항 목, 값의 명칭	설 명	단 위	자차 로그 출력	타차량 로그 출력	자전거 로그 출력	신호등 로그 출력	객체 검색 결과 출력	범위/ 체계
Time	시뮬레이션 시작으로부터의 시각	second	1	1	1	1	✓	0INF
TimeStamp	PC의 현재 시각	string	/	1	1	1	✓	서식:yyyy-MM-dd hh:nn:ss.zzz
trafficTime	교통 흐름 표시 시간	second	/	1	1	1	1	교통 흐름의 표시가 시작되고 나서의 시간
scenarioTime	시나리오 시간	second	/	1	1	1	✓	시나리오 가 시작되고 나서의 시간
Туре	해당하는 로그 출력 대상	string	,	,	,	•	,	uv : 자차 fv : 선행 차량 so : 주변의 오브젝트 oo : 그 외의 오브젝트 md : 보행자 밀도 mf : 보행자 흐름 ts : 신호등 od : 개체 검색 결과 선행차량은 같은 차로에 있는 차량 뿐 아니라 곡선이 나 교차로에서 충돌할 수 있는 다른 차로의 차량까지
Model	차량명칭. UC-win/Road에서 보존된 모델명칭이 된다	string	/	✓	✓	✓	✓	
ID	오 브젝트의 ID. ID는 UC-win/Road에 의해 자동적으로 임의 할당 됩니다.	integer	/	/	1	✓	✓	0INF
customID	SDK 및 시나리오 이벤트 설정 화면에서 설정한 커스텀 ID. 자동으로 생성된 객체는 1000 이상인 닉ID로 자동적으로 배정된다.	integer	1	/		1	1	1INF
description	오 브젝트의 설명	string	/	1	1	1	✓	임 의의 문자열, 공백도 있을 수 있다
position X							✓	& nbsp;방향이 +X방향
position Y	차 량의 위치. front wheel의 중앙에 상당하는 위치。	meter	/	✓	✓	✓	✓	& nbsp;방향(높이방향)+Y방 향
position Z							✓	& nbsp;방향이 +Z방향
Yaw angle	차 량의 요각	radian	1	1	1	1	✓	남 방향 = 0 시 계반 대방향회 전
Pitch angle	차 량의 피치각	radian	✓	/	1	1	1	수 평=0 상 방향=정방향회전
Roll angle	차 량의 롤각	radian	✓	1	1	1	√	수 평=0 오 른쪽의 경사=정방향회전
direction X		unit vector (no			/			동 방향이 +X방향
direction Y	車 ✔の方向(走行方向)	dimension)	1	/				상 방향(높이방향)+Y방 향
direction Z		dimension)						북 방향이 +Z방향
bodyPitchAngle	차 차체의 피치각(Part above the suspensions)	radian	/	/				수 평=0 방 향=정방향회전
bodyRollAngle	차 차체의 롤각(Part above the suspensions)	radian	1	1				수 평=0 오 른쪽의 경사=정방향회전
RPM	RPM 엔진 현재의 RPM	Root Per Minute (integer)	1	1	1			0INF
transmissionState	Gear state in driving the automatic vehicle.	string	1	1				One of P,R,N,D,2,L
gearNumber	UC -win/Road에서 내부적으로 사용 되고 있는기어번호	integer	1	1				0 차량의 기어수(0=뉴 트럴)
speedVectInMetresPerSecond X								방 향이 +X방향
speedVectInMetresPerSecond Y	차 량의 속도벡터의 각축 방향성분	m/s	1	1	✓			방 향(높이방향)+Y방 향
speedVectInMetresPerSecond Z]							방 향이 +Z방향
speedInKmPerHour	차 량의 속도	km/h	/	/	1			
speedInMetresPerSecond	사 하의 국도	m/s						
localAccelInMetresPerSecond2 X	로 컬 좌표계에서의 차량의 가속도		✓	1				X = 수평면상의 법선가속도
localAccelInMetresPerSecond2 Y		m/s ²	1			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		Y = 수직면상의 법선가속도
localAccelInMetresPerSecond2 Z			1	/				Z = 접선가속도
