DSRC). Normy [ATSVR](#) nicméně neobsahují žádné požadavky na systémy automatické identifikace. Tato norma souvisí s obdobnou normou pro automatickou identifikaci, která také slouží jako architektura systému (EN [ISO 14814](#)).

3. Terms and Definitions

Hlavní náplní normy je definovat názvosloví této aplikace a stanovit její rámec. Názvosloví je podrobně uvedeno v kapitole 3, která obsahuje 29 termínů, kapitola 4 obsahuje 7 zkratk a kapitola 5 uvádí rámce architektury systému.

Kapitola 3 je dále členěna do následujících článků:

- čl. 3.1 obecná terminologie uvádí hlavní prvky systému (uživatelé a zařízení);
- čl. 3.2 uvádí termíny k základním třem funkcím [ATSVR](#), detekci, lokalizaci a identifikaci;
- čl. 3.3 uvádí termíny k volitelným funkcím [ATSVR](#) včetně schématu jejich návazností v čase;
- čl. 3.4 uvádí termíny ke službám [ATSVR](#)
- čl. 3.5 uvádí termíny k prvkům komunikace [ATSVR](#)
- čl. 3.6 uvádí termíny k možným stavům palubního zařízení OBE; a
- čl. 3.7 vysvětluje termíny interoperabilita a kompatibilita pro aplikace [ATSVR](#).

Důležité termíny jsou uvedeny níže s tím, že první číslo označuje číslo kapitoly a druhé číslo výše uvedený článek, pod který daný termín spadá, třetí pak pořadí, v jakém je termín uváděn.

3.1.1 [pokrádežový systém pro navrácení odcizených vozidel \(ATSVR\) pokrádežový systém pro navrácení odcizených vozidel](#) je systém, který zahrnuje různé části komunikující a vzájemně působící ve shodě se standardními postupy a přenosovými protokoly za účelem usnadnění zajištění a navrácení odcizeného [vozidla](#)

3.1.2 [uživatel pokrádežového systému \(ATSVR user\)](#) jednotlivci, skupina nebo organizace, kteří přímo užívají nebo spolupracují s pokrádežovým systémem; hlavními uživateli by měli být: orgány činné v trestním a přestupkovém řízení, pojišťovny, výrobci motorových [vozidel](#), provozovatelé systémových služeb a služeb pro motoristickou veřejnost jako jsou půjčovny [vozidel](#) a přepravní firmy

3.1.5 [provozovatel pokrádežového systému \(ATSVR service provider\)](#) organizace, která provozuje pokrádežový systém pro jeho uživatele; provozovatel pokrádežového systému může obsluhovat všechny funkce nebo pouze jejich část; obvykle se bude jednat o organizace nespádající do kategorie orgánů činných v trestním nebo přestupkovém řízení; tyto organizace bývají také známy jako soukromé bezpečnostní agentury nebo operátoři [ATSVR](#)

