nejdůležitější jsou následující:

ADAS pokročilý asistenční systém (*advanced driver assistance system*)

DB databáze (*database*)

GDF geografický datový soubor (*geographic data file*)

LDM lokální dynamická mapa (*local dynamic map*)

POI bod zájmu (*point of interest*)

PSF formát fyzického ukládání dat (*physical storage format*)

7 Požadavky

7.1 Úvod

Tato technická specifikace definuje aplikační a funkční požadavky.

7.2 Aplikační požadavky

Tato technická specifikace podporuje základní množinu aplikací kooperativních systémů, služeb podporujících řízení a navigačních služeb.

Základní množina aplikací kooperativních systémů je definovaná v příloze C. Služby podporující řízení jsou popsány v příloze D. Vztahy mezi základní množinou aplikací kooperativních systémů a službami podporujícími řízení jsou uvedeny v příloze F.

7.3 Funkční požadavky

7.3.1 Přehled

Šest funkcí (zobrazení mapy, stanovení polohy, plánování trasy,
průvodce trasou, přístup k informacím o službách a bodech zájmu (POI) a přiřazení adresy) je uvedeno shodně jako v ISO/TS 20452:2007. Ostatní funkce jsou nově definovány touto technickou specifikací.

7.3.2 Zobrazení mapy

7.3.2.1 Obecný popis

Funkce Zobrazení mapy je používaná k zobrazení mapy určité geografické oblasti. Aplikace může zobrazit mapy koncovému uživateli ale také přijímat od koncového uživatele vstup označující polohu zobrazené mapy (poloha začínající bodem a kliknutím zařízení).

7.3.3 Stanovení polohy

7.3.3.1 Obecný popis

Funkce Stanovení polohy je používána k určení polohy vozidla, například zeměpisnou šířkou a zeměpisnou délkou entity silniční sítě nebo pro přiřazení polohy na mapu „Map Matching“. Map Matching je metoda určující, kde se navigační systém na silniční síti pohyboval a to na základě předcházející polohy navigačního systému a dat o pohybu navigačního systému z externích vstupů. Metoda umožňuje zpřesnit směrové a výškové parametry pozemních komunikací.

7.3.4 Plánování trasy

7.3.4.1 Obecný popis

Funkce Plánování trasy je používána pro stanovení trasy mezi dvěma body definovanými uživatelem

7.3.5 Průvodce trasou

7.3.5.1 Obecný popis

Funkce Průvodce trasou je používaná pro generování instrukcí pro následování trasy.

7.3.6 Přístup k informacím o službách a bodech zájmu (POI)

7.3.6.1 Obecný popis

Funkce Přístup k informacím o službách a bodech zájmu (POI) poskytuje přístup k datům, které jsou běžně užívány jako počátky

- maximální provozní rychlost
- LKAS_Lat_Jerk_max
- LKAS_Lat_Acel_max
- automatické řízení
- čas na opuštění jízdního pruhu
- funkční stavy systému
- hranice jízdního pruhu
- jízdní pruh
- LKAS aktivní stav
- LKAS pohotovostní stav
- LKAS vypnutý stav
- LKAS zapnutý stav
- LKAS_curvature_rate_max
- LKAS_Offset_max
- D

© Silmos, s.r.o. 2018 - 2025. *Pomůžeme Vám se zorientovat v oboru Dopravní telematiky a najít správnou normu.*