bodyRotSpeedInRadsPerSecond Yaw								
bodyRotSpeedInRadsPerSecond Pitch	차 체의 각속도 (above the suspensions)	rad/s	1					
bodyRotSpeedInRadsPerSecond Roll								
bodyRotAccelInRadsPerSecond Yaw							· ·	
bodyRotAccelInRadsPerSecond Pitch	차 체의 각가속 도 (above the suspensions)	rad/s ²	✓		1			J

bodyRotAccelInRadsPerSecond Roll				1	1		0 2 4 2 2 2 2 2 2
rotSpeedInRadsPerSecond Yaw							요-, 피 치, 롤각과 같다
rotSpeedInRadsPerSecond Pitch	각 속도(chasis)	rad/s	1				
rotSpeedInRadsPerSecond Roll							
rotAccelInRadsPerSecond Yaw							
rotAccelInRadsPerSecond Pitch	각 가속도 (chasis)	rad/s ²	/				
rotAccelInRadsPerSecond Roll							
distanceTravelled	차 량의 주행거리	m	/	1	/	/	
steering	핸 들의 입력값 (also available for vehicles in the traffic)	ratio	1	/	1	/	[*i.**1] -1 : 좌 1 -0 : 조아
appliedSteering	자랑에 실세로 적용한 스티어링 조삭랑 사동 세어. steering에서 입력된 오리시 널의 값으로부터 계산된다. 자동 운전·수동 운전 전환 직후 입력 값이 매끄럽게 변경된다. 그 때 드라이버의 직접 조작량과 다른 값이 차량에 적용된다.	ratio	,	/	1		11-2-2
원시 조향(rawSteering)	운전 차량의 원시 조향 값	ratio	1				
steeringVelocity	핸 들의 회전률 .	1/s	1	1			
turningCurvature	차 량의 현재회전곡률 .	1/m	1	/			우 회전의 정의 값
throttle	액 셀페달의 입력 값(also available for vehicles in the traffic)	ratio	/	/		<i>,</i>	[0+1] 0 : 스로틀없음 1 : 풀스로틀
appliedThrottle	자량에 실제에 적용되는 가속 페날 조작량. throttle에서 입력된 오리지널의 값 으로부터 계산된다. 자동 운전·수동 운전 전환 직후 입력 값이 매끄럽게 변경된다.그 때 드라이버의 직접 조작량과 다른 값이 차량에 적용된다.	ratio	/	/	/	/	
원래의 스로틀 (rawThrottle)	운전 차량의 원래의 스로틀 값	ratio	1				
brake	브 레이크페달의 입력 값(also available for vehicles in the traffic)	ratio	~	~	/	/	[0+1] 0 : 브레이크없음 1 : 최 대브 레이크
appliedBrake	자량에 실제에 석용되는 브레이크 베날 조삭량. brake로 입력된 오리지널의 값 으로부터 계산된다. 자동 운전수동 운전 전환 직후 입력 값이 매끄럽게 변경된다. 그 때 드라이버의 직접 조작량과 다른 값이 차량에 적용된다.	ratio	✓	/	1	,	
원래의 브레이크(rawBrake)	주행 차량의 원래의 브레이크 값	ratio	1				
원래의 파킹브레이크(rawParkingBrake)	주행 차량의 원래의 주차 브레이크 값	boolean	1				ON : 주차 브레이크가 켜지면 OFF : 주차 브레이크가 꺼져있을 때.
클러치 (clutch)	클러치 페달의 입력 값(교통량이 많은 차량에서도 사용 가능)	ratio	1	1			
appliedClutch	끌러시 값 실제로 원래의 클러치에서 계산된 차량에 적용됩니다. 입력 "클러치". 자동 운전과 수동 운전을 전환한 직후에 입력 값이 부드럽게 변경됩니다. 운전 자의 직접 입력은 다릅니다 전용함 값에서	ratio	/	/			
원래의 클러치	구동 차량의 원래의 클러치 값	ratio	1				
pedal torque	페달까지 토크	Newton • m			1		자전거 시뮬레이션의 경우에 유효

					•		ㅇ ㅋ스포 근국은 어어의 따와 제근되린다.