- 3.1.7 palubní zařízení pokrádežového systému** (*ATSVR on-board equipment (OBE)*) zařízení instalované v/na [vozidle](#), jehož primárním účelem je usnadnit navrácení [vozidla](#) v případě jeho odcizení; zařízení také může signalizovat odcizení a zaznamenávat činnosti určené pro detekci odcizení
- 3.1.8 detekční zařízení pokrádežového systému** (*ATSVR detection equipment (DE)*) zařízení používané k vykonání různých funkcí pokrádežového systému; zařízení může být stacionární, přenosné nebo mobilní
- 3.1.9 operační centrum pokrádežového systému** (*ATSVR system operating centre (SOC)*) operační centrum funguje jako kontrolní a řídicí centrum pokrádežového systému, kterým může být například, komerční organizace, vládní úřad nebo operační středisko orgánů činných v trestním a přestupkovém řízení; systémové operační centrum je odlišné od komunikační infrastruktury, detekčního či vozidlového zařízení
- 3.1.10 orgán činný v trestním a přestupkovém řízení** (*law enforcement agency (LEA)*) jedná se o orgán nebo organizaci odsouhlasenou či jmenovanou k vykonávání soudní pravomoci v problematice navrácení odcizených [vozidel](#) na daném teritoriu; obvykle se jedná o úřady státní správy, jakými jsou policie, městská policie nebo celní správa (dle příslušných zákonů a vyhlášek té které země definující pravomoci těchto orgánů)
- 3.1.13 obsluha vozidla** (*vehicle operators*) jednotlivec obsluhující nebo řídicí [vozidlo](#); nemusí se nezbytně jednat o legálního vlastníka nebo registrovaného držitele vozu
- 3.1.14 neoprávněná obsluha vozidla** (*unauthorised vehicle operators*) jednotlivec obsluhující nebo řídicí [vozidlo](#), který není oprávněn legálním vlastníkem vozu, registrovaným držitelem vozu nebo oprávněným zástupcem obsluhovat nebo řídit dané [vozidlo](#)
- 3.1.17 registrované odcizené vozidlo** (*registered stolen vehicle*) [vozidlo](#) vybavené palubní jednotkou pokrádežového systému, které je nahlášeno vlastníkem nebo držitelem [vozidla](#) orgánům činným v trestním a přestupkovém řízení jako odcizené; nahlášení musí být orgány činnými v trestním a přestupkovém řízení přijato a musí vést k registraci [vozidla](#) jako odcizeného – oficiální registraci odcizení [vozidla](#). Tímto aktem je [vozidlo](#) těmito orgány vedeno jako odcizené event. užívané neoprávněnou osobou; taková je oficiální registrace odcizení
- 3.1.18 detekované vozidlo** (*detected vehicle*) jedná se o [vozidlo](#) hlášené jako odcizené, které je vybaveno vozidlovou jednotkou (OBU) pokrádežového systému a které bylo detekováno detekčním zařízením ([DE](#))
- 3.2.2 detekční funkce** (*detection function*) jedná se o funkci automatické nebo poloautomatické detekce polohy odcizeného [vozidla](#); toto může být uskutečněno cestou signalizace odcizení nebo cestou systematické konzultace stavu [vozidla](#); při detekci signalizací odcizení je vozidlová jednotka po nahlášení odcizení vozu aktivovaná signálem z externího zdroje
- 3.2.3 lokační funkce** (*location function*) proces, pomocí kterého se určí přibližná nebo přesná poloha [vozidla](#) v daném čase; to umožní oprávněným osobám uskutečnit jejich definovaný podíl na jeho navrácení
- 3.2.4 identifikační funkce** (*identification function*) tato funkce umožňuje jednoznačnou identifikaci [vozidla](#) registrovaného jako odcizené cestou zabezpečeného procesu čtení individuálních dat [vozidla](#) jakými jsou VIN, registrační značka a další údaje (status odcizení, model, barva a pokud je to významné pak i jeho polohu)
- 3.3.1 funkce dálkové znehybnění** (*remote degradation function*) tato funkce obstarává možnost dálkového znehybnění [vozidla](#) využitím funkce dlouhého nebo [krátkého dosahu](#); komunikace [krátkého dosahu](#) může být preferována z důvodu požadavku některých zemí na přímou viditelnost [vozidla](#) autorizovanou osobou při nastavování této funkce
- 3.3.2 funkce indikace odcizení** (*theft indication function*) přenos upozornění nebo výstražného signálu z vozidlové jednotky do operačního centra systému ([SOC](#)) nebo do části detekčního zařízení, že [vozidlo](#) může být odcizeno
- Další termíny a zkratky z oboru ITS jsou obsaženy ve slovníku ITS terminology (www.ITSterminology.org).

- [CEN TS 15213-2 - Road transport and traffic telematics – After-theft systems for the recovery of stolen vehicles – Part 2: Common status message elements](#)
- [CEN TS 15213-3 - Road transport and traffic telematics – After-theft systems for the recovery of stolen vehicles – Part 3: Interface and system requirements for short range communication](#)
- [CEN TS 15213-4 - Road transport and traffic telematics – After-theft systems for the recovery of stolen vehicles – Part 4: Interface and system requirements for long range communication](#)
- [CEN TS 15213-5 - Road transport and traffic telematics – After-theft systems for the recovery of stolen vehicles – Part 5: Messaging interface](#)
- [CEN TS 15213-6 - Road transport and traffic telematics – After-theft systems for the recovery of stolen vehicles – Part 6: Test procedures](#)

Associated Terms

- [ATSVR equipment](#)
- [long range interface](#)
- [registered stolen vehicle](#)
- [OBE air interface](#)
- [ATSVR service provider](#)
- [after theft system for vehicle recovery](#)
- [ATSVR on-board equipment](#)
- [law enforcement agency](#)
- [ATSVR system operating centre](#)
- [short range interface](#)
- [discrimination function](#)
- [vehicles](#)
- [ATSVR user](#)
- [ATSVR information user](#)
- [telecom operator](#)
- [OBE theft status](#)
- [OBE theft warning or alert status](#)
- [OBE activation status](#)
- [tracking](#)
- [recognition function](#)
- [vehicle operators](#)
- [ATSVR detection equipment user](#)
- [unauthorised vehicle operators](#)
- [LR identification function](#)
- [identification function](#)
- [theft indication function](#)
- [remote degradation function](#)
- [long range](#)
- [detected vehicle](#)
- [ATSVR detection equipment](#)

- [LR detection function](#)
- [detection function](#)
- [ATSVR interactions](#)
- [compatibility for ATSVR applications](#)
- [OBE performance degradation status](#)
- [ATSVR monitoring services](#)
- [international level messaging for ATSVR technology](#)
- [location by direct or indirect geographic](#)
- [LR location function](#)
- [location function](#)
- [short range](#)
- [communications network](#)
- [target vehicle](#)