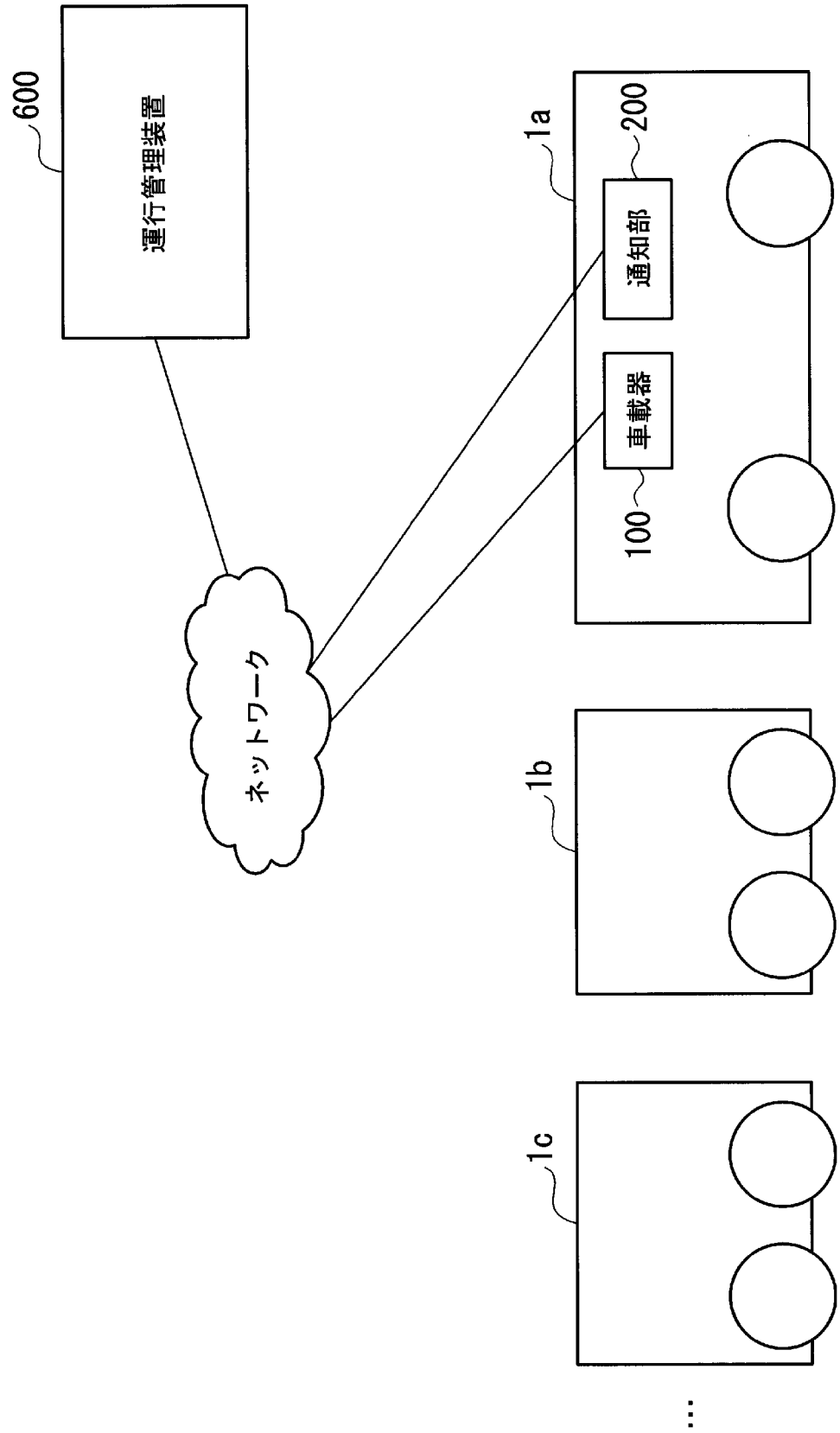
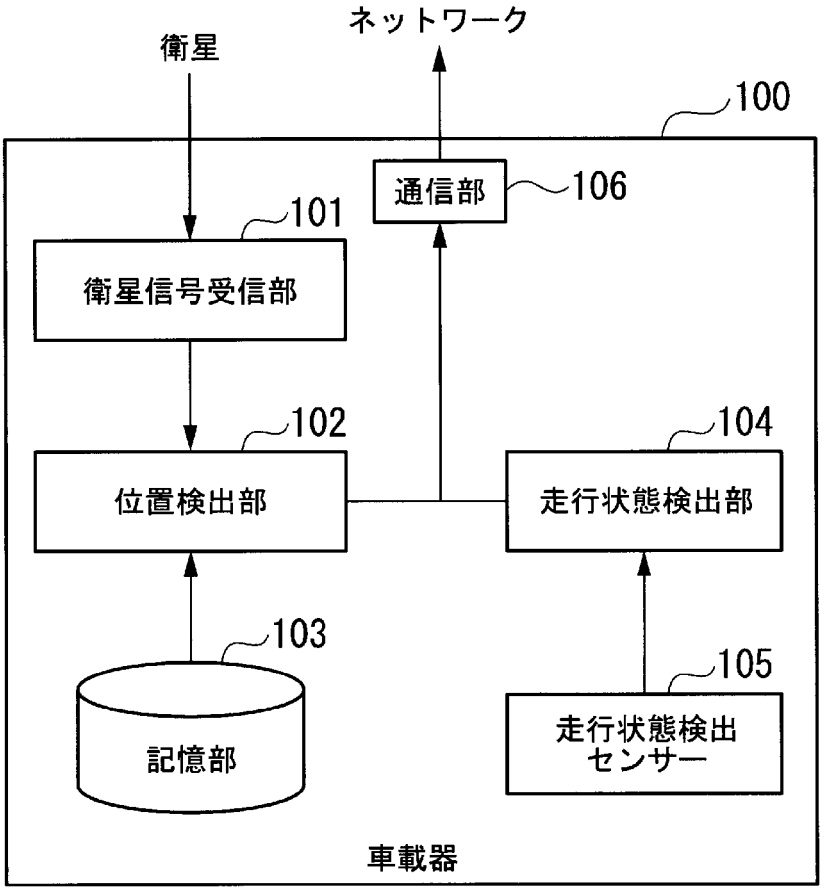
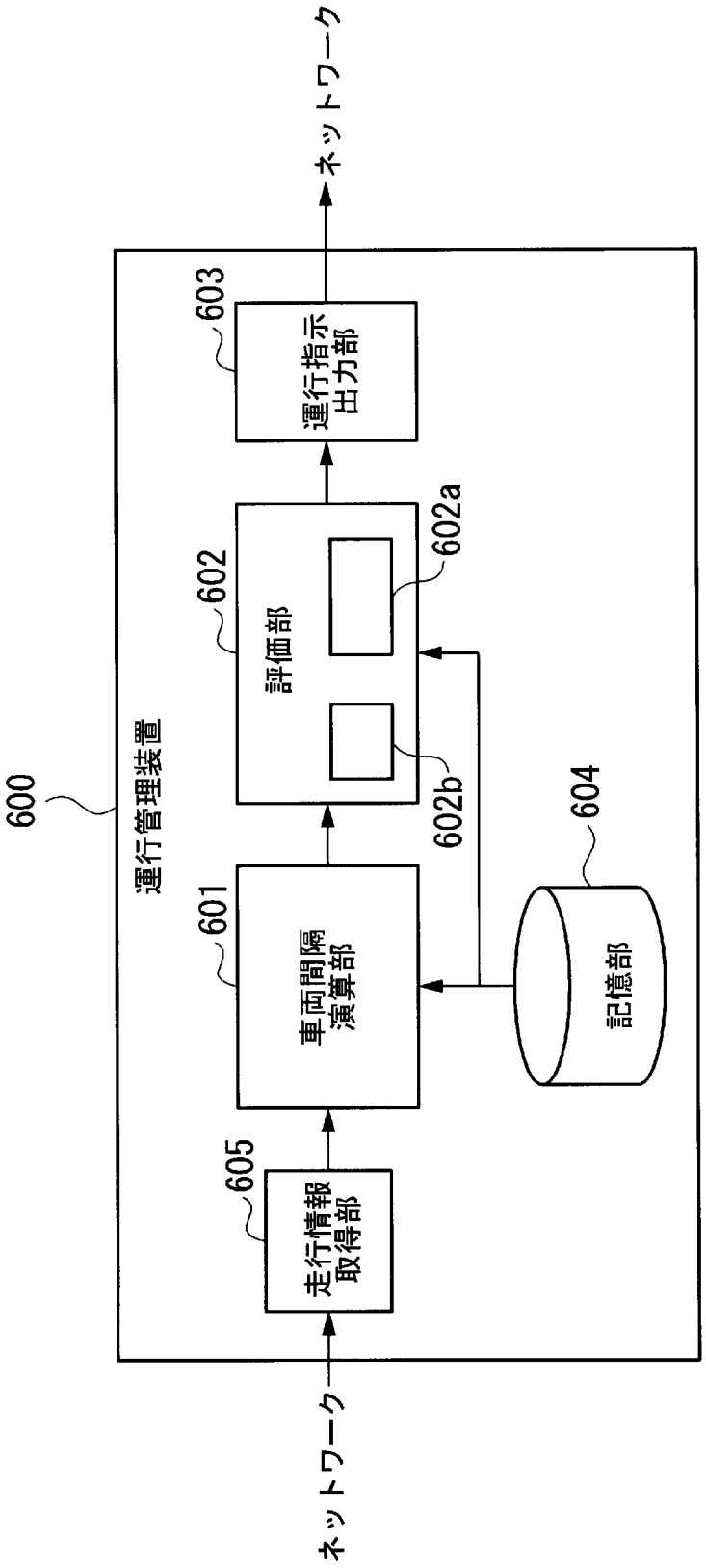
[図1]



