

ISO/TS 21219-22 - Inteligentní dopravní systémy - Dopravní a cestovní informace v dopravním protokolu expertní skupiny, 2. generace (TPEG2) - Část 22: Odkazování na polohu metodou OpenLR (TPEG2-OLR)

Aplikační oblast: [Dopravní a cestovní informace](#)

Rok vydání normy a počet stran: Vydána 2017, 70 stran

Zavedení normy do ČSN: originálem

Rok zpracování extraktu: 2020

Skupina témat: TPEG2

Téma normy: popis polohy

Charakteristika tématu: TPEG2, OpenLR odkazování na polohu

Úvod, vysvětlení východisek
Popis metody
Popis architektury, hierarchie, rolí a vztahů objektů
koncept TPEG zpráv; popis částí zprávy
Popis procesu / funkce / způsobu použití
Pravidla pro mapy a stavební prvky metody OLR; Pravidla sestavování odkazu na polohu
Popis rozhraní / API / struktury systému
UML definice struktury OLR i jejích součástí
Definice protokolu / algoritmu / výpočtu
Výpočet souřadnic a směru
Definice reprezentace dat / fyzikálního významu
definice struktury kontejneru aplikace; definice elementů aplikace; definice binární struktury zprávy; xml schéma zprávy
Definice konstant / rozsahů / omezení
číselníky frází; číselníky výčtových typů

Úvod

Technická specifikace ISO 21219 stanovuje formát a protokol TPEG určený pro poskytování informací o dopravě koncovým uživatelům. TPEG je určen pro média s vysokou přenosovou kapacitou, umožňuje informace členit strukturovaně se zvyšující se mírou detailů a komplexně popisovat polohu.

Jednotlivé oblasti dopravních událostí jsou v TPEG popsány odděleně, pomocí platformě nezávislého modelu (UML) a dvou odvozených platformě závislých modelů (binární a XML). Části specifikace stanovují pravidla tvorby modelu jeho převodu do platformě závislé podoby.

Více informací o kontextu TPEG je obsaženo v úvodu extraktu k části 1 normy TPEG (21219-1).

Technická specifikace ISO 21219 se zabývá druhou generací protokolu TPEG, označovaným zkratkou TPEG2. Rozlišení TPEG/TPEG1/TPEG2 se většinou uvádí pouze v úvodní části norem/specifikací, zatímco ostatní kapitoly již mezi TPEG a TPEG2 nerozlišují – to je implicitní dle kontextu.

Tento extrakt (dále jen "popisovaný dokument") popisuje část 22 normy TPEG „Odkazování na polohu metodou OpenLR (OLR)“, která specifikuje použití metody Open LR ve zprávách TPEG.

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

Užití

Popisovaný dokument stanovuje datovou strukturu pro **odkazování na polohu metodou Open LR** a pravidla pro tvorbu obsahu těchto struktur. Je nezbytný pro analytiku poskytovatele i příjemce dopravních informací, kteří mají na starost návrh datového modelu systému a návrh pravidel se kterými systém pracuje. Použije se při návrhu systému.

1. Předmět normy

Popisovaný dokument stanoví datový formát pro odkazování na polohu metodou OpenLR, její obecné požadavky a stanoví strukturu zpráv TPEG pro odkazování na polohu touto metodou.

OpenLR bylo vytvořeno pro mapově nezávislý popis polohy dopravních informací přenášených mezi různými systémy. Popisovanými místy mohou být silnice, seznam propojených silnic, body zájmu, oblasti atp.

K přenosu [informace o poloze](#) stanoví metoda OpenLR pravidla pro vygenerování odkazu na polohu, který je nezávislý na mapě, tzn., že aktuální odkazy na polohu jsou generovány dynamicky bez požadování užití předdefinovaných odkazů na polohu (sdílených oběma stranami).

2. Související normy

Popisovaný dokument uvádí 6 normativních odkazů na normu TPEG2 ISO 21219 části 1-5,7. Klíčovou je zejména norma na kontejner pro odkazování na polohu (21219-7, TPEG2-LRC). Pro sestavení zpráv z kontejnerů, odvozené z modelu UML, vysílání zpráv a jejich signalizaci jsou použity další části normy TPEG (1-5).

3. Termíny a definice

Tato kapitola definuje 16 termínů. Jedná se o definici termínů použitých metodou Open LR, mezi významné a v textu dále použité termíny patří:

poloha (*location*) – popis polohy objektu na zemském povrchu v digitální mapě

odkaz na polohu (*location reference*) – kód polohy, vytvořený podle zvláštního souboru pravidel, sloužící k označení polohy

Další termíny a zkratky z oboru ITS jsou obsaženy ve [slovníku ITS terminology](#).

