

NDW Location Services

NLS is de naam die NDW hanteert voor het specialisme dat we samengebracht hebben in een apart team. In dit team worden alle geo-gebaseerde bestanden verzameld, updates hiervan verwerkt en gedistribueerd naar andere applicaties.

Bovendien biedt NLS vooral ook faciliteiten aan andere applicaties binnen en buiten NDW om met behulp via een zogenaamde API (een Application Programming Interface) routes op te vragen.

De activiteiten van NLS zijn daarmee niet altijd op de voorgrond aanwezig, maar worden wel breed ingezet: vaak wordt bij het matchen van gemeten gegevens op kaarten ongemerkt een dienst van NLS gebruikt.

Typische activiteiten die binnen het specialisme vallen zijn het ontwikkelen en onderhouden van map matching algoritmes en routerings algoritmes, maar ook het onderhoud op applicaties voor het beheer van VILD locatiegegevens en CBM.

Map Matching

Map matching is de term die gebruikt wordt voor het aanpakken van het probleem hoe je gemeten locatiegegevens, zoals GPS-gegevens, relateert aan een bestaand model van een netwerk van wegen.

Deze gegevens kunnen dan geprojecteerd worden op een kaart. Hierbij kunnen zich ingewikkelde problemen voordoen.

Om de map matching te kunnen uitvoeren worden dan ook vaak complexe algoritmes gebruikt, vandaar dat dit in een specialisme is ondergebracht.



Routeringsalgoritmes

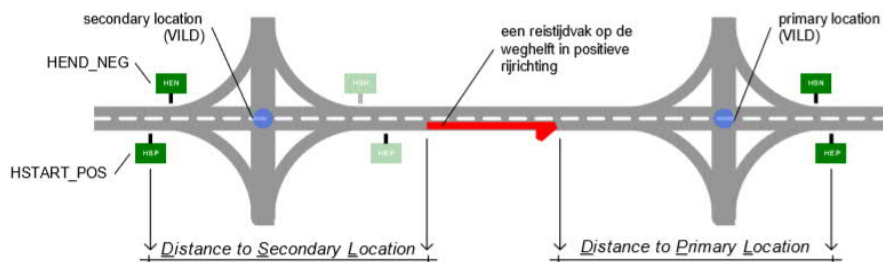
Routeringsalgoritmes worden gebruikt om te bepalen wat een mogelijke en/of beste route is van een begin naar een eindpunt in (een model van) een netwerk van wegen.

Hier spelen veel factoren een rol, zoals éénrichtingsverkeer. Maar bij NLS worden ook versies en historie bijgehouden van de gegevens, zodat het ook mogelijk is om een historische analyse te doen of een bepaalde route mogelijk was in het verleden (was er bv. op een gegeven moment een blokkade?).

VILD (VerkeersInformatie Locatie Database)

VILD is een basisbestand met gedetailleerde locatiegegevens over de Nederlandse A- en N-wegen en bevat lijn-, punt- en gebiedsgegevens. In het basisbestand zijn dan ook herkenningspunten voor weggebruikers opgenomen zoals brugnamen, parkeerplaatsen etcetera.

Het beheer van VILD valt vanaf 2022 bij NDW en NLS bouwt een applicatie om deze gegevens te beheren en zal deze daarna onderhouden.



CBM

Het doel van CBM is het beheren van measurement sites

- AVG (Actuele VerkeersGegevens)
- Sites voor reistijd berekening gebaseerd op Floating Car Data (FCD)

Het wordt ook gebruikt om service providers en andere NDW systemen te voorzien van shapfiles met gecorrigeerde geometriegegevens van alle sites. Hiervoor worden verschillende kaarten gebruikt:

- Open Street Map (OSM)
- Bemobile Basemap (voor de floating car data)
- Nationaal WegenBestand (NWB)
- VerkeersInformatie LocatieDatabase (VILD)