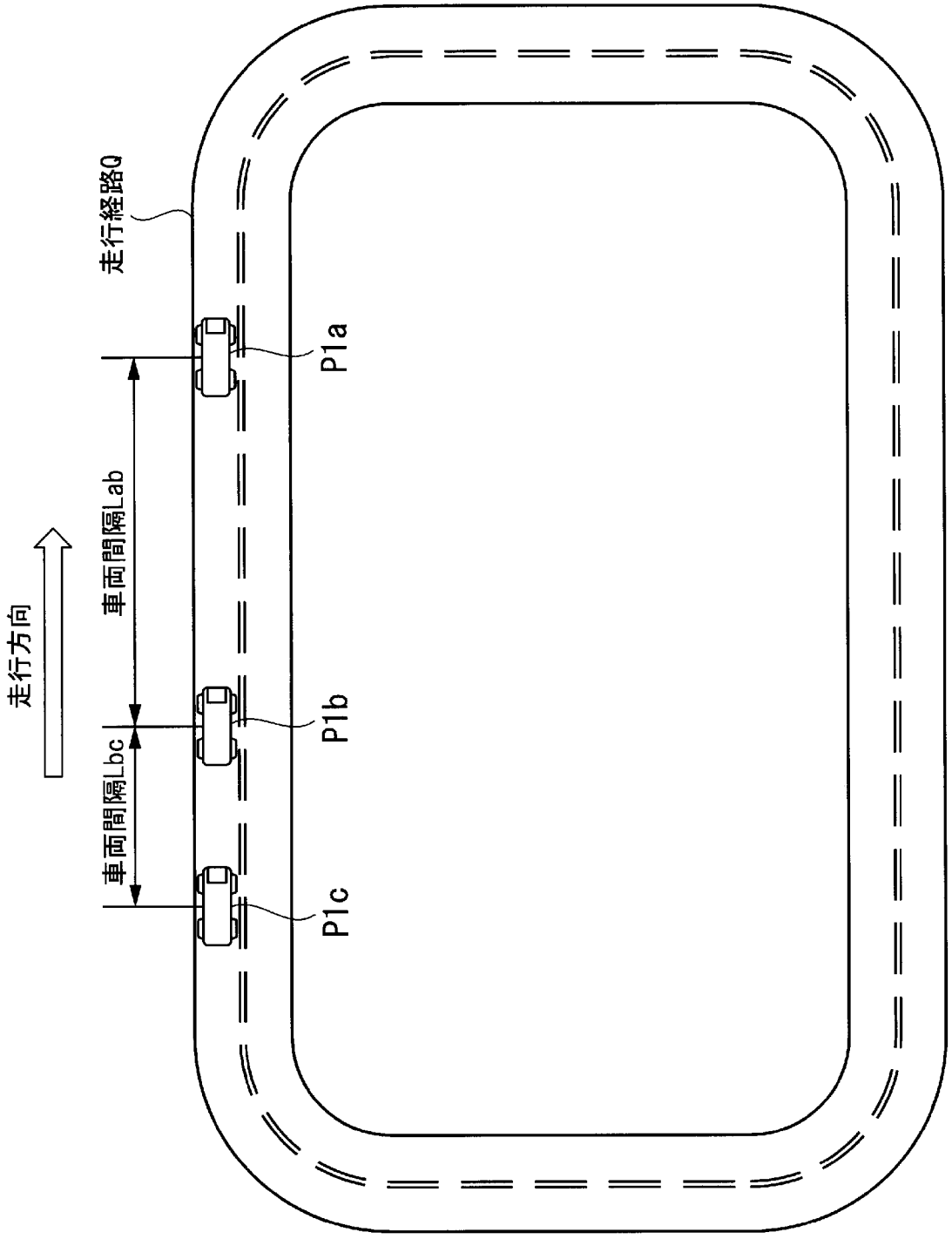
[図2]


