

Open SDV API ドライバAPI

解説書

バージョン: 202509a

発行:2025年9月30日

Open SDV Initiative

ドキュメントの位置づけ

ドキュメントの目的

 このドキュメントは、Open SDV Initiativeで作成を進めている Open SDV API の内、ドライバーに対するAPIについて説明するものである

ドキュメントの完成度

- 現時点で、ドライバーに対するAPIとして必要な情報を整理している段階で、前回の 202503α 版からAD-ADASアプリ以外でも必要なドライバーの一般的な特性までカバー範囲を拡大し、名称もドライバーAPIとしている。このAPIでアプリが具体的にうまく動作できることは示せておらず、POC等を通じた評価が必要である
- APIのさらなる網羅性と細部の設計が完了しておらず、未決定事項が 残っている

変更履歴

| バージョン | 発行日 | 備考 |
|---------|------------|----|
| 202503α | 2025年3月31日 | 初版 |
| 202509α | 2025年9月30日 | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |

バージョン 202503aとの主な違い

APIのカバー範囲拡大

• 202503a版では、AD/ADASアプリでの必要性が高い、運転に関わる覚醒度や注意状態などのドライバー状態と、ドライバーの運転(制動や操舵)の意図に関するAPI仕様の範囲とし、名称もドライバー状態・意図としていた。以外でも必要なドライバーの一般的な特性までカバー範囲を拡大し、名称もドライバーAPIとしている。

拡大の具体的内容

- AD/ADASアプリに関連のある部分の追加として,経路選択に関する情報と,運転の好みに関するドライバー情報を加えた
- AD/ADASを含む幅広いアプリの利用が期待できる汎用的なドライバー情報を加えた
- ドライバーAPIが表現するドライバモデル(ドライバ-情報)と関連が深い対話エージェントの関係性を整理した

AD/ADAS WGで策定するAPI

AD/ADAS領域でまず策定するAPI

- ・Driver (ドライバモデル)
- ・Motion(車両状態・制御)
- ・SurroundModel(周辺モデル)

ビークルOS

車ハードウェア

・E&Eアーキ

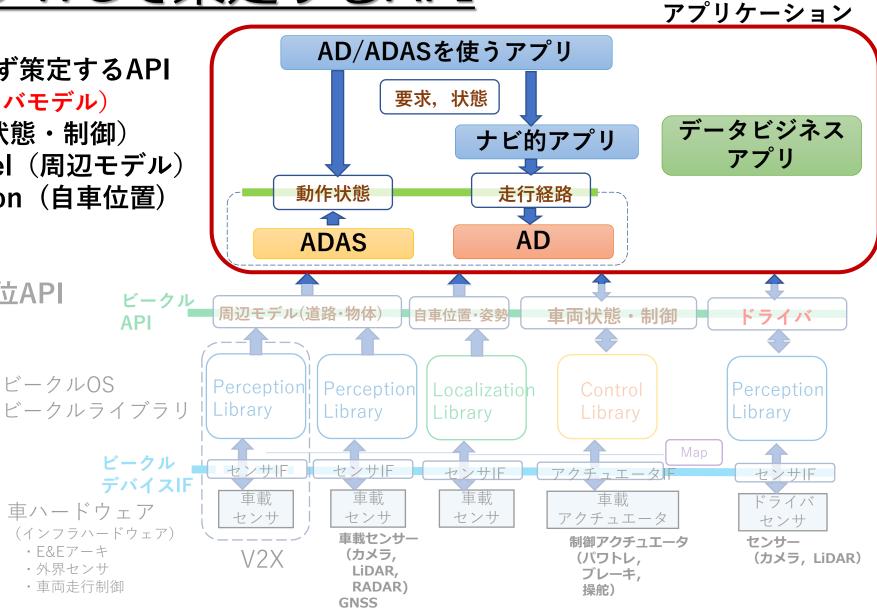
• 外界センサ

• 車面走行制御

(インフラハードウェア)

·CurrentLocation(自車位置)

次にフォーカス AD/ADASの上位API



ドライバーに対するAPI

名称と略称

- 名称(車両の構成記述での表記): Vehicle Driver
- 略称: Driver

設計目標

• アプリに必要になる可能性のあるドライバ情報(ドライバモデル) を網羅し、アプリ側とビークルOS側での可能性や現実性を検討しつ つ、APIの具体化を図る

ドライバーモデルのAPI:他の標準案との関係性

202503 α 同様に既存(標準)仕様を比較検討し、既存で問題のないものはそのまま採用し、不足・改良が必要な部分を新たに加える。ドライバーではCOVESAのみ。

