一次驾驶场景的定义

一天之内，所有停车间隔少于半小时的状态，判定为一次驾驶场景。车机端维护的**本次驾驶行为**包含以下数据：

驾驶时间

是否特定时段 (特定时段可动态定义)

是否驾驶初期

是否长时间驾驶(参考历史数据)

驾驶位置轨迹

出发点信息

目的地预判 (可能性) //需要技术研究：能否获得导航路径信息

是否常走路段

当前道路等级 //需要技术研究：能否像街道信息一样在前端直接获得

速度变化轨迹

驾驶平均车速 (离散值： 总平均车速、1分钟平均车速、10分钟平均车速…)//定义最低频率//GPS速度值

是否停车

是否缓行

是否堵车 //百度SDK能否获得交通信息

当前路段是否超速 //需要数据

驾驶风格

推送行为历史

本次驾驶中是否触发过推送

推送行为被接受或拒绝的情况

用户行为轨迹

当前处于什么服务中

是否不介意存在感

是否主动有功能交互 // 有没有交互过

习惯的交互方式

习惯的服务内容

时间习惯

采集策略

动态采集(频率和范围)

采集频率列举几个频度，例如：高、中、低，将来可以配置修改。协议返回。

采集范围可以列举，如：速度轨迹、位置轨迹... 协议返回。

上传

上传可以

状态计算方式

有些数据能够从客观条件中直接获得，而且相对确定性的，可以直接判断成立。

驾驶时长、出发点、

有些状态是随时间、空间变化的，需要不断的去判断，这种状态可以通过以一定时间间隔不断给出最新的判断。

缓行、堵车、超速

有一类数据是定性的，难以直接形成判断，需要根据历史数据、时间、空间变化逐步形成判断，给出可信度。

目的地预测

推送系统配置