ネットワーク
衛星
100
通信部
106
101
衛星信号受信部
102
104
位置検出部
走行状態検出部
103
105
記憶部
走行状態検出
センサー
車載器

[図3]


ネットワーク
600
運行管理装置
603
運行指示出力部
602
評価部
602a
602b
601
車両間隔演算部
604
記憶部
605
走行情報取得部
ネットワーク

[図4]

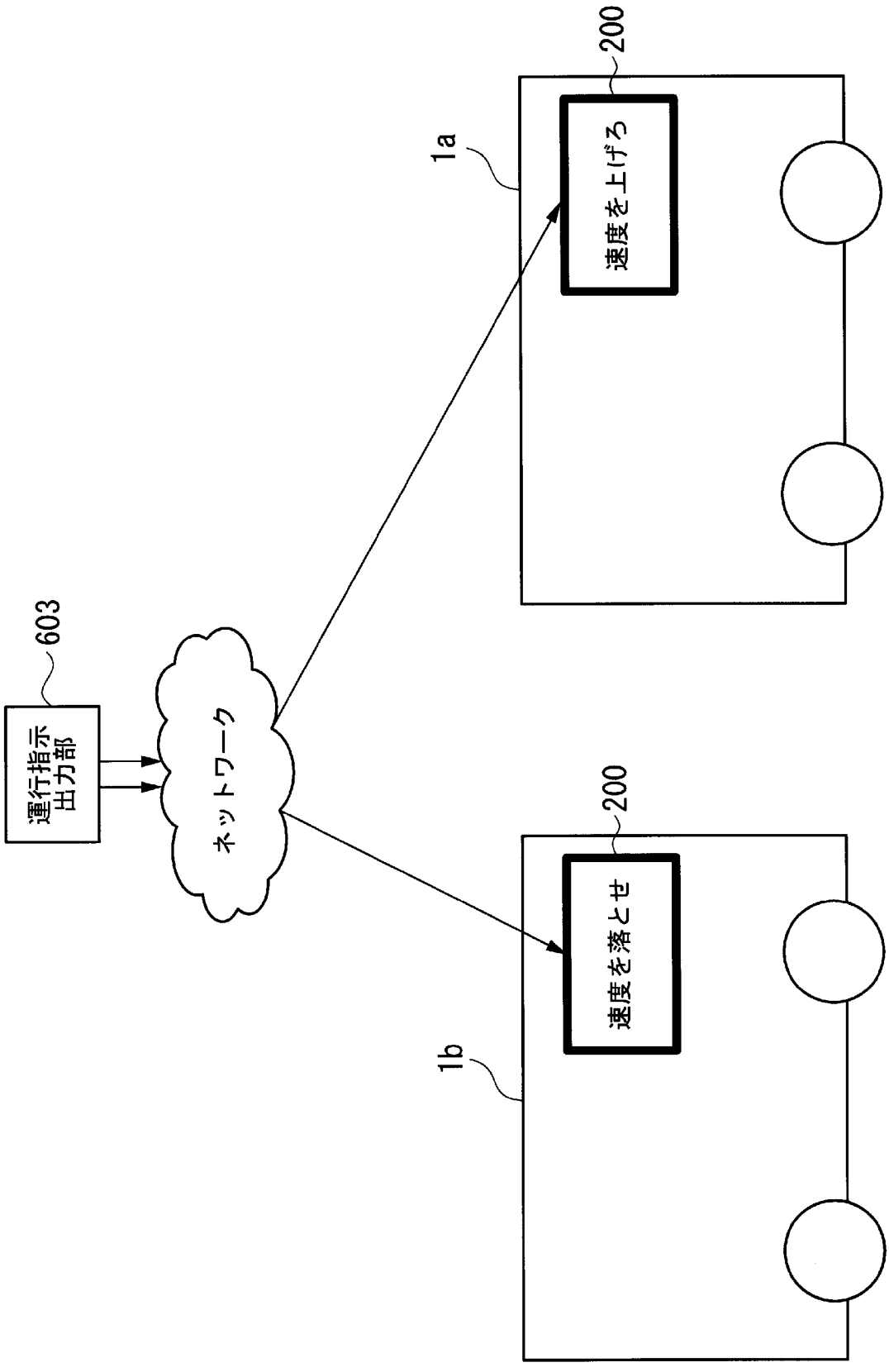


[図5]