1. COVESA

・Vehicle.Driver以下の表記や内容で使えるものは踏襲。

| Vehicle.Driver | branch | | | | | | Driver data. |
|-------------------------------------|--------|---------|----------------------|-----|--------------------------------|-----|--|
| Vehicle.Driver.Identifier | branch | | v5.0 - u Vehicle. | | a from pant.*.*.Identifier. | | ldentifier attributes based on OAuth 2.0. |
| Vehicle.Driver.Identifier.Subject | sensor | string | v5.0 - u Vehicle. | | a from pant.*.*.Identifier. | | Subject for the authentication of the occupant e.g. UserID 7331677. |
| Vehicle.Driver.Identifier.Issuer | sensor | string | v5.0 - u Vehicle. | | a from pant.*.*.Identifier. | | Unique Issuer for the authentication of the occupant e.g. https://accounts.funcorp.com. |
| Vehicle.Driver.DistractionLevel | sensor | float | pe en | | 0 | | Distraction level of the driver, which can be evaluated by multiple factors e.g. driving situation, acoustical or optical signals inside the cockpit, ongoing phone calls. |
| Vehicle.Driver.IsEyesOnRoad | sensor | boolean | | | | | Has driver the eyes on road or not? |
| Vehicle.Driver.IsHandsOnWheel | sensor | boolean | | | | | Are the driver's hands on the steering wheel or not? |
| Vehicle.Driver.AttentiveProbability | sensor | float | pe en | | 0 | 100 | Probability of attentiveness of the driver. |
| Vehicle.Driver.FatigueLevel | sensor | float | pe en | - 1 | 0 | 100 | Fatigue level of the driver, which can be evaluated by multiple factors e.g. trip time, behaviour of steering, eye status. |
| Vehicle.Driver.HeartRate | sensor | uint16 | bp | m | | | Heart rate of the driver. |

ドライバーAPIの初版

AD/ADASのスキルレベル,ルールベースレベルの実現に重要なドライバ特性である以下のドライバ状態,運転意図についての論理APIを策定した(2503α)。

ドライバとAD/ADASの主な連携構築に必要な情報 ドライバとAD/ADASが協調 交代,連携 ドライバをAD/ADASが補完 警報,介入

- ・ドライバ状態
 - ・注意状態(覚醒度,注意方向,運転復帰準備)
 - ・心身状態(運転不能,運転支障度,疲労度,
 - · Distraction状態
- ・運転意図
 - ・次の運転操作(制動,車線変更..
 - ・違反

- ・COVESAに加えたものを赤字で記す。
- ・COVESAには1階層しかないが, 個人,物理的状態,生理的状態,論理的状態,意図と5カテゴリ化
 - ・個人
 ・認証(ID), 性別, 年齢, 免許状態
 ・状態(物理) 状態と精度・信頼度
 ・顔(向き, 表情)
 ・目(視線, 開閉度, メガネ・コンタクト・・)
 - ・日 (倪線, 開闭度, メカネ・コンダクト・・) - ロ *(*発手・マッカ) ・ 立志
 - ・ロ(発話、マスク) 音声
 - ・手 (ボーズ, ステア把持, ジェスチャ)
 - ・姿勢
 - ・足(ペダルとの関係)
 - ・状態 (生理的)
 - ・心拍
 - ・呼吸
 - ・運転不能
 - ・状態(論理) 状態と精度・信頼度
 - ・疲労度
 - ・覚醒度
 - ・注意
 - Distraction
 - ・感情、パニック
 - ・運転不能
 - ・意図
 - ・現在の運転操作
 - ・次の運転操作
 - ・違反



ドライバーAPIの追加内容

提案(2503α)で不足している以下の部分をまず追加

- 1) AD/ADASに関連の深い部分
 - ・AD/ADASの経路選択に関するドライバー情報 選択の要因別重要度(安全,旅行時間(平均,分散),快適性,コスト(燃費),個人好み) これまでの選択履歴
 - ・AD/ADASの運転の好みに関するドライバー情報 スムーズ、スポーティ、防衛的、積極的 これまでの好み履歴
- 2) AD/ADASにも関係するが、幅広く利用できるドライバー情報
 - ・基本特性 人種,国籍,住所,職業,称号,
 - ・興味、趣味
 - ・性格
 - ・身長、体重

