DIN EN ISO 19141:2009-12 (D)

Geoinformation - Schema für sich bewegende Objekte (ISO 19141:2008); Deutsche Fassung EN ISO 19141:2009

Inhalt

Seite

Vorwort 4

1 Anwendungsbereich 5

2 Konformität 5
2.1 Konformitätsklassen 5
2.2 Anforderungen 6

3 Normative Verweisungen 6

4 Begriffe und Abkürzungen 7
4.1 Begriffe 7
4.2 Abkürzungen 10

5 Paket „Moving Features“ 10
5.1 Semantik 10
5.2 Paketaufbau 12
5.3 Klassenhierarchie 12

6 Paket „Geometry Types“ 13
6.1 Paketsemantik 13
6.2 Typ „MF_OneParamGeometry“ 14
6.3 Typ „MF_TemporalGeometry“ 16
6.4 Typ „MF_Trajectory“ 17
6.5 Typ „MF_TemporalTrajectory“ 19
6.6 Klasse „MF_PositionExpression“ 25
6.7 Typ „MF_SecondaryOffset“ 26
6.8 Typ „MF_MeasureFunction“ 26

7 Paket „Prism Geometry“ 27
7.1 Paketaufbau 27
7.2 CodeList „MF_GlobalAxisName“ 28
7.3 Typ „MF_LocalGeometry“ 31
7.4 Typ „Prismengeometrie“ 33
7.5 Typ „MF_RigidTemporalGeometry“ 35
7.6 Typ „MF_RotationMatrix“ 36
7.7 Typ „MF_TemporalOrientation“ 36

8 Sich bewegende Features in Anwendungsschemata 37
8.1 Einleitung 37
8.2 Darstellung der räumlichen Merkmale sich bewegender Features 37
8.3 Assoziationen sich bewegender Features 37
8.4 Operationen sich bewegender Features 38

Anhang A (normativ) **Abstrakte Prüffolge** 39
A.1 Anwendungsschemata für den Datentransfer 39
A.2 Anwendungsschemata für Daten mit Operationen 39

Anhang B (informativ) **UML-Notation** 41
B.1 Einleitung 41
B.2 Klasse 41
B.3 Stereotyp 41
B.4 Attribute 42
B.5 Operation 43
B.6 Einschränkung 43
B.7 Anmerkung 43

B.8 Assoziation **43**
B.9 Rollenname **44**
B.10 Multiplizität **44**
B.11 Navigierbarkeit **45**
B.12 Aggregation **45**
B.13 Komposition **45**
B.14 Abhängigkeitsbeziehung **45**
B.15 Generalisierung **46**
B.16 Realisierung **46**

Anhang C (informativ) **Interpolation zwischen Orientierungen** **47**
C.1 Einleitung **47**
C.2 Euler-Rotation und Gimbal Lock **48**
C.3 Interpolation zwischen zwei Orientierungsmatrizen **49**
C.4 Interpolation zwischen weiteren Orientierungsdarstellungen **51**
C.5 Interpolationsbeispiel **52**

Literaturhinweise **56**