4. Symboly a zkratky

Tato kapitola stanovuje 32 zkratk použitých metodou Open LR a obecně TPEG, z nichž klíčové jsou:

FOW podoba cesty (*form of way*)

FRC funkční třída pozemní komunikace (*functional road class*)

LRP referenční bod na komunikaci (*Location Reference Point*)

5 Podmínky a omezení aplikace

Tato kapitola (rozsah 0,5 strany) vymezuje:

- Verzi odkazování na polohu. Verze je klíčová z pohledu dekodéru, jednotlivé verze se totiž mohou od sebe lišit strukturou, obsahem atp.
- Rozšiřitelnost a zpětnou kompatibilitu, jako požadavek na přeskočení neznámých částí zprávy dekodérem a specifikaci v budoucnu rozšiřitelných částí struktur TPEG zprávy.

6 Struktura OLR

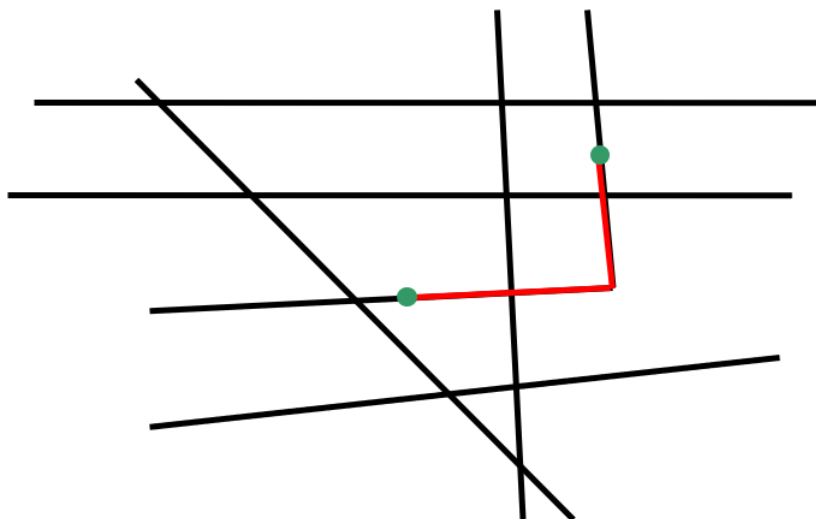
Tato kapitola (rozsah 25 stran) obsahuje popis funkce metody OpenLR.

6.1 Podporované typy poloh

V podkapitole (rozsah 8 stran, pro každý typ článek a ilustrační obrázek) jsou stanoveny metodou podporované typy poloh:

- liniové lokace (Linear location) s ofsety vymezujícími začátek a konec, či bez nich
- bodové lokace
 - souřadnice (Geo-Coordinate)
 - bod podél linie (PointAlongLine)
 - bod zájmu s přístupem z linie (PoiWithAccessPoint)
- plošné lokace
 - kruh (Circle)
 - obdélník (Rectangle)
 - oblast ležící v souřadnicové síti (Grid)
 - oblast ohraničená mnohostěnem (Polygon)
 - oblast ohraničená uzavřeným sledem úseků silnice (ClosedLinear)

Na obrázku níže je uveden příklad liniové lokace ohraničené ofsety.



Obrázek 1 - Liniová lokace ohraničená ofsety (obrázek 2 normy)

6.2 Požadavky

V části "Požadavky" (rozsah 3 strany) jsou stanoveny požadavky Metody OLR. Ta ke své funkci potřebuje digitální mapu s určitými minimálními vlastnostmi. Různé typy lokací (poloh) vytvářejí různé požadavky na Metodu OLR.

- Mapy musí používat souřadnicový systém (WGS84), vzdálenosti uvádět v metrech (místo stupňů), obsahovat „přesnou“ geometrii silnic a linie, popisovat atributy FRC a FOW. Pro správnou práci metody OpenLR musí být hodnoty původní digitální mapy přizpůsobeny tak, aby odpovídaly klasifikaci FRC a FOW definované metodou OLR.
- Jednotlivé typy poloh musí splňovat určité podmínky, aby mohly být metodou správně použity. Například podmínky pro liniové lokace stanoví, že:

- dvě po sobě jdoucí linie musí být propojené,
- liniová lokace je reprezentována sadou po sobě jdoucích úseků.

Pro další typy poloh jsou v této kapitole stanoveny podmínky použití.