ドライバーモデルと対話エージェント

対話エージェントの現状

中国SDV車ではAIアシスタント(DeepSeek等)標準搭載

→ 今後のSDV車:ドライバIFとして重要な機能 運転中のIF(目的地設定,機器操作等)



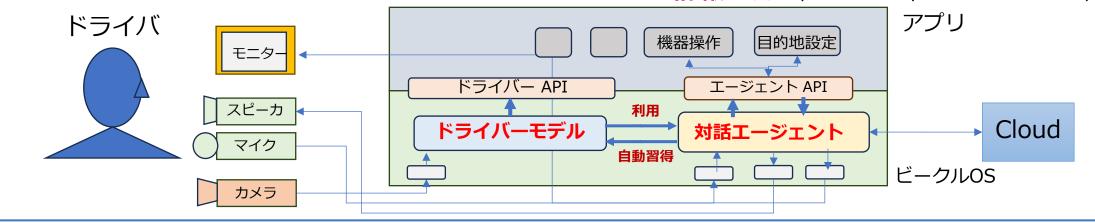


AISINさんのsaya

NIOのエージェント

ドライバーAPIと対話エージェント

- ・ドライバーモデル(API)のパラメータ獲得は、対話エージェントが重要な役割 (ドライバの様々な属性が対話で自動習得される)
- ・対話エージェントにとってドライバーモデルは重要な<mark>知識入力</mark>(ドライバ個人情報) 情報入力(バーバル/ノンバーバル)



- 1. Configuration
 - ・Driver (ドライバ状態・意図推定)の基本特性 認識性能(推定範囲、主な推定項目とその推定性能)、処理時間
 - ・関連デバイスのハードウェア構成

Vehicle.Driver.*

Vehicle Driver Sensor *

2. Status

(時定数長い)

・Driver (ドライバ状態・意図推定) の性能低下

ドライバセンサシステムとDriver Perception Unitの仕様・**関連デバイスのハードウェアの故障や劣化**

(時定数短い)

・Driver (ドライバ状態・意図推定)の値

Vehicle.Driver.*

Driver Configuration

・Driver の基本特性

Vehicle.Driver.*

ドライバーの状態・意図・特性

- ・各計測/推定項目毎の計測・推定性能(認識,誤認,分解能,精度,信頼値)
- ・各計測/推定項目毎の計測・推定可能領域
- ・各計測/推定項目毎の制約
- ・各計測/推定処理時間

・関連デバイスのハードウェア構成

Vehicle.Driver.Sensor

- ・計測・推定に利用するセンサ・デバイスの総数
- ・計測・推定に利用するそれぞれのセンサについて

センサ種類と測定原理

センサ取り付け位置

センサの動作モード

Driver Model Configuration

・Driver 全体機構と構成センサー

| | | | ③論理レベル(セマンティックレベル) | | | | | | |
|--------------------------------|--|--------------|--------------------|---|--|--|--|--|--|
| ①対象(オブジェク ト) | API要素 | 名称 | 引数 | 戻り値 | ビークルOSカーネル (/ビークルライブラリー/ ビークルミドルウエア) に実装する機能等 (安全性に関する考察等) | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver | サービ Configuration ドライバー状態・ 図推定全体の機能 | | なし | 計測する物理量,推定する状態量,意図に関する全体数 計測量,推定量の誤差 計測量、推定量の誤差 計測量、推定範囲、条件 ・測定原理及び利用センサ 処理周期 計測物理量,推定状態量 ・個人 ・認証、性別、年齢、免許 ・状態(物理) 状態と精度・信頼度 ・顔(向き、表情) ・目(視線、開閉度、メガネ・コンタクト・・) ・口(発話、マスク) 音声 ・手(ボーズ、ステア把持、ジェスチャ) ・姿勢 ・足(ペダルとの関係) ・心拍 ・呼吸 ・状態(論理) 状態と精度・信頼度 ・成労 ・居眠り ・注意 ・Distraction ・感情、パニック ・運転不能 ・意図 ・減速 ・違反 | 静的な値を返すことを想定する。 | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver.Sensor | サービドライバー状態・ 図推定全体のセンサ・デバイス構成 | , gerconng() | なし | ・計測・推定に利用するセンサ・デバイスの総数・計測・推定に利用するそれぞれのセンサについて センサ種類と測定原理 センサ取り付け位置 センサの動作モード | 静的な値を返すことを想定する。 | | | | |

