- Informační úrovni
- Výkonové úrovni
- Identifikace infrastruktur podporující tyto komunikace
- Specifikace kompatibilních rozhraní pro aplikace ATSVR
- Omezení specifikací na:
- Aplikační úrovni
- Provozní úrovni
- Uživatelské úrovni

2. Souvisící normy

Tato specifikace navazuje na první a třetí část tohoto souboru předběžných norem (CEN/TS 15213).

3. Termíny a definice

Pro účely této normy platí termíny a definice uvedené v CEN/TS 15213-1 a CEN/TS 15213-3.

Další termíny a zkratky z oboru ITS jsou obsaženy ve slovníku ITS terminology.

4. Symboly a zkratky

Pro účely této normy platí tyto zkratky:

4.1 DE-Detection Equipment – detekční zařízení

4.2 LEA- Law Enforcement Agency – orgán činný v trestním řízení

4.3 LR- Long Range – dlouhý dosah

4.4 OBE- On Board Equipment – palubní zařízení

4.5 SOC- System Operating Centre – operační centrum pokrádežového systému

4.6 SR- Short Range – krátký dosah

Další termíny a zkratky z oboru ITS jsou obsaženy ve slovníku ITS terminology (www. ITSterminology.org).

5 Požadavky na operace dlouhého dosahu

Tato kapitola popisuje architekturu systému ATSVR dlouhého dosahu (článek 5.1), proces systému ATSVR dlouhého dosahu (článek 5.2) a tři základní funkce systému ATSVR dlouhého dosahu (článek 5.3), jimiž jsou detekce registrovaných odcizených vozidel, lokalizace registrovaných odcizených vozidel a jejich identifikace mezi jinými pohybujícími se nebo stojícími vozidly. Kromě těchto základních funkcí kapitola uvádí nepovinnou funkci vzdáleného ovlivnění funkcí vozidla (v některých zemích je možné tuto funkci použít jen oprávněnými orgány na krátkou vzdálenost) a funkci indikace krádeže, kdy palubní zařízení OBE zašle upozornění operačnímu centru SOC.

6 Parametry systému sledování vozidel

Kapitola 6 popisuje parametry systému sledování vozidel, jakými jsou odolnost proti útoku (článek 6.1), kdy má vozidlo nainstalovanou skrytou anténu, dále požadavky na technickou vybavenost systému (článek 6.2), kdy je např. systém napájen z baterie vozidla, ale má k dispozici i náhradní baterii, která musí vydržet při svém aktivním provozu minimálně 5h, požadavky na aktivaci procesu systému ATSVR (článek 6.3), který mimo jiné uvádí, že aktivaci systému může spustit jen operační centrum SOC, které má dohodu s orgánem činným v trestním řízení (LEA) nebo s jiným operačním centrem SOC, který takovou dohodu má. Dále specifikace uvádí i požadavky na deaktivaci systému ATSVR (článek 6.4), požadavky na funkční specifikaci (článek 6.5), požadavky na detekci (článek 6.6), požadavky na informace o odcizeném vozidle, které mají být obsaženy v protokolu, požadavky na zkoušení systému akreditovanými zkušebními ústavy, požadavky na integritu odpovědi (článek 6.9) a znemožnění nesprávných operací (článek 6.10), jehož požadavky předcházejí zneužití systému.

Článek 6.11 popisuje management falešných alarmů, které mohou vzniknout při používání vozidla jeho vlastníkem. Článek 6.12 uvádí požadavky na kvalitu celého procesu, článek 6.13 na kvalitu informací, článek 6.14 na kvalitu zařízení, článek 6.15 na kvalitu výroby a článek 6.16 na kvalitu instalace zařízení. Článek 6.17 uvádí požadavek na napájení zařízení.

