ADAS v3协议

说明书：V3.1.0

2018.12.01

保密资料 版权所有

文档控制

文档标题 ADASIS V3协议

电子档名称 ADASIS V3 协议v3.1.0

主要作者与编辑者

当前作者

贡献者

版权声明

本说明说收版权与法律保护，包含了关于ADASIS AISBL的相关专属内容，在没有ADASIS AISBL的书面许可下，不得将此专属内容或此内容的部分章节用于生产，发布，分发，传输，展览，广播或进行他用。读者可能会使用本说明中内容去实现一些功能，并且在其产品中并未移除本产品相关商标、版权声明或其他信息。这并不代表可以进行任何相关产品的生产，公开，内容分发，或者售卖。

版本3.1.0

状态

日期 2018-10-01

作者

复检者

变更概要 初始化、释放

1. 说明见 1.1.1部分 关于协议更新到3.2.0
2. 修改呢变更来自ADASIS AISBL 变更来自ADASIS会议与法务。

概念

ADASIS AISBL致力于将数字地图与ADAS的接口协议标准化。这些接口将给ADAS应用提供

基于车辆位置的车前道路特征信息（比如，大/小路的集合信息，斜坡，限速标识，路线上开放信息标识等等）这种能力称为ADAS Horizon。

当车辆路线或目的地变更时，ADAS Horizon会灵活适配变化并具传输动态数据（比如，信号灯状态）。此外，ADAS Hozrizon能够整合一些辅助数据（比如，交通信息）并且支持传感器数据融合，从而提供多种交互数据方案。

目录

1. ADAS的概念与组成
2. 真实世界中的抽象意义
3. 丁字路口的抽象点
4. 高精地图中丁字路口的抽象意义
5. 可选路线
6. 电子地图中道路网格显示与车辆已选路线显示
7. 基于道路网络的车辆行进路线的简要特征
8. 道路上地图特征范例
9. 道路网络
10. 车辆附近的link网络范例
11. ADAS HORIZON 中相关的道路与link
12. ADAS HORIZON-路线特征
13. ADAS V3 HORIZON -优化路线特征
14. ADAS V3 HORIZON -应用界面
15. ADAS V3 HORIZON -拓补网络
16. 不同类型的交叉路口的区别
17. 车辆相同位移下，多个特征值举例
18. 道路特征数据变化举例
19. 车辆位置信息的时间戳应用
20. 左侧当前路线和关联路线都是P1.右侧：当前路线是P1,其关联路线是P3,MPP上P1-P3路线上父子关系的展示
21. ADASIS V3系统的基础结构
22. ADASIS V2中路线移除（车后范围100m）
23. ADASIS V3中路线移除（路线数据生命周期规定为车辆经过后100m将被移除，路线生命周期则车辆进过后500m将被移除）
24. 数据更新概述
25. 怎样更新掉无用数据
26. 更新终点的偏移量
27. 范围更新
28. 范围无效
29. EHR数据反馈
30. ADASIS V2和V3 Horizon的数据兼容
31. 单个AHP对ADASIS V2和V3的支持
32. 基于核心数据域辅助数据的ADASIS V3系统图示
33. ADASIS V3 Horizontal基于多远数据的概念说明
34. 下游传感器数据融合概念
35. 上游传感器数据融合概念
36. 常规ADASIS V3 数据流程
37. 用于新增信息的循环计数器相关概念
38. 消息丢失异常场景之一-----循环计数器的消息序列中断
39. 消息序列记录获取
40. 路线数据包包含了基于起点和终点的有效性数据。
41. 路线数据范围内允许的误差说明
42. 丁字路口使用场场景

名词解释

ADAS：高级驾驶辅助系统

ADASIS：ADAS的接口说明文档

ADASIS AISBL：布鲁塞尔条约下的一合法非盈利组织

Av2：v2版本的ADASI协议定义说明（为了区分和ADASISV1,此版本已在预装地图和ADAS项目上进行了开发与测试）

Av3:v3版本的ADASIS协议定义说明（与v2版本有区别）

CAN（局域网控制器）：在自动驾驶应用中，用于设备间消息通信的协议

CAN-FD（数据可变的CAN）：CAN协议的扩展协议，单个消息最大容量为64 bytes

ADAS Horizon（AH）：获取车辆前方地图数据

Horizon Privider（AV3HP）：视野数据提供者，ADAS软件的一部分，用于生成ADAS Horizon数据，并提供给其他应用

Horizon Reconstructor（Av3HR）：重够了Av3的结构与接口，并命名为Av3HP

Network of Links：各个路段集合，他们之间通过起点与终点链接，构成了道路网。

Path：在道路网络上，车辆有可能选择的行驶路线

Profile：当前行驶路线上的路线属性与特征描述。

Profile Entry：根据现有经纬度确定的当前行驶路线上的路线属性与特征描述。

Profile Type：Profile的类型，比如当前路段的斜坡曲率。

Segment：Path上的每一段路段的属性是是 ADAS应用中最重要的部分，这部分没有太大改动。

Link：来自于地图数据库，范围是道路中连接两个岔路口中间的部分

Most Prefered Path（MPP,formerly Most probable Path）：某条道路上车辆的偏好路线，这些路线可能是其他路线组合而来。