| | | ③論理レベル(セマンティックレベル) | | | | | | |
|---------|-----------------------------------|--|---|--|---|--|--|--|
| API要素 | | API要素 名称 | | 戻り値 | ビークルOSカーネル (/ビーク ルライブラリ / ビークルミドルウエア)に実装 する機能等 (安全性に関する考察等) | | | |
| サービスコール | ドライバー状態・意図推定全体の基 本特性変化(Status) | getStatus() | なし | ・計測する物理量,推定する状態量,意図に関する全体数 ・計測物理量,推定状態量,意図それぞれについての変化があったものの通知 ・計測量,推定量 ・計測量、推定量の誤差 ・計測・推定範囲,条件 ・測定原理及び利用センサ ・処理周期 ・変化理由 | | | | |
| イベント | ドライバー状態・意図推定全体の基本特性変化(Status) | 基本特性変化時イベント | なし | ・計測する物理量,推定する状態量,意図に関する全体数 ・計測物理量,推定状態量,意図それぞれについての変化があったものの通知 ・計測量,推定量 ・計測量、推定量の誤差 ・計測・推定範囲,条件 ・測定原理及び利用センサ ・処理周期 ・変化理由 | | | | |
| | ービスコール | サ し ビ ス コ ー ル ドライバー状態・意図推定全体の基 本特性変化(Status) | サービスコート 本特性変化(Status) getStatus() | サービスコール ドライバー状態・意図推定全体の基 getStatus() なし 本特性変化(Status) なし ドライバー状態・意図推定全体の基 ままた状态がより ない | ### API要素 名称 引数 戻り値 - 計測する物理量、推定する状態量、意図に関する全体数 - 計測物理量推定状態量、意図を含むでものの通知 - 計測量、推定量の調差 - 計測・推定範囲、条件 - 測定原理及び利用センサ - 処理周期 - 変化理由 - 計測する物理量、推定する状態量、意図に関する全体数 - 計測・指定範囲、条件 - 測定原理及び利用センサ - 処理周期 - 変化理由 - 計測する物理量、推定する状態量、意図に関する全体数 - 計測が関量推定状態量、意図に関する全体数 - 計測の物理量、推定する状態量、意図に関する全体数 - 計測の物理量、推定量の調査 - 計測量、推定量の調査 - 計測量、推定量の調査 - 計測量、推定量の調査 - 計測量、推定量の調査 - 計測量、推定量の調査 - 計測量、推定量の調査 - 計測量、推定量の影響を開発していての変化があったものの通知 - 計測量、推定量の調査 - 計測量・推定通回、条件 - 測定原理及び利用センサ - 処理周期 | | | |

| | | ③論理レベル(セマンティックレベル) | | | | | | |
|---|---------|------------------------------------|-------------|----|--|--|--|--|
| ①対象(オブジェクト) | API要素 | | 名称 | 引数 | 戻り値 | ビークルOSカーネル (/ビークルライブラリ ビークルミドルウエア) に実装する機能等 (安全性に関する考察等) | | |
| ドライパー Vehicle.Driver Personal Information | サービスコール | Status ドライバの個人的情報 | getStatus() | なし | Personal Identification(M) 個人認証 戻り値=個人ID Personal Gendar(O) 個人性別 Personal Gendar(O) 個人性別 Personal Gendar Confidence(O) 個人性別 信頼度 Personal Age (C) 個人年齢 Personal Age (Error(O) 個人生粉 Personal Driver License(O) 個人運転免許 Personal Driver License(O) 個人運転免許 Personal Driver Licence Confidence(O) 個人運転免許 信頼度 Personal Race(O) 人種 戻り値=個人人種 Personal Race(O) 人種 戻り値=個人人種 Personal Nationality(O) 個人国籍 Personal Nationality(O) 個人国籍 Personal Nationality Confidence(O) 個人住所 信頼度 Personal Address (O) 個人住所 Personal Company_School Confidence(O) 個人職業 信頼度 Personal Company_School Confidence(O) 個人勤務先/学校 Personal Company_School Confidence(O) 個人勤務先/学校 Personal Title(O) 個人称号 Personal Title Confidence(O) 個人興味 信頼度 Personal Interests Confidence(O) 個人興味 信頼度 Personal Hobbies Confidence(O) 個人興味 信頼度 Personal Traits(O) 個人機味 | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver Personal Driving Prefernce | 5 | Status ドライバの経路選択・運転に対 する個人特性 | getStatus() | なし | Personal Important Factor of Route Chice 経路選択における重要要素(それぞれ重み) Safety, Travel Time, Comfort, Cost, Personal Preference Personal Important Factor of Route Chice Confidence 経路選択における重要要素の信頼度(それぞれ重みの信頼度) Safety, Travel Time, Comfort, Cost, Personal Preference Personal Route Chice History Personal Driving Preference 運転に対する好み Smooth, Sporty, Defensive, Aggressive Personal Driving Preference Confidence 運転に対する好みの信頼度 Smooth, Sporty, Defensive, Aggressive Personal Driving Preference History | | | |