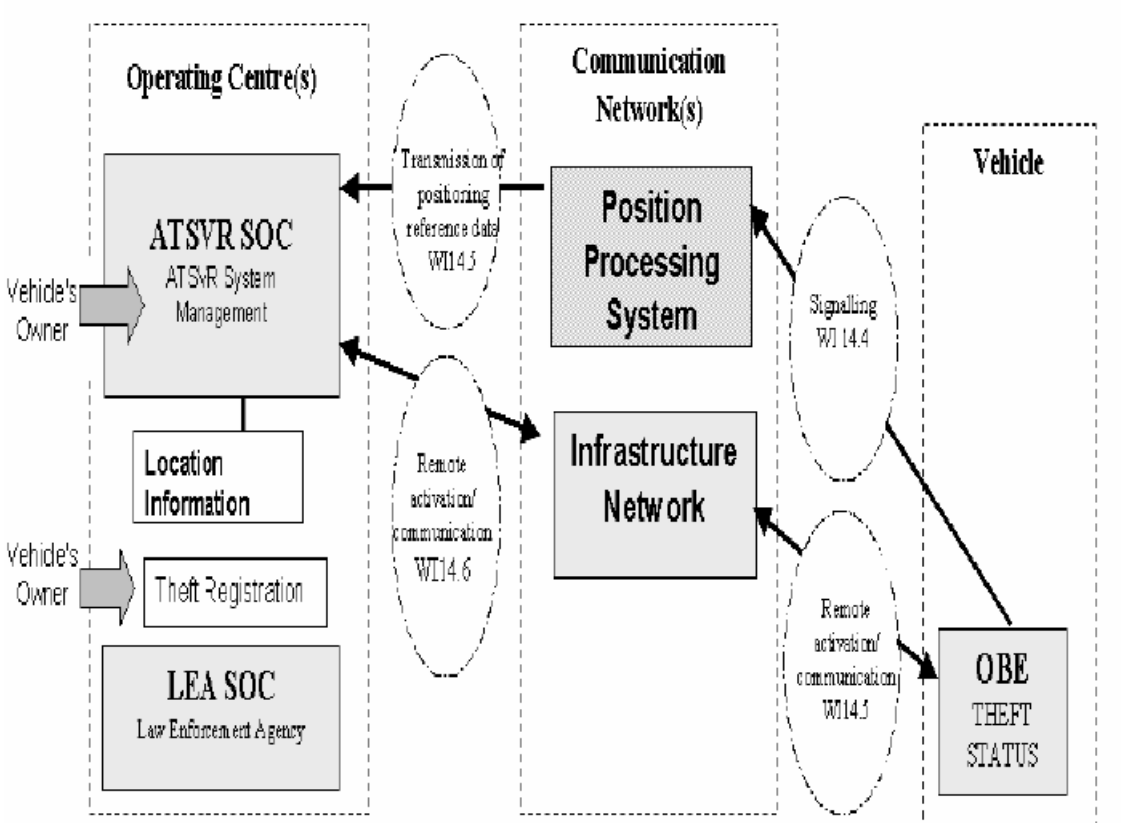
Článek 6.18 klade požadavky na bezpečnost uživatele vozidla a článek 6.19 na bezpečnost operátorů mobilního zařízení (policejních vozidel).

7 Požadavky na zabezpečení systému dlouhého dosahu LR

Kapitola 7 uvádí požadavky na zabezpečení systému dlouhého dosahu LR a to na zabezpečení komunikace (článek 7.1), zabezpečení uložených dat (článek 7.2), bezpečnost obsluhy (operátorů systému), zabezpečení, že radiová zařízení pracují na povolené frekvenci (článek 7.4) a požadavky na ochranu osobních dat (článek 7.5).

Příloha A (informativní) Příklady systémů dlouhého dosahu

Tato příloha uvádí 4 příklady systémů dlouhého dosahu pomocí obrázků, pro představu je uveden obrázek A.1.



Vysvětlivky:

1 Po nahlášení registrace odcizeného vozidla je OBE na dálku aktivováno (status odcizení ON) přes infrastrukturu sítě dlouhého dosahu

2 Po aktivaci OBE přenese signál, který umožňuje zpracovat systému svou polohu (polohu vozidla)

3 OBE zašle zprávy do operačního centra pokrádežového systému SOC přes infrastrukturu sítě dlouhého dosahu

4. OBE poskytne identifikaci dat odcizeného vozidla

5. OBE musí být deaktivováno po navrácení detekovaného vozidla

Obrázek A.1 – Detekce dlouhého dosahu signalizací s lokalizační funkcí přes komunikační síť

Příloha B (informativní) Legislativní otázky

Tato příloha uvádí požadavky na zařízení, která musí mít schválení typu a splňovat požadavky evropské směrnice EMC atd. Dále uvádí seznam směrnic a předpisů na radiové přenosy.

Souvisící normy

- CEN TS 15213-1 - Pokrádežové systémy pro navracení odcizených vozidel – Část 1:Referenční architektura a terminologie
- CEN TS 15213-2 - Pokrádežové systémy pro navracení odcizených vozidel – Část 2: Prvky běžné statutární zprávy
- CEN TS 15213-3 - Pokrádežové systémy pro navracení odcizených vozidel – Část 3: Rozhraní a systémové požadavky v systému spojení krátkého dosahu
- CEN TS 15213-5 - Dopravní telematika - Pokrádežové systémy pro navracení odcizených vozidel - Část 5: Rozhraní předávání zpráv
- CEN TS 15213-6 - Pokrádežové systémy pro navracení odcizených vozidel – Část 6: Zkušební postupy

Souvisící termíny

- architektura pokrádežových systémů dlouhého dosahu
- postup pokrádežového systému dlouhého dosahu
- základní funkce pokrádežového systému
- rozhraní krátkého dosahu
- identifikační funkce systémů dlouhého dosahu

- lokační funkce systémů dlouhého dosahu
- postup pokrádežového systému dlouhého dosahu
- rozhraní dlouhého dosahu
- operační centrum pokrádežového systému
- pokrádežový systém pro navracení odcizených vozidel
- funkce indikace odcizení
- status nebezpečí odcizení nebo poplachu OBE
- registrované odcizené vozidlo

© Silmos, s.r.o. 2018 - 2025. *Pomůžeme Vám se zorientovat v oboru Dopravní telematiky a najít správnou normu.*