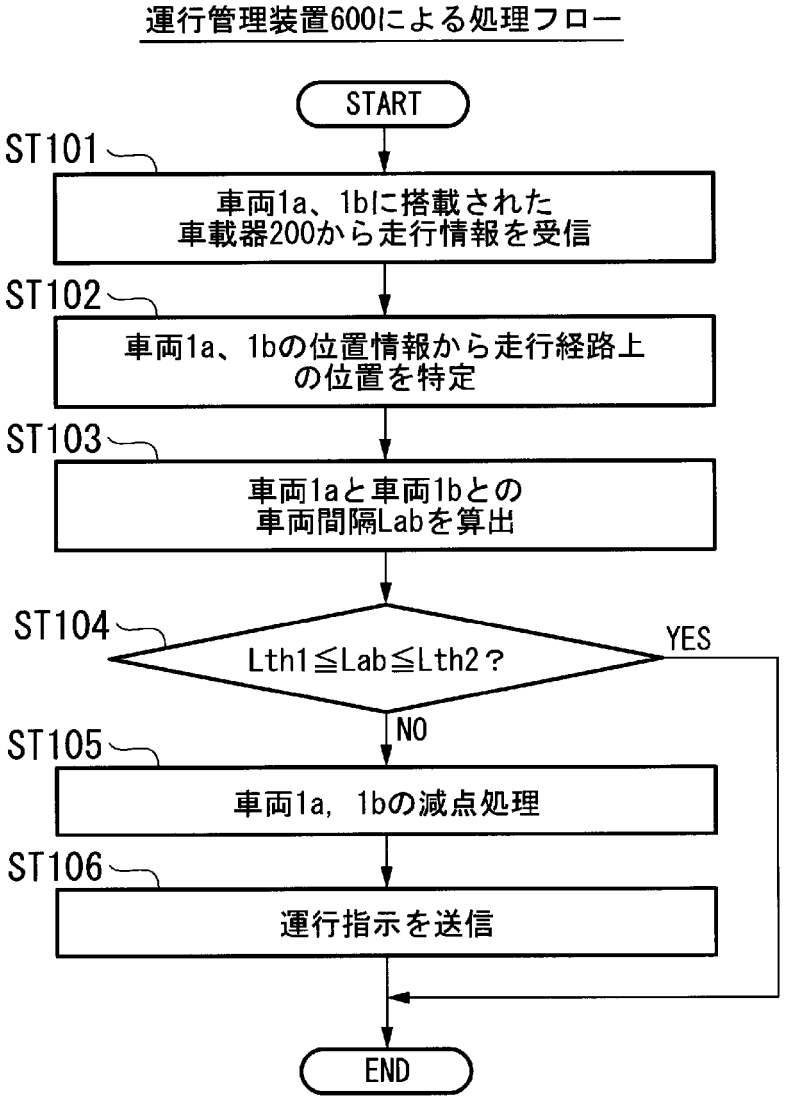
＜評価テーブル＞

車両番号	評価点
1号車(車両1a)	-5
2号車(車両1b)	-5
3号車(車両1c)	0
・ ・ ・	・ ・ ・

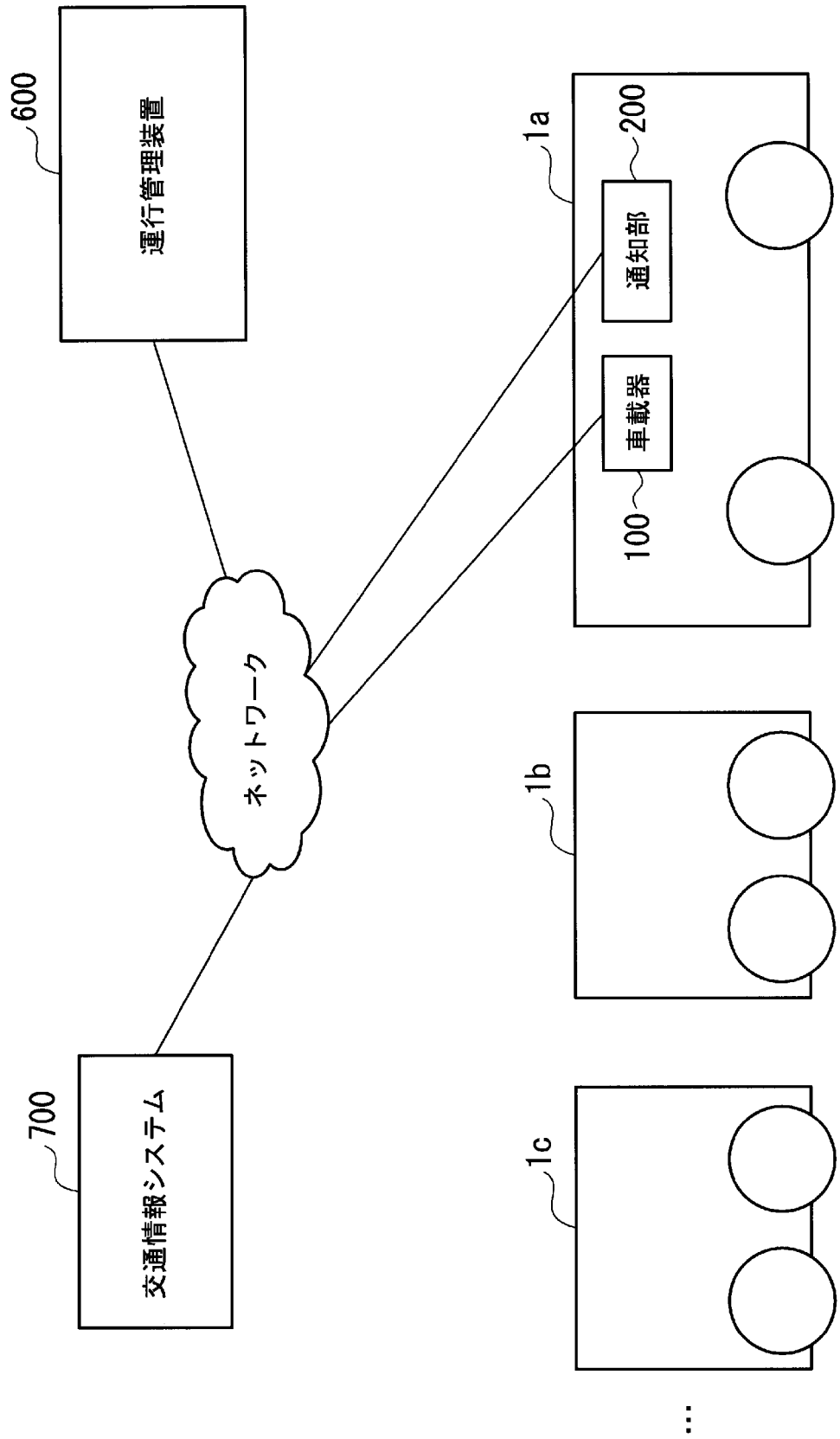
[図6]



