



Open SDV API

Current Location API

バージョン 202603 α
発行 2026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
202603 α	2026年3月31日	第2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)
			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 / ビークルミドルウェア) に実装する機能等 (安全性に関する考察等)	名称	引数 単位 (LSB) ・ 型 ・ ビット長	戻り値 単位 (LSB) ・ 型 ・ ビット長	ビークルOSカーネル / (ビークルライブラリ / ビークルミドルウェア) に実装する機能等 (安全性に関する考察等)	
位置・姿勢推定 (測位) 全体 Vehicle.CurrentLocation	サービス スコール	Configuration (基本特性)	getConfig0	なし	<ul style="list-style-type: none"> Root node : Vehicle.CurrentLocation CoordinateSystem : <ul style="list-style-type: none"> 0 : WGS84, 1 : Vehicle (ISO8855 Vehicle coordinate system), 2 : Map frame (HD Map coordinate system) CoordinateSystem defines the coordinate frame CoordinateSystemDetail : <ul style="list-style-type: none"> WGS84 : (When CoordinateSystem = WGS84, the representation shall follow the specified WGS84Representation.) 0: GEODETIC (lat, lon, alt) 1: ECEF 2: ENU Vehicle : (When CoordinateSystem = Vehicle, the returned position shall be interpreted in the vehicle coordinate system defined by ISO 8855, with the origin specified by ReferencePoint.) origin : ReferencePoint axis : ISO8855 Map : (When CoordinateSystem = Map, the coordinate frame shall be defined by the HD map type and projection.) mapType origin projection AltitudeReference : WGS84 reference ellipsoid HeadingReference : True North ReferencePoint : 0 : CenterOfRearAxle 1 : RoadLevelCenterOfRearAxle 2 : GravityCenterOfVehicle 3 : GNSS Antenna 4 : Sensor 	静的設定値を返す。				TBD	
位置・姿勢推定 (測位) Vehicle.CurrentLocation.Device 使用デバイス	サービス スコール	Configuration (デバイス情報)	getDeviceConfig0	なし	<ul style="list-style-type: none"> LocalizationDeviceCount Device[] [DeviceId, DeviceType, IsPrimary, MountingPotision(X,Y,Z), MountingOrientation(Roll, Pitch, Yaw)] (VSS) MountingPositionReferencePoint : (ISO8855) RoadLevelCenterOfRearAxle DeviceType : GNSS / IMU / LIDAR / Camera 	静的設定値を返す。車両個体差の管理対象				TBD	
位置・姿勢推定 (測位) Vehicle.CurrentLocation 状態変化	サービス スコール	Health (時定数大:故障・性能 劣化)	getHealth0	なし	<ul style="list-style-type: none"> HealthQualifier (M): Normal / Degraded / Failed DegradationCause[] (O) ImpactOnHorizontalUncertainty (O) ImpactOnVerticalUncertainty (O) ImpactOnHeadingUncertainty (O) ImpactedDeviceId[] (O) Timestamp 	最新の測位状態を返す。値はサンプリング時点スナップショット。			TBD		
位置・姿勢推定 (測位) Vehicle.CurrentLocation 状態変化	イベント	Health (時定数大:故障・性能 劣化)	onHealthChanged0	なし	getHealth0 と同一ペイロードを push 配信	キャリブレーションDBまたは車両記述子から取得。					
位置・姿勢推定 (測位) 絶対座標系 (標準) Vehicle.CurrentLocation	サービス スコール	Status (時定数小)	acc	なし	<ul style="list-style-type: none"> InterfaceVersionId (Major, Minor, Patch) (M) (ISO23150) ValidLocalizationSystemCount (M) 有効な測位系の数 CurrentLocalizationSystem (M) 現在の位置推定系 (RC-019) Timestamp (M) タイムスタンプ (VSS) DataQualifier (M) Normal / Unavailable / Degraded / TestMode / Invalid (ISO23150) LocalizationAge (O) 測位開始後経過時間 LocalizationCount (O) 検出回数 (RC-019) LocalizationCycle (O) 位置推定周期 CurrentUsedLocalizationSystem (M) 現在の利用測位システム (RC-019) Latitude (M) 緯度 (VSS) Longitude (M) 経度 (VSS) Altitude (M) 高度 (VSS) Heading (M) 方位 (VSS) HorizontalUncertainty 水平精度 (VSSの用語AccuracyからISO用語のUncertaintyに変更) VerticalUncertainty 垂直精度 (VSSの用語AccuracyからISO用語のUncertaintyに変更) PositionErrorEllipseAngle 水平誤差楕円角 (RC-019) HorizontalUncertaintyEllipseLongDiameter 水平誤差楕円長径 (RC-019) HorizontalUncertaintyEllipseShortDiameter 水平誤差楕円短径 (RC-019) HeadingUncertainty (M) 方位精度 (VSS用語ErrorからISO用語のUncertaintyに変更) StatusGNSSReceiverFixType (M) 測位システム毎のモード。GNSSの場合は測位モード (VSS) 	センサフュージョン出力を正規化し、品質情報とともに返却。			TBD		
位置・姿勢推定 (測位) 絶対座標系 (標準) Vehicle.CurrentLocation	イベント	Status (時定数小)	onStatusChanged0	なし	getStatus0 と同一のペイロードを push 配信	publish/subscribe 実装。QoS と周期はバインディング依存。					
位置・姿勢推定 (測位) 道路座標系 Vehicle.CurrentLocation.RoadCoordinates	サービス スコール	Status (時定数小)	getRoadCoordinates0	なし	<ul style="list-style-type: none"> LineId (O) 現在の車線情報 Longitude (O) 経路上の進行方向位置 LongitudeUncertainty (O) 経路上の進行方向位置 誤差 LateralPosition (O) 経路上の横方向位置 LateralPositionUncertainty (O) 経路上の横方向位置 誤差 Timestamp (M) タイムスタンプ (VSS) DataQualifier (M) 	道路地図共有が前提の拡張 API。未対応時は Unavailable。			TBD		
位置・姿勢推定 (測位) 絶対座標系 (標準) Vehicle.CurrentLocation	イベント	Status (時定数小)	onRoadCoordinatesChanged0	なし	getRoadCoordinates0 と同一のペイロードを push 配信	publish/subscribe 実装。QoS と周期はバインディング依存。					