lightState	차 량 램프, 신호등 신호의 색상 상태	enumeration	/	/		,	_LeftIndicator _RightIndicator _BrakeLight Type이 ts (신호등) 신호등의 경우는 다음의 값이 설 정된다MainRedMainYellow _MainGreen _StraightRed _StraightYellow _StraightGreen _RightRed _RightYellow _RightGreen _LeftRed
automaticControl	차 량제어가 사용자인가 PC인가 아닌가		/	1	1		Auto : PC (자동 운전)
							Manual : 사용자
drvingMode	운전 모드		/				운전시의 운전 모드 ForceAutomatic : 오토매틱 모드 Semiautomatic : 세미 오토매틱 모드 Passenger : 조수석 모드 Manual : 매뉴얼 모드
dragForce	차 량의 공기저항에 의한 현재의 저항력	Newton	1	1	1		
mass	차 량중량	kg	/	/	/		
wheelBase	차 량의 휠베이스	m	1	1			
centerOfGravityHeight	차 량의 중심높이	m	/	,			
centerOfGravityPosition	차 량의 중심위치	m	/	1			
·	차 량의 롤축높이	m	/	/			
rollAxisHeight			<u> </u>	· ·	-		7 WO FLA OF
trailer	트 레일러 모델의 명칭 트 레일러의 요각	string	/	/			공 백이 될 수 있다 차 량의 요각과 같은 의미
trailerAngle	1 1 1 1	rad	/	· ·			
trailerPitchAngle	트 레일러 피치각	rad	/	/			차 량의 피치각과 같은 의미
trailerWheelbase	트 레일러의 휠베이스	m	1	1			
inIntersection	차 량이 지금 교차점위에있는지 아 닌지. 교차점 위에 있는 사이는 아래 차선 정보는 취득할 수 없다.	boolean	/	1	1		True or False
road	현 재의 도로 명칭. Type이 ts (신호등)의 경우 신호기 모델이 속하는 도로 명칭.	string	1	/	✓	1	공 백이 될 수 있다
distanceAlongRoad	도 로의 기점으로부터 도로에 따른 거리. 명칭의 길, VR데이터에 서 정의된 기 점에서부터의 거리가 된다.	meter	✓	1	1	/	0도로 길이
<mark>latestRoad</mark>	교차점 혹은 도로 밖을 주행할 경우 그것까지 주행하던 거리 이름.	string	/	/			
distanceAlongLatestRoad	교차점 혹은 도로 밖을 주행할 경우 그것까지 주행하던 도로 상의 거리.거리가 요구되지 않으면 값이 갱신되지 않는, 마지막으로 요구됬지만 출력된다.	meter	1	1			
distanceToLeftBorder	차 량의 위치와 현재의 차도의 왼쪽 경계와의 거리. 이 거리는 경계에서 차량까지의 최단거리로서 계산된다. 교차점내를 제외한다. 교차점에서는 차량까지의 수직거리로부터 얻을 수 있는 점이 된다 。	meter	/	1			왼 쪽 차도 내의 경우에 정의 값, 부의 경우 왼쪽차도 의 밖에 있다
distanceToRightBorder	차 도의 오른쪽과의 경계. 사고방식은 왼쪽경계와 같 다.	meter	1	1			
carriagewayWidth	차 량이 주행하고 있는 차도폭. UC-win/Road의 하나의 차도는 1 방향의 도로로 서 정의된다. 최대 두 차도가 정의 가능.	meter	1	1			

offsetFromRoadCenter	도 로중심에서의 도로위치 오프셋	meter	,	<i>,</i>	,		Left : + Right : - Right driving: Left : -
							Pight : ±
offsetFromLaneCenter	주 행차선 중심에서의 차량위치 오프셋	meter	/	/			Left : - Right : +
roadLongitudinalSlope	도 로의 종단 선형경사도	percent	1	/			
roadLateralSlope	도 로 단면 방향의 경사도	percent	1	/			
laneNumber	차 량이 주행하고 있는 차선번호	integer	1	/			가 장 외측의 차선 = 1
laneWidth	차 량이 주행하고 있는 차선폭	meter	/	/			중앙을향하여 : + 0INF
laneDirection X	지 중에 구중에고 있는 자신국	meter	,	- ' -			8. nbsp;방향이 +X방향
laneDirection Y	 차 량이 주행하고 있는 차선의 방향	unit vector (no	/	/			& nbsp;방향(높이방향)+Y방 향
laneDirection Z	101101= M2 12 100	dimension)	-				& nbsp;방향이 +Z방향
laneCurvature	차 량이 주행하고 있는 차선의 곡률	1/m	/	/			& nbsp;회전이 정의 값
drivingForwards	차 량이 전방에 주행하고 있는 지 아닌지	boolean	1	/	/		True or False
speedLimit	현 재도로의 제한속도	km/h	/	1			
speedOver speedOver	차 량이 제한 속도를 넘고있는 지 아닌지	boolean	1	/			True or False
leftLaneOverLap	차 량이 다음 좌차선과 겹치는 부분의 폭과 차량폭의 비율.	double	/	,			Vehicle Left lane overlap = lw/W Right lane querlan = 0
rightLaneOverLap	차 량이 다음 우차선과 겹치는 부분의 폭과 차량폭과의 비율	double	/	/			
collisionWithUser	유저가 운전하는 차량 혹은 제어하고 있는 보행자 모델과 접촉하고 있는지. 접촉 판정은 3D로 실시해, 선행 차량 및 주변의 오브젝트가 대상입니다. 그 외 의 모델로 접촉 판정을 실시하지 않습니다.	string		1	/		N/A : 접촉 판성을 실시하지 않았다. True : 접촉 중 False : 접촉하고 있지 않다. Self : 자차 혹은 제어하고 있는 보행자이다.