6.3 Specifikace logického formátu

V této podkapitole (rozsah 11 stran) specifikuje odkaz na polohu jako popis určité části digitální mapy nebo posloupnosti geografických poloh. OpenLR používá pro tento popis model "referenčních bodů" (LRP). Každý LRP je kombinací stavebních bloků. Složení LRP závisí na typu polohy. Stavební bloky jsou definovány v ustanoveních této podkapitoly a poskytují logický pohled na údaje potřebné k jednoznačnému popisu umístění. Tato logická interpretace může vyústit v různé fyzické formáty.

V podkapitole jsou podrobně stanoveny jednotlivé stavební bloky (popisem a kódem), viz následující tabulka.

Tabulka 1 - Logické stavební bloky LRP (zdroj: autor extraktu)

Stavební Blok	poznámka
Coordinate pair	Souřadnice ve WGS84 (lat, lon)
Functional Road Class	Kód funkční třídy PK (FRC 0- FRC 7), FRC 1 = silnice 1. třídy
Form of way	Kód typu komunikace (dálnice až stezka pro pěší)
Bearing	(Severní azimut) Směr komunikace vycházející z LRP
Distance to next LR-point	Vzdálenost (podél komunikace) mezi dvěma následujícími LRP
Lowest FRC to next LR-point	Nejnižší FRC mezi dvěma následujícími LRP
Radius	Poloměr v metrech
Number of columns / rows	Maximální rozměry (řádky, sloupce) souřadnicové mřížky
Offsets (positive, negative)	Vzdálenosti v metrech o počátku a konce úseku vymezeném LRP
Against driving direction	Pokud je úsek „projížděn“ / trasován proti směru jízdy
Side road bearing left/right	Směr postranní (pravé, levé komunikace), viz bearing

Dále jsou stanoveny doplňkové atributy LRP

Tabulka 2 - Doplňkové stavební bloky (zdroj: autor extraktu)

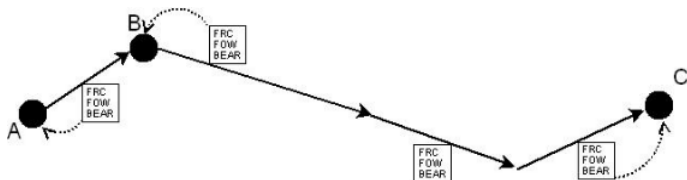
Stavební Blok	poznámka
Side of road	Vztah mezi POI a popisovanou linií (silnicí)
Orientation	Vztah mezi POI a směrem popisované linie (silnicí)
Fuzzy area	Rozostření hranice definované oblasti
Location description	Textový popis polohy
Shape	Geometrický tvar, daný posloupností souřadnic

6.3.4 Referenční body

V tomto článku jsou popsány referenční body (LRP) a způsob jejich propojování do odkazu na polohu. Odkaz na polohu je posloupností LRP; ty mohou ležet na pozemní komunikaci PK (a budou mít k tomu příslušné atributy) či mimo ni.

Posloupnost LRP musí dodržovat základy topologie.

Dále jsou v této části přesně stanoveny stavební bloky pro všechny podporované typy poloh, mj. první, mezilehlý a poslední LRP, kruh, obdélník, mřížku. Specifickou stavbu (skládající se z více LRP) mají potom body podél komunikace a POI s přístupem z komunikace, polygon a uzavřená linie.



Obrázek 2 - Vztah mezi referenčními body LRP a jejich atributy (obrázek 17 normy)

6.4 Pravidla formátu

Pravidla formátu (rozsah 3 strany) popisují další pravidla pro odkazy na polohu, které doplňují obecné pravidlo "nejkratší cesty" mezi body na trase. Tato pravidla se používají pro zjednodušení procesu kódování a dekódování a pro zvýšení přesnosti výsledků. Je stanoveno a podrobně i s příklady popsáno 6 pravidel (viz následující tabulka 3).

Tabulka 3 - Pravidla algoritmu Open LR (Tabulka 8 normy)

#	Popis	hodnota
---	-------	---------

1	Vzdálenost mezi po sobě jdoucími LRP	Max 15 000 metrů
2	Délka komunikace	Celé číslo [m]
3	Počet LRP	Alespoň 2
4	Pravé uzly (křížení)	LRP umístit přednostně na kříženích
5	ofsety	Odkazují na první a poslední LRP
6	Plochy by měly být jednoduchými geometrickými útvary	

