

Bijlage G

Beschrijving van de JSON definitie m.b.t. aanleveren voertuiginformatie. aan het NIPV Voertuig Positie Server (VPS) systeem

Er dient gebruik te worden gemaakt van de ondersteunde aansluitprotocollen voor VPS:

- Advanced Message Queuing Protocol (AMQP): ondersteunt Web Sockets en biedt de hoogste throughput
- Service Bus Messaging Protocol (SBMP): SDK beschikbaar voor .NET applicaties
- API via rest/HTTP

JSON definitie van de Voertuig Positie berichten, aanbieders dienen in dit formaat posities van de voertuigen met de frequentie van 1 maal per seconde (1 Hz) aan te leveren:

In onderstaande figuur een beschrijving van de op dit moment laatste JSON definitie m.b.t. aanleveren van voertuiginformatie aan het NIPV Voertuig Positie Server (VPS) systeem. Indien gedurende deze aanbestedingsprocedure een vernieuwde versie dient te worden gehanteerd, zal deze door de veiligheidsregio's worden aangeleverd.

```
1 | {
2 |   "$schema": "https://json-schema.org/draft/2020-12/schema",
3 |   "$id": "https://vps.nipv.nl/binnenkomende-voertuigpositie.schema.json",
4 |   "title": "Binnenkomende Voertuig Positie",
5 |   "description": "De positie van een voertuig die wordt aangeboden aan VPS",
6 |   "type": "object",
7 |   "properties": {
8 |     "VoertuigUid": {
9 |       "description": "Uniek voertuig identificatie nummer, bekend als roepnaam/roepnummer. De eerste 2 posities bevatten het regionummer",
10 |      "type": "string"
11 |    },
12 |    "Tijdstip": {
13 |      "description": "Tijdstip van de Voertuig Positie bepaling in ISO 8601 formaat, inclusief fracties van seconden en tijdzone. Voorbeeld: 2012-04-23T18:25:43.511Z",
14 |      "type": "string"
15 |    },
16 |    "Bron": {
17 |      "description": "Bronstelsel van de voertuig positie",
18 |      "type": "string"
19 |    },
20 |    "X": {
21 |      "description": "Horizontale positie van het voertuig, standaard als Breedtegraad in WGS84, of anders volgens opgegeven CoördinaatStelsel",
22 |      "type": "number"
23 |    },
24 |    "Y": {
25 |      "description": "Verticale positie van het voertuig, standaard als Lengtegraad in WGS84, of anders volgens opgegeven CoördinaatStelsel",
26 |      "type": "number"
27 |    },
28 |    "CoördinaatStelsel": {
29 |      "description": "Coördinaat stelsel, standaard in WGS84, anders 4326 of 28992",
30 |      "type": "number"
31 |    },
32 |    "Snelheid": {
33 |      "description": "Snelheid van het voertuig in kilometer per uur",
34 |      "type": "number"
35 |    },
36 |    "Richting": {
37 |      "description": "Richting van het voertuig in graden oost-om",
38 |      "type": "number"
39 |    },
40 |    "VoertuigSoort": {
41 |      "description": "Primaire rol van het voertuig, o.a. bedoeld voor de grafische weergave van het voertuig (als icoon). Voorbeeld: TS (Tankauto Spuit)",
42 |      "type": "string"
43 |    },
44 |    "IsDynamischAlarm": {
45 |      "description": "Is geschikt voor dynamisch alarm, true/false",
46 |      "type": "boolean"
47 |    },
48 |    "IsZichtbaar": {
49 |      "description": "Is het voertuig zichtbaar, true/false. Alleen de Meldkamer toepassingen ontvangen onzichtbare voertuigen.",
50 |      "type": "boolean"
51 |    },
52 |    "TalkingTraffic": {
53 |      "description": "Is de voertuig positie geschikt voor Talking Traffic, true/false",
54 |      "type": "boolean"
55 |    }
56 |  },
57 |   "required": [
58 |     "VoertuigUid",
59 |     "Tijdstip",
60 |     "Bron",
61 |     "X",
62 |     "Y",
63 |     "VoertuigSoort"
64 |   ]
65 | }
```