pedestrians Number	Type이 md(보행자 밀도)때 배치한 유동 밀도를 측정하는 면 내에 있는 보행자 관측. Type이 mf(보행자 흐름)때 측정 면을 통과한 보행자 관측	人					보행자 네트워크 상의 보행자가 대상
surface	Type이 md(보행자 밀도)때 유동 밀도	人/m2					보행자 네트워크 상의 보행자가 대상
averageFlux	Type이 mf(보행자 흐름)때의 단위 시간당에 통과하는 보행자 수 (유 동)	人/s					보행자 네트워크 상의 보행자가 대상
modelName (Optional and only for csv files)	거 리계산에 사용되는 모델명칭	string	1	/	,		* 제어내장 모델의 경우, 모델명정은 SceneModel.name이 되고, 여기에서 name은 UC win/Road에서 입력된 명칭이다. * 이동 모델의 경우, 모델 명칭은 다음과 같다.
	O 전세라기 마테기기기		,		ļ ,		FventName MovingObjectID InstanceID
distance (Optional and only for csv files)	운 전차량과 모델간거리	meter	1	/	/		0INF True : down, down and up quickly
Button1 - 32	게임 컨트롤러의 버튼 상태	boolean	1	1	1		False : up
var 0 - 511	사용자 변수 배열의 값						
scenarioMessage	시나리오 메시지	string	✓	1	/		시나리오 의 메시지가 설정된 로깅 이벤트가 발생? 을 때 출력된다.
modelName		string	1	,	1		* 제어내장 모델의 경우, 모델명정은 SceneModel.name이 되고, 여기에서 name은 UC win/Road에서 입력된 명칭이다. * 이동 모델의 경우, 모델 명칭은 다음과 같다.
distance		meter	1	/	/		FventName MovingOhiectID InstanceID 0INF
phaseLength	Type 이 ts (신호등)의 때 신호기의 Phase 길이	second	•	1	1	/	0INF

PhaseNumber	Type 이 ts (신호등)의 때 신호기의 현재 Phase 번호	interger		1		0INF
PhaseRemainingTime	Type 이 ts (신호등)의 때 신호기의 현재 Phase 남은 시간	second		✓		0INF
ColourRemainingTime	Type 이 ts (신호등)의 때 신호기의 현재 색상 남은 시간	second		✓		0INF
IntersectionName	Type 이 ts (신호등)의 때 신호기가 속한 교차로 명칭	integer		✓		0INF
detectedObj_SensorID	객체 센서 ID	integer			1	0INF
detectedObj_CustomIDCat	객체 센서와 교차하는 객체 정의 ID 유형 (0 = 정적 물체, 1 = 이동 물체)	integer			✓	01
detectedObj_DetectedObjectType	객체 센서와 교차하는 객체의 종류	string			,	* 제어대상 모델의 경우, 모델명칭은 SceneModel.name이 되고, 여기에서 name은 UC- win/Road에서 입력된 명칭이다. 다음 값 중 하나 :VehicleCharacter,Other/MovingObject,TrafficSignal,3DModels,Signs,