

접수일 :

## ITS 단체표준 ~~(제정)~~, 개정) 제안서

ITS 표준총회 운영규칙 제12조에 의하여 아래와 같이 표준의 (~~제정~~, 개정)을 신청합니다.

### 1. 제안자

- 1) 소속기관(사, 단체) 명칭 : (사)한국지능형교통체계협회
- 2) 대표자 성명 : 김학송
- 3) 연락책임자 및 연락처 : 박유경 / 031-478-0442
- 4) 주소 : 경기도 안양시 동안구 시민대로 401 대륭테크노타운 15차 601호

### 2. 제안표준명

(국문) 자율협력주행(Level 2)을 위한 동적정보시스템(LDM, Local Dynamic Map)의  
기본요구사항 및 교환정보 정의

(영문) Definition of LDM(Local Dynamic Map) Requirements and Data Exchange  
for Cooperative Automated Driving(Level 2)

### 3. 과제구분 ☒ 일반과제 ☐ 신속과제

신청일 2016년 10월 19일

신청인 박 유 경 

한국지능형교통체계협회장 귀하

### <첨부서류>

1. 표준의 (제정, 개정)에 관한 설명서 1부
2. 제안 표준초안(문서 및 파일) 각 1부
3. 지적재산권 및 관련자료 각 1부

※ 첨부서류의 2, 3항은 해당사항이 있을 시에만 첨부

## [첨부 1]

# 단체표준의 제정에 관한 설명서

### 1. 표준명

자율협력주행(Level 2)을 위한 동적정보시스템(LDM, Local Dynamic Map)의  
기본요구사항 및 교환정보 정의

Definition of LDM(Local Dynamic Map) Requirements and Data Exchange  
for Cooperative Automated Driving(Level 2)

### 2. 제안사유

자율주행차량(Level 2)의 인지범위 확장을 위해 위치기반의 실시간  
정보교환시스템이 필요하며, 자율협력주행 서비스 간 상호운용성을 위한  
동적정보시스템의 기능 및 데이터에 대한 표준 규격이 필요한 실정임. 이에 본  
표준에서는 자율주행에 이용 가능한 동적정보시스템(LDM)의 최소 기능  
요구사항, 정적 및 동적정보를 정의하고 정보연계 방안을 표준화하는 것을  
목적으로 함

- (정적정보) 차로, 표지 등 도로 및 시설물의 위치정보를 포함한  
정밀전자지도 기반 구현
- (동적정보) 차량센서 인지범위 이상의 정체, 돌발, 장애물 등 도로교통상황  
정보를 정밀전자지도 기반으로 제공하여 안전성 향상
- (정보연계) 정적, 동적 정보의 표준화된 연계 기술 개발을 통한  
차량-도로인프라간 협력 주행 지원

### 3. 추진경위

‘스마트 자율협력주행 도로시스템 개발’ 사업의 R&D 결과물을 기반으로  
표준화 추진 예정

### 4. 표준적용시기

일반과제로 제안하여 2018년 1/4분기 적용을 희망함

5. 표준의 종류 (국책과제 또는 포럼 활동의 결과물 등)

본 표준은 국토교통부의 「스마트 자율협력주행 도로시스템 개발」 연구  
결과물임

6. 준용표준

－ 해당사항 없음

나. 준용정도(체크)

- |                                    |                                    |
|------------------------------------|------------------------------------|
| <input type="checkbox"/> 100% 준용   | <input type="checkbox"/> 80% 이상 준용 |
| <input type="checkbox"/> 50% 이상 준용 | <input type="checkbox"/> 20% 이상 준용 |

다. 준용구분(체크)

- |                                 |                                  |                                 |
|---------------------------------|----------------------------------|---------------------------------|
| <input type="checkbox"/> 순수고유표준 | <input type="checkbox"/> 단일국제표준  | <input type="checkbox"/> 혼합국제표준 |
| <input type="checkbox"/> 국제포럼표준 | <input type="checkbox"/> 지역/국가표준 |                                 |

라. 준용표준과의 상이점

7. 지적재산권 관련 여부

가. 지적재산권의 종류 및 명칭

－ 해당사항 없음

나. 지적재산권 침해 정도(표준에 따른 장비 및 방식의 제조·사용 또는 응용  
등 관련성)

- |                             |                             |                                |
|-----------------------------|-----------------------------|--------------------------------|
| <input type="checkbox"/> 중요 | <input type="checkbox"/> 보통 | <input type="checkbox"/> 보통 이하 |
|-----------------------------|-----------------------------|--------------------------------|

8. 참조표준

－ ISO/TR 17424 Intelligent transport systems—Cooperative

---

systems—Status of the art of Local Dynamic Maps concepts

- ISO/TS 17931 Intelligent transport systems—Extension of map database specifications for Local Dynamic Map for applications of Cooperative ITS
- ISO/TS 18750 Intelligent transport systems—Cooperative systems—Definition of a global concept for Local Dynamic Maps

## 9. 적용대상 및 범위

자율주행차량(Level 2)을 위한 센터 및 차량의 동적정보시스템(LDM)을 적용 대상으로 하며, 동적정보시스템(LDM)의 기본적인 기능 요구사항과 정보교환에 대한 내용을 포함함

## 10. 주요골자(표준의 요약)

### 10.1 용어 정의

### 10.2 자율협력주행을 위한 동적정보시스템 개념 정의

### 10.3 자율협력주행을 위한 동적정보시스템 최소 요구사항 정의

### 10.4 자율협력주행을 위한 동적정보시스템 정보연계 절차 정의

### 10.5 부록. 자율협력주행 유스케이스 별 정보연계 절차

## 11. 기대효과

- 자율자동차의 센서로 인한 문제를 최소화하고 운전자의 주행안전성 향상시킴
- 향후 자율협력주행환경에서의 교통관리체계 운영을 위한 기초정보 저장, 관리, 제공을 위한 기반 마련

## 12. 기타 특기사항

- 해당사항 없음

※ 준용표준은 표준작성시 외국의 표준을 그대로 국문으로 옮겼을 경우에 해당하며, 참조표준은 표준작성시 참고한 표준을 말함