

KARTE ZA AUTONOMNA VOZILA



Autonomno vozilo, također vozilo bez vozača, je vozilo koje raspoznaje okolinu u kojoj se nalazi i kreće se kroz nju samostalno ili uz malu pomoć vozača. Služi se sensorima za raspoznavanje okoline: radarima, lidarima, sonarima, GPS-om i inercijalnim mjernim jedinicama (Wikipedija 2020). Takva vozila nazivaju se i inteligentna vozila (*intelligent vehicle*) (Kim i dr. 2018). Autonomna vozila zahtijevaju i karte posebno oblikovane za takva vozila.

Karte za autonomna vozila nazivaju se na engleskom *high definition maps* ili *HD maps*. To su vrlo precizne digitalne replike (do milimetra) okruženja u kojem se vozilo kreće. Omogućuju računalima u vozilu da u stvarnom vremenu analiziraju okolinu i komuniciraju s njom i time pružaju vozilima sve potrebne informacije za sigurnu i učinkovitu navigaciju cestom (Jakarto 2020). *Google Scholar* pronalazi 83 rada koji u naslovu imaju sintagmu *high definition map* i 1280 radova koji tu sintagmu sadrže u tekstu.

Iako u naslovu svojeg članka imaju sintagmu *high-definition map*, Poggenhans i dr. (2018) za karte koje omogućuju sigurnu visoko automatiziranu vožnju, čak i u središtima velikih gradova, predlažu termin *highly automated driving (HAD) map*, tj. karta za visoko automatiziranu vožnju.

Literatura

- Jakarto (2020): Advanced HD mapping for self-driving vehicles, <https://www.jakarto.com/en/hd-map>, (1. 10. 2020.).
- Kim, C., Cho, S., Sunwoo, M., Jo, K. (2018): Crowd-Sourced Mapping of New Feature Layer for High-Definition Map, *Sensors*, 18, 4172, doi:10.3390/s18124172, (3. 10. 2020.).
- Poggenhans, F., Pauls, J-H., Janosovits, J., Orf, S., Naumann, M., Kuhnt, F., Mayr, M. (2018): Lanelet2: A high-definition map framework for the future of automated driving, 21st International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC), Maui, HI, USA, <https://ieeexplore.ieee.org/document/8569929>, (3. 10. 2020.).
- Wikipedija (2020): Autonomno vozilo, https://hr.wikipedia.org/wiki/Autonomno_vozilo, (3. 10. 2020.).

Nedjeljko Frančula