| ①対象(オブジェクト) | API要素 | 名称 | 引数 | 戻り値 | ビークルOSカーネル(/ビークルライブラリ/ ビークルミドルウエア)に実験する機能等 (安全性に関する考察等) |
|--------------------------------|--|---------------|------|--|---|
| | | | | | |
| | | | | Face Position, Direction, Size(M) 顔位置・向き・顔高さ・幅 {x,y,z}{yow,pitch,roll}{face h, face w} | |
| | | | | Face Position, Direction, Size Error(M) 顔位置・向き・顔高さ・幅 の談差 | |
| | | | | Eyes, Pupil Position, Gaze direction(O) 目位置,瞳位置,視線方向,驗開閉度 | |
| | | | | | |
| | | | | Eyes, Pupill Position, Gaze direction Error(O)目位置,瞳位置,视線方向,瞼開閉度 誤差 | |
| | | | | Glasses, Sunglasses, contact lenses, Eyepatch(O) メガネ,サングラス,コンタクトレンズ,眼帯 | |
| | | | | Glasses, Sunglasses, contact lenses, Eyepatch Confidence(O) メガネ,サングラス,コンタクトレンズ,服帯 信頼度 | |
| | | | | Mouse position, Utterance(O) 口位置、発話 | |
| | " | | | Mouse position, Utterance Error(0) 口位置、発話 誤差 | |
| ドライバー Vehicle.Driver | Status ドライバの物理的計測 | | 4-1 | Hands position (0) 手位置(右,左) | |
| venicie.Driver Physical | Status ドライバの物理的計測 情報 ル | getStatus() | なし | Hands position error(0)手位置(右,左)誤差 | |
| | リル | | | Steering Grip State(M) ステアリング把持状態 | |
| | | | | Steering Grip State confidenceM)ステアリング把持状態 信頼度 | |
| | | | | Torso posture(center position, direction) (O)胴体姿勢(中心位置と方位) | |
| | | | | Torso posture(center position, direction) Error (O)胴体姿勢(中心位置と方位)誤差 | |
| | | | | Leg position,Pedal Operation Status Error(O) 足位置,ベダル操作状況 誤差 | |
| | | | | Leg position, Pedal Operation Status(O) 足位置。ベダル操作状況 | |
| | | | | Height(O) 個人身長 | |
| | | | | Height Error(0) 個人身長 誤差(2 σ) | |
| | | | | Weight(O) 個人体重 | |
| | | | | Weight Error(O) 個人体重 誤差(2σ) | |
| | # | | 1 | Heart beat (0) 心拍数 | |
| ドライバー | L Status | getStatus() | | Heart beat error(0) 心拍数 誤差 | |
| Vehicle:Driver Physiologial | ジ Status ス ドライバの生理量計測 情報 | | なし | Breathing frequency(0) 呼吸数 | |
| - Hystologian | リルー | | | Breathing frequency error(O) 呼吸数 誤差 | |
| | | | | h | |
| | | | | Fatigue Level(M) 疲労度 | |
| | | ≝ getStatus() | te l | Fatigue Level error(M) 疲労度 誤差 | |
| | | | | Alertness Level (M) 覚醒度 Alertness Level error (M) 覚醒度 網差 | |
| | | | | Attention Level(O) 注意度 | |
| | | | | Attention Level error(0) 注意度 | |
| ドライバー | E Status | | | Distraction Level(M) 妨害度 | |
| Vehicle.Driver Logical | E Status ドライバの論理状態推 定情報 | | | Distraction Level error(M) 妨害度 誤差 | |
| | | | | Emotional Level(0) 感情とその度合 | |
| | | | | Emotional Level error(O) 感情度とその度合 誤差 | |
| | | | | Panic Level(O)パニック度 | |
| | | | | Panic Level error (0) パニック度 誤差 | |
| | | | | Dead man status(M) 選転不能状態 Dead man status confidence (M)選転不能度 信額値 | |
| | | <u> </u> | | Dead man status comidence (W))建有个能反 指期值 | |
| | # | | | Intension Estimation(O)運転意図推定(現在の運転意図と次の運転意図) | |
| F74//- | Status | getStatus() | なし | | |
| Vehicle.Driver Intension | ビ Status ス ドライバの意図推定情 報 | | | Intension Estimation Error (O) 運転意図推定 誤差 | |
| Violation | | | なし | Violation (0) 運転達反 Violation Confidence (0) 運転達反信頻度 | |
| | 10 | | l | protation Communice(O) 医勒達及 情類及 | |

