

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