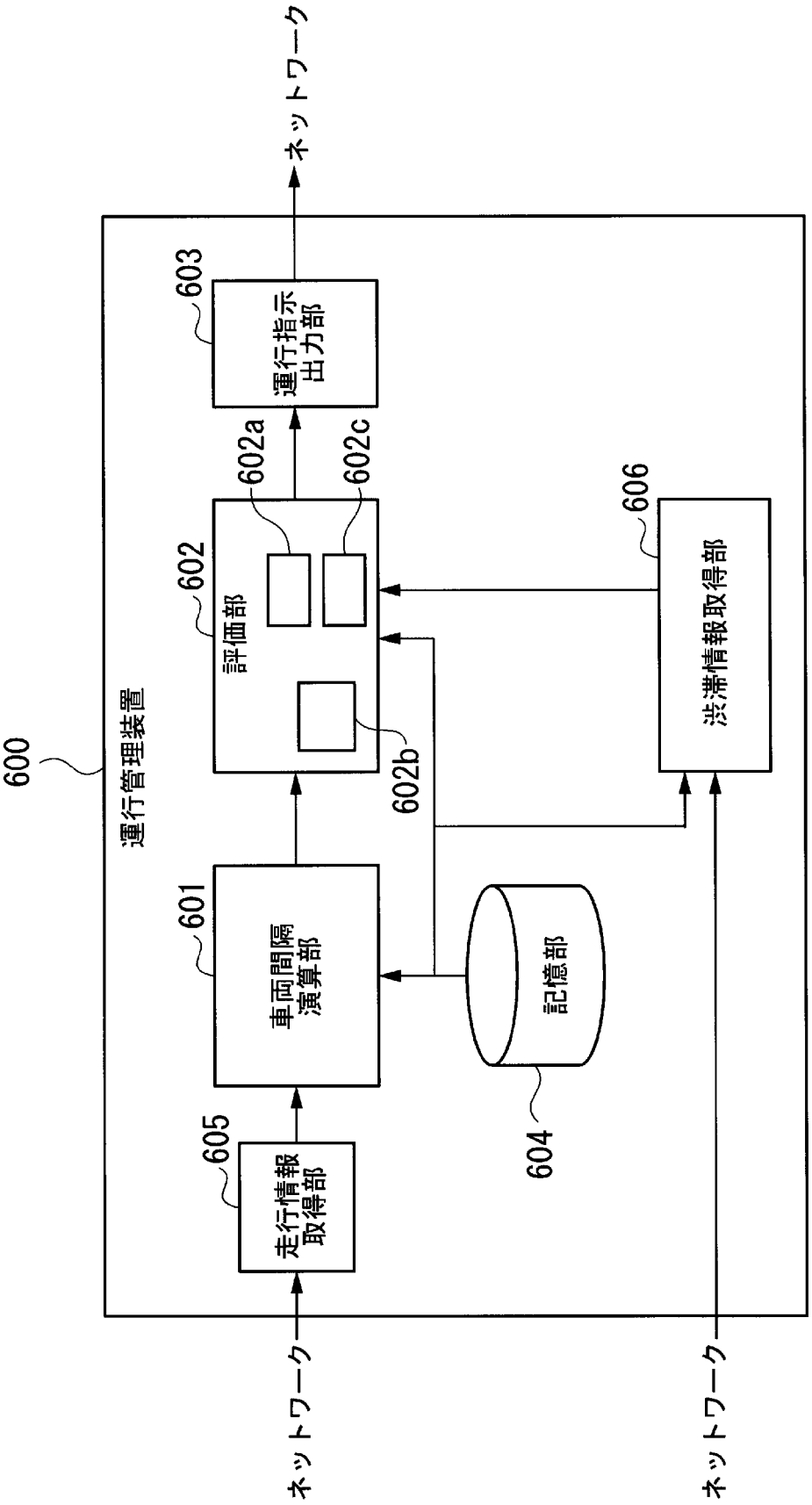
[図7]


運行管理装置600による処理フロー
START
ST101
車両1a、1bに搭載された
車載器200から走行情報を受信
ST102
車両1a、1bの位置情報から走行経路上
の位置を特定
ST103
車両1aと車両1bとの
車両間隔Labを算出
ST104
Lth1≦Lab≦Lth2？
YES
NO
ST105
車両1a，1bの減点処理
ST106
運行指示を送信
END