| | | | ③論理レベル(セマンティックレベル) | | | | | | | |
|---|--------------------------------------|-------------|--------------------|--|---|--|--|--|--|--|
| ①対象(オブジェクト) | API要素 | 名称 | 51 | 文 戻り値 | ビークルOSカーネル (/ビークル ライブラリ/ ビークルミドルウエア) に実装す る機能等 (安全性に関する考察等) | | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver Personal Information | サ ピ Status スコ ドライバの個人的情報 リ | getStatus() | なし | personal.identification(M) 個人認証 戻り値=個人ID personal.idetification confidence(O) 個人認証 信賴度 personal gendar(O) 個人性別 personal gendar confidence(O) 個人性別 信賴度 personal age(O) 個人年齢 personal age error(O) 個人年齢 誤差(2 σ) personal driver license(O) 個人運転免許 personal driver licence confidence(O) 個人運転免許 | | | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver Physical | サービスコール Status ドライバの物理的計測情報 | getStatus() | なし | Face Position, Direction, Size(M) 顔位置・向き・顔高さ・幅 {x,y,z}{yow,pitch,roll}{face h, face w} Face Position, Direction, Size Error(M) 顔位置・向き・顔高さ・幅 の誤差 Eyes, Pupil Position, Gaze direction(O) 目位置,瞳位置,視線方向,瞼開閉度 Eyes, Pupil Position, Gaze direction Error(O)目位置,瞳位置,視線方向,瞼開閉度 誤差 Glasses, Sunglasses,contact lenses, Eyepatch(O) メガネ,サングラス,コンタクトレンズ,眼帯 Glasses, Sunglasses,contact lenses, Eyepatch Confidence(O) メガネ,サングラス,コンタクトレンズ,眼帯 信頼度 Mouse position, Utterance(O) 口位置,発話 Mouse position, Utterance Error(O) 口位置,発話 Hands position (O) 手位置(右、左) Hands position (O) 手位置(右、左) 誤差 Steering Grip State (M) ステアリング把持状態 Steering Grip State confidenceM) ステアリング把持状態 Steering Grip State confidenceM ステアリング把持状態 「Torso posture(center position, direction) (O)胴体姿勢(中心位置と方位)で Torso posture(center position, direction) Error (O)胴体姿勢(中心位置と方位)誤差 Leg position, Pedal Operation Status(O) 足位置,ベダル操作状況 Leg position, Pedal Operation Status(O) 足位置,ベダル操作状況 誤差 | | | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver Physiologial | コート トレビードライバの生理量計測情報 | getStatus() | なし | Heart beat(O)心拍数 Heart beat error(O)心拍数 誤差 Breathing frequency(O) 呼吸数 Breathing frequency error(O) 呼吸数 誤差 | | | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver Logical | サ ピ ス ス ドライバの論理状態推定情報 ル | getStatus() | なし | Fatigue Level(M) 疲労度 Fatigue Level error(M) 疲労度 Fatigue Level error(M) 覚醒度 Alertness Level (M) 覚醒度 Alertness Level error(M) 覚醒度 誤差 Attention Level(O) 注意度 Attention Level(O) 注意度 誤差 Distraction Level(M) 妨害度 Distraction Level error(M) 妨害度 Emotional Level (O) 感情とその度合 Emotional Level (O) 感情とその度合 Emotional Level (O) 感情をその度合 Emotional Level error(O) 感情度とその度合 Emotional Level error(O) 感情度とその度合 Emotional Level error(O) 感情度とその度合 Dead man status(M) 運転不能技態 Dead man status confidence (M)運転不能度 信頼値 | | | | | | |
| ドライバー Vehicle.Driver Intension | コー Status ドライバの意図推定情報 | getStatus() | なし | Intension Estimation(O) 運転意図推定(現在の運転意図と次の運転意図) Intension Estimation Error(O) 運転意図推定 誤差 Violation(O)運転違反 | | | | | | |