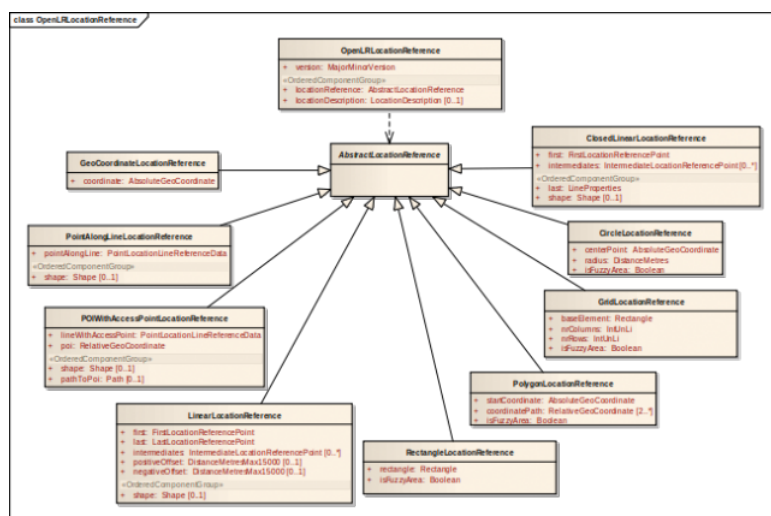
6.5 Fyzická reprezentace souřadnic

V této poslední části kapitoly 6 (rozsah 1 strana) je stanovena fyzická reprezentace tzv. absolutních a relativních souřadnic, kde absolutní souřadnice jsou popsány 24 bitovým celým číslem. Je zde popsána transformace z decimálního tvaru souřadnice DDD. MMMM do celého čísla a zpět.

Relativní souřadnice se používají k uspořádání datového prostoru a jsou vyjádřeny rozdílem ve stupních (x105) mezi dvěma po sobě jdoucími body, zároveň je stanovena maximální hodnota rozdílu vycházející z aktuální geografické polohy bodů.

7 Komponenty zprávy OLR

Tato kapitola (rozsah 8 stran, obrázky a tabulky) obsahuje UML model aplikace OLR (viz obrázek níže) a dále popisuje jednotlivé komponenty (struktury) zprávy OLR.



Obrázek 3 - UML model tříd aplikace OLR (obrázek 20 normy)

Kapitola obsahuje definici 16 datových struktur používaných k popisu polohy v metodě Open LR, každé v samostatné podkapitole. Tyto datové struktury jsou definovány prostřednictvím UML schématu a tabulkou položek ze kterých jsou složeny, se stanoveným jménem, datovým typem, multiplicitou a popisem. Položky struktur mohou být buď také struktury, či to jsou již konkrétní datové typy stanovené následující kapitolou.

Složitější datové struktury jako například Autoreference, GeoCoordinateLocationReference, PointAlongLineLocationReference, POIWithAccessPointLocationReference, CircleLocationReference, PolygonLocationReference a další jsou navíc kromě popisu a tabulky reprezentovány i UML schématem.

Následuje ukázka PolygonLocationReference, tedy odkazu na polohu ohraničenou mnohoúhelníkem.

8 Datové typy OLR

Tato kapitola (rozsah 2,5 strany) obsahuje definice 9 datových struktur (typů). Například struktury AbsoluteGeoCoordinate (viz tabulka níže), RelativeGeoCoordinate, {First, Intermediate, Last}LocationReferencePoint, Bearing a další.

Tabulka 4 - typ AbsoluteGeoCoordinate (Tabulka 26 normy)

Název	Typ	Multiplicita	popis
longitude	IntSi24	1	24-bitová reprezentace zeměpisné délky v rozlišení na mikrostupně
latitude	IntSi24	1	24-bitová reprezentace zeměpisné šířky v rozlišení na mikrostupně
altitude	IntSiLoMB	0..1	Výška polohy v metrech nad mořem

9 Tabulky OLR

Tato kapitola (rozsah 1,5 strany) obsahuje definice výčtových typů aplikace OLR (v 4 tabulkách). Následující tabulka jmenovitě uvádí jednotlivé tabulky a doplňuje je popisem a příkladem obsahu.

Tabulka 5 - Seznam použitých tabulek OLR (zdroj: autor extraktu)

Tabulka TFP	Popis	Obsah
olr001:FunctionalRoadClass	Výčet funkčních typů PK (8)	Př. 0: FRC0 nejvyšší třída PK

olr002:FormOfWay	Výčet dopravního využití cesty (11)	Př. 4: kruhový objezd
olr003:Orientation	Výčet směrů (4)	Př. 3: v obou směrech
olr004:SideOfRoad	Výčet poloh na silnici (4)	Př. 1: po levé straně silnice

Na tabulce níže jsou uvedeny hodnoty výčtového typu FormOfWay, který se v algoritmu OpenLR používá pro nalezení správného úseku, přes který má probíhat routování.