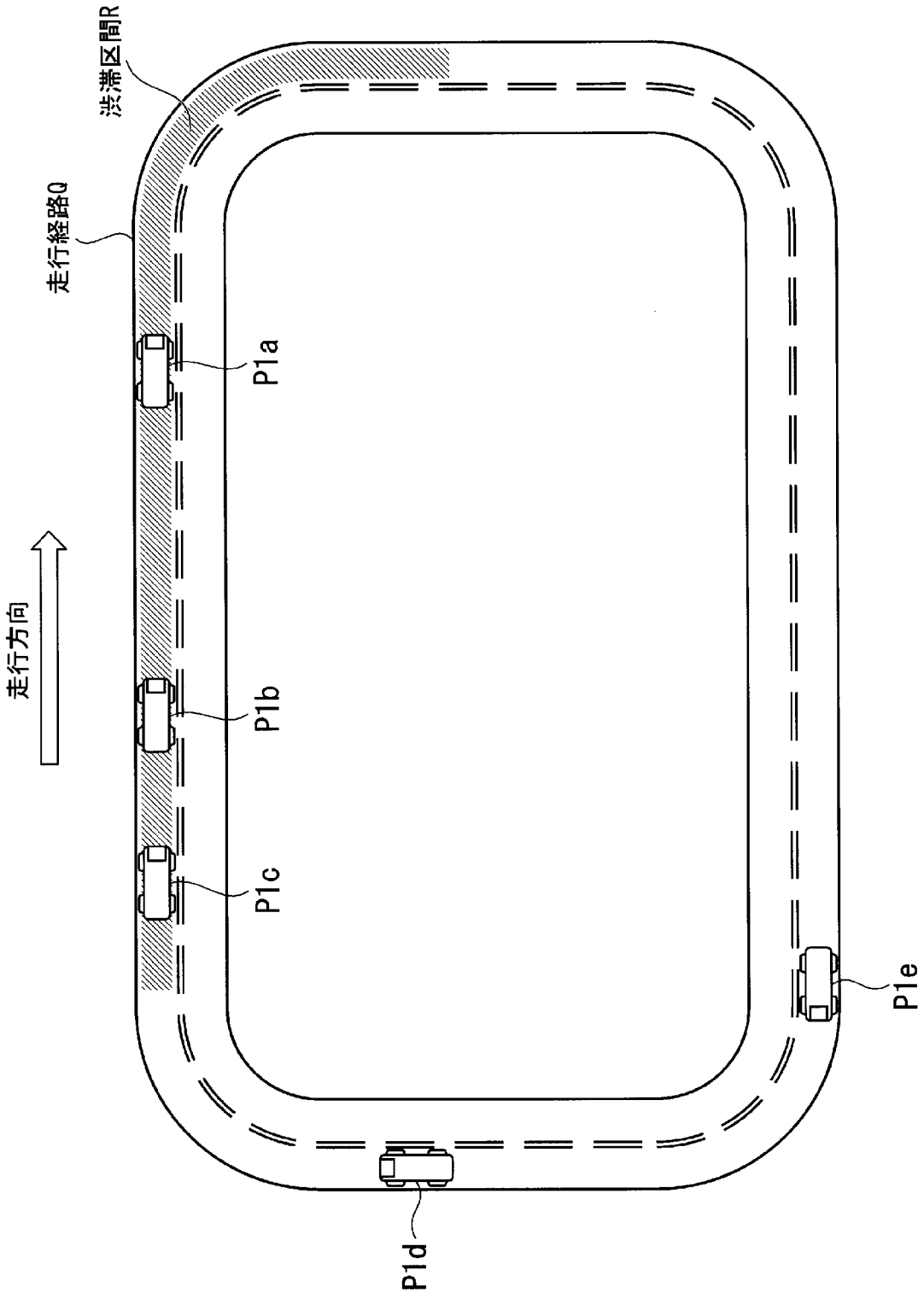
[図8]



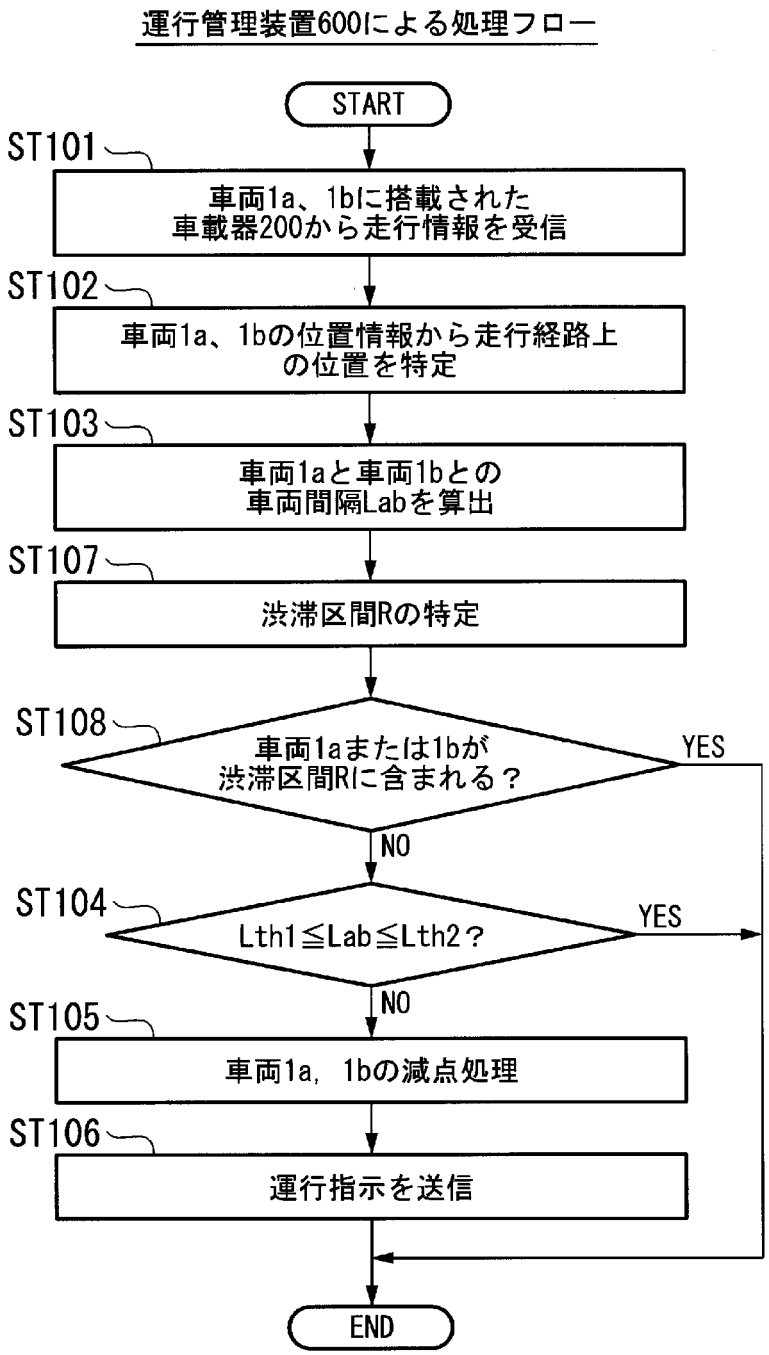
[図9]