Root Path：根Path

Sub Path：父Path上的分支Path

Vehicle Path：当前车所在的Path

Transmitted Path：数据提供者通过网络传输Path数据到各个客户端

Path Identifier：Path的唯一标识码。

Offset：在Path上的各个位置

Unknown Value：来自Horizon数据提供者提供的额外数据，目前对于当前Horizon暂无他用

Signal not Available Value(N/A):同上

Spline:通过多个方法并基于一套特定控制点而生成的曲线

Clothoid：根据距离而产生的增加或减少的曲线变化，并且能够体现出道路上曲线变化的最优点。

Message Type：ADASIS V3协议中的消息类型

Path Control Message：路线控制消息

Profile Control Message：Profile相关控制消息

目录表：

1. 概要
   1. ADASIS V3说明文档
      1. 协议更新与兼容说明
   2. Franca IDL 相关说明
      1. 导入Franca
      2. Franca数据转化
      3. Franca的部署说明
      4. 高级定制
2. ADASIS V3的概念
   1. 综述
   2. 相关模型
   3. ADAS Horizon中Path的含义
      1. ADAS Horizon中相关Link的含义
      2. ADAS Horizon 中Simple Path的含义
      3. ADAS Horizon中ADASIS V3 优化路线的含义
   4. ADASIS V3 Horzion中路线分支的深度
3. ADASIS V3 相关基本概念
   1. Path
      1. 相关定义
      2. 路线的可变树状展开
      3. Horizon拓补图
      4. Horzion 界面展示
   2. profile
      1. 定义
      2. 插入类型
      3. 路线特征的相关级别
      4. 全局数据
   3. 位置信息
4. ADASIS V3的管理
   1. ADAS V3 Hozrizon中发送者与接收这的数据同步
      1. PATH的同步
      2. Profile的同步
      3. Path生命周期与Path-data的生命周期分离
   2. 更新和清除机制
      1. 数据更新
      2. 更新范围
   3. 预估数据-内存管理
   4. 预估数据-AHR 反馈
   5. 兼容ADASIS v2
   6. 预估数据-辅助数据提供者和传感器数据融合
   7. 通信方案
      1. 广播
      2. 预估-组播
      3. 单播
      4. 请求/相应
      5. 发布者/订阅者
5. ADASIS V3协议使用入门
   1. ADASIS V3 中相关消息
   2. 路网特征 （profile）
      1. 路网特征（profile）自定义
6. 指导方案与相关推荐
   1. 带宽要求
   2. 实现方案推荐
      1. Path的数量
      2. 相同位置下，相同Profile消息类型
7. 异常数据检测与恢复
   1. 异常检测
      1. 消息丢失与消息重排
      2. 误差空挡检测
   2. 异常恢复
8. 使用案例
   1. 小路段的联通
      1. 大距离下小路段的组成机构的常规案例
      2. 特殊条件下小路段的快速生成
      3. 特殊条件下小路段的分裂展开

8.2 不同缩放级别下的丁字口的详情信息

9．其他相关参考资料

1. 概要

预测电子地图数一般是应用在导航系统中，这也是车机接入地图相关应用的主要目。目前越来越多的车辆都可以有效利用道路信息了。相对于摄像头与雷达系统，电子地图能够提供更多、范围更广、更有预测性的数据。在不久的将来，电子地图也将会完善来自于雷达，摄像头，超声波或激光雷达传感器的数据。

* 1. ADASIS v3 文档说明

ADASIS（高级驾驶辅助系统接口文档）定义了“ADAS 视野”的相关概念，“ADAS 视野”可以通过电子地图来传输当前车辆所在路线的车前数据。为了实现这一点，“ADAS 视野”通过当前车位与当前道路上车辆接下来可能会行进的路线来构建视野数据。这一结果会在道路网络上将会以不同级别来呈现。除此之外，道路的几何纹理也会被抽象化，其相关的一些属性也会被添加到车辆的预测行驶路线数据中。“ADAS 视野”可通过车辆通信网络来传输这些数据。