Tabulka 6 - Příklad části definice výčtového typu olr002:FormOfWay (tabulka 36 normy)

Kód	Fráze
0	undefined
1	motorway
2	multiple carriageway
3	single carriageway
4	roundabout
5	traffic square
6	sliproad
7	other
8	bike path
9	footpath
10	pedestrian zone

Příloha A (normativní) - TPEG-bin reprezentace OLR

Tato příloha (rozsah 10 stran) stanovuje binární reprezentaci aplikace OpenLR (OLR) TPEG pro použití v DAB. Pro popis binární reprezentace je použit pseudokód, kde pro každé klíčové slovo zapsané struktury je znám jeho binární tvar.

Příloha obsahuje samostatně uvedené binární reprezentace rámce TPEG, zprávy OLR a jejích součástí, prvků určených pro budoucí rozšíření a datových typů. Dále obsahuje identifikátory komponent zprávy a vysvětlení použití obecných atributů TPEG. Příklad pseudokódu binární specifikace prvku GeoCoordinateLocationReference je uveden v následující tabulce.

Tabulka 7 - Příklad pseudokódu binární specifikace elementu GeoCoordinateLocationReference (nečíslovaná část)

<GeoCoordinateLocationReference(1)<AbstractLocationReference(1)>>:=	
<IntUnTi>(1),	: Id této komponenty
<IntUnLoMB>(lengthComp),	: Počet bajtů v komponentě, kromě indikátorů id a lengthComp
<IntUnLoMB>(lengthAttr),	: Počet bajtů v attributech
<AbsoluteGeoCoordinate>(coordinate);	: souřadnice

Příloha B (normativní) - TPEG-ML reprezentace OLR

Tato příloha (rozsah 11 stran) obsahuje nejprve samostatně uvedené XML schéma rámce TPEG, zprávy OLR a jejích součástí, prvků určených pro budoucí rozšíření a datových typů a tabulek OLR (definovaných jako xs:complexType). Následně uvádí výše zmíněné samostatně uvedené XML schémata v jednom funkčním XML schématu.

```
<xs:complexType name="LinearLocationReference">
  <xs:sequence>
    <xs:element name="first" type="FirstLocationReferencePoint"/>
    <xs:element name="last" type="LastLocationReferencePoint"/>
    <xs:element name="intermediates" type="IntermediateLocationReferencePoint" minOccurs="0" maxOccurs="unbounded"/>
    <xs:element name="positiveOffset" type="DistanceMetresMax15000" minOccurs="0"/>
    <xs:element name="negativeOffset" type="DistanceMetresMax15000" minOccurs="0"/>
    <xs:element name="shape" type="Shape" minOccurs="0"/>
  </xs:sequence>
</xs:complexType>
```

Obrázek 4 - Výstřížek schématu XSD stanovujícího strukturu prvku LinearLocationReference

Literatura

Tato kapitola uvádí dva (nečíslované) odkazy na v textu použité koncepty, odkaz na XML schéma a OpenLR.

- [ISO TS 21219-1 - Inteligentní dopravní systémy – Dopravní a cestovní informace v dopravním protokolu expertní skupiny, druhá generace \(TPEG2\) – Část 1: Úvod, číslování a verze](#)
- [ISO TS 21219-2 - ITS – Dopravní a cestovní informace v dopravním protokolu expertní skupiny, druhá generace \(TPEG2\) – Část 2: Pravidla modelování pomocí UML](#)
- [CEN ISO TS 21219-3 - ITS – Zprávy TTI předávané označovací jazykem s možností rozšíření Expertní skupiny protokolů pro dopravu, druhá generace \(TPEG 2\) – Část 3: Pravidla pro konverzi z UML do binárního kódu](#)
- [CEN ISO TS 21219-4 - ITS – Zprávy TTI předávané označovací jazykem s možností rozšíření Expertní skupiny protokolů pro dopravu, druhá generace \(TPEG 2\) – Část 4: Pravidla pro konverzi UML do XML](#)
- [ISO TS 21219-5 - Inteligentní dopravní systémy – Dopravní a cestovní informace v dopravním protokolu expertní skupiny, 2. generace \(TPEG2\) – Část 5: Rámec pro služby TPEG](#)
- [CEN ISO TS 21219-7 - ITS – Zprávy TTI předávané označovací jazykem s možností rozšíření Expertní skupiny protokolů pro dopravu, druhá generace \(TPEG 2\) – Část 7: Kontejner pro odkazování na polohu](#)

Souvisící termíny

- [poloha](#)
- [označení polohy; odkaz na polohu](#)