ネットワーク
603
運行指示出力部
602a
602c
602
評価部
606
渋滞情報取得部
600
運行管理装置
602b
601
車両間隔演算部
記憶部
605
走行情報取得部
604
ネットワーク
ネットワーク

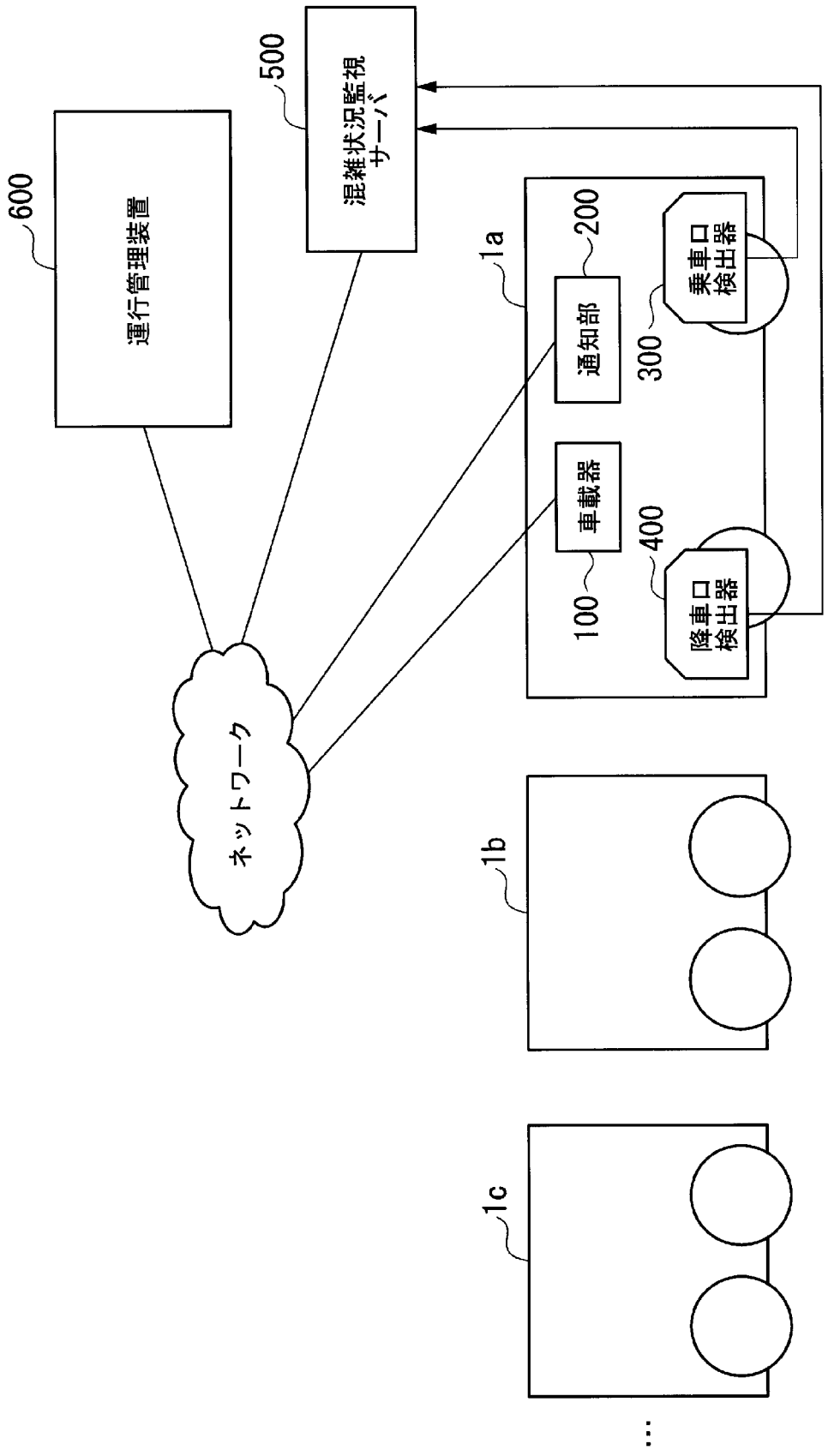
[図10]



