



Open SDV API

Current Location API

バージョン 202503 α
発行 2025年3月31日

変更履歴

バージョン	発行日	備考
202503 α	2025年3月31日	初版

目次

位置・姿勢推定（測位）全体

位置・姿勢推定（測位）使用センサ

位置・姿勢推定（測位）状態変化

位置・姿勢推定（測位）絶対位置系（標準）

位置・姿勢推定（測位）道路座標系（オプション）

①対象 (オブジェクト)	API要素		③論理レベル (セマンティックレベル)			④物理レベル (シンタックスレベル)				②対象に関する情報・考察 (API策定のための準備・根拠)	
			名称	引数	戻り値	名称	引数 単位 (LSB) ・型・ビット長	戻り値 単位 (LSB) ・型・ビット長	ピークルOSカーネル/ (ピークルライブラリ/ ピークルミドルウェア) に実装する機能等 (安全性に関する考察等)	対象の定義	対象に関する想定
位置・姿勢推定 (測位) 全体 Vehicle.CurrentLocation	サービ スコ ール	Configuration (基本特性)	getConfig0	なし	<ul style="list-style-type: none"> 座標系 (絶対座標) 0:WGS84, 1:, 2:, 自車参考点 (0: 後輪軸中心, 1: 後輪軸中心地面, 1: 車両重心, 2:GNSS受信機位置 測位系の数: N 推定系ID 操作モード数: M モードID モード毎の位置推定系毎の位置推定精度 誤差楕円の方位, 短軸, 長軸 (2σ) 方位推定精度 誤差(2σ) 処理周期 	静的な値を返すことを想定する。					TBD
位置・姿勢推定 (測位) Vehicle.CurrentLocation.Device 使用デバイス	サービ スコ ール	Configuration (デバイス情報)	getConfig0	なし	<ul style="list-style-type: none"> 測位ユニット数 (M) ユニットID 1) GNSS受信機 2) LIDAR for Scan Matching 3) IMU GNSS, LIDARの位置と姿勢 GNSS, LIDARの位置と姿勢の誤差 	静的な値を返すことを想定する。					TBD
位置・姿勢推定 (測位) Vehicle.CurrentLocation 状態変化	サービ スコ ール	Status (時定数大: 故障・性能 劣化)	getStatus0	なし	<ul style="list-style-type: none"> 変化・故障の原因: N 変化・故障による位置推定精度 変化・故障による方位推定精度 						TBD
位置・姿勢推定 (測位) 状態変化	イベ ント	Status (時定数大: 故障・性能 劣化)	全体状態情報	なし	<ul style="list-style-type: none"> 変化・故障の原因: N 変化・故障による位置推定精度 変化・故障による方位推定精度 						TBD
位置・姿勢推定 (測位) 絶対座標系 (標準) Vehicle.CurrentLocation	サービ スコ ール	Status (時定数小)	getStatus0	なし	<ul style="list-style-type: none"> Interface Ver. ID (major, minor, patch) (M) Number of valid Localization system(M) 有効な測位系の数 Timestamp(M) タイムスタンプ data qualifier(M) データ質 (正常, 利用不可, 縮退, テストモード, 無効) Localization Age (O) 測位開始後経過時間 Localization Count (O) 検出回数 (RC-019) Current Localization Cycle (O) 位置推定周期 Current Used Localization System(M) 現在の利用測位システム (RC-019) Current Subject Vehicle Position (M)現在位置 Current Subject Vehicle Position Error (M) 現在位置のエラー 誤差楕円の角度, 長軸, 短軸 (2σ), 高さ Current Subject Vehicle Heading (M)現在方位 Current Subject Vehicle Heading Error (M) 現在方位のエラー Mode of Current Used Localization System(M) 測位システム毎のモード, GNSSの場合は測位モード 						TBD
位置・姿勢推定 (測位) 道路座標系 Vehicle.CurrentLocation	サービ スコ ール	Status (時定数小)	getStatus0	なし	<ul style="list-style-type: none"> Current Location Line(O) 現在の車線情報 Current Vertical Position along Line(O) 経路上の進行方向位置 Current Vertical Position along Line Error (O) 経路上の進行方向位置 誤差 Current Lateral Position along Line(O) 経路上の横方向位置 Current Lateral Position along Line Error (O) 経路上の横方向位置 誤差 						TBD