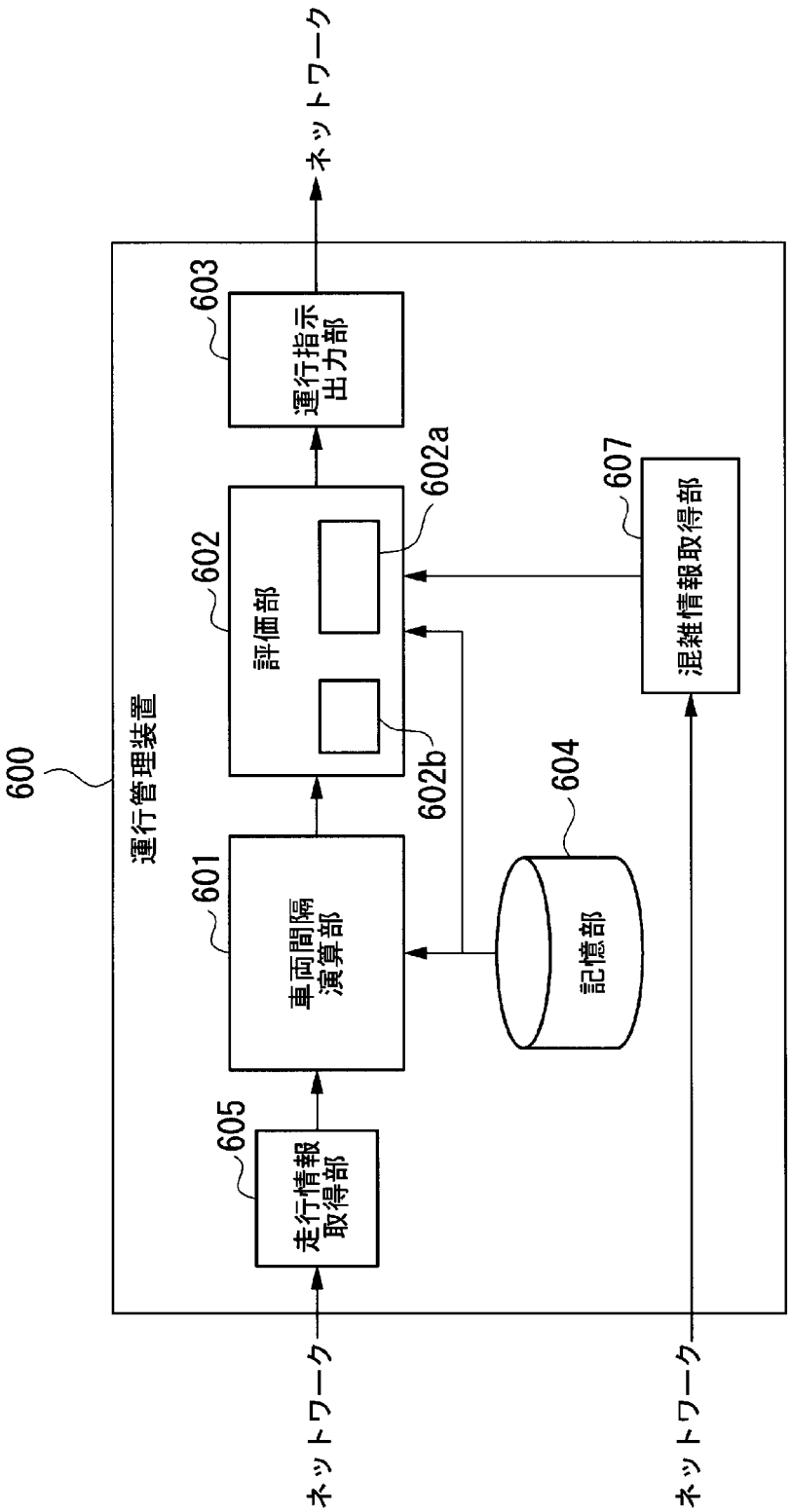
[図11]


運行管理装置600による処理フロー
START
ST101
車両1a、1bに搭載された
車載器200から走行情報を受信
ST102
車両1a、1bの位置情報から走行経路上
の位置を特定
ST103
車両1aと車両1bとの
車両間隔Labを算出
ST107
渋滞区間Rの特定
ST108
車両1aまたは1bが
渋滞区間Rに含まれる？
YES
NO
ST104
Lth1≦Lab≦Lth2？
YES
NO
ST105
車両1a，1bの減点処理
ST106
運行指示を送信
END

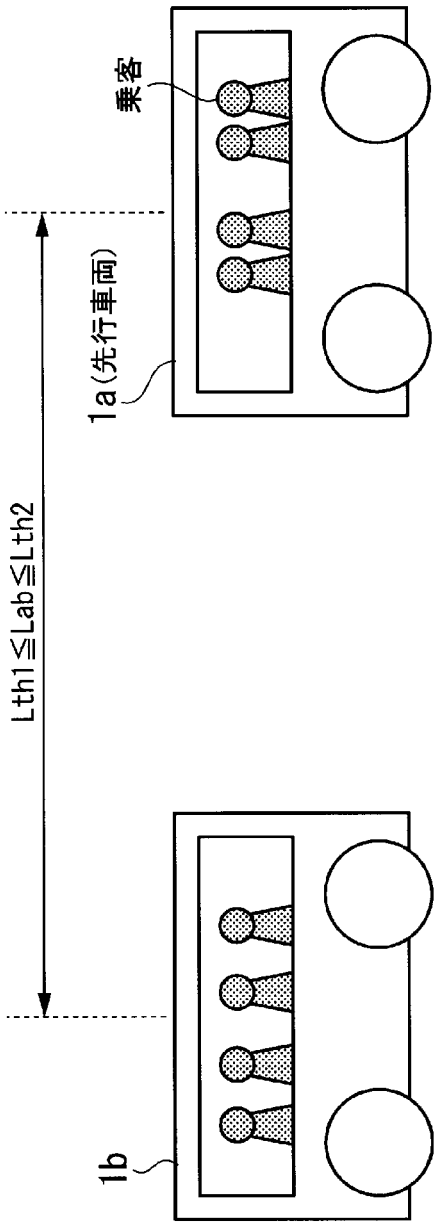
[図12]


600
運行管理装置
500
混雑状況監視
サーバ
ネットワーク
1a
200
通知部
300
乗車口
検出器
車載器
100
400
降車口
検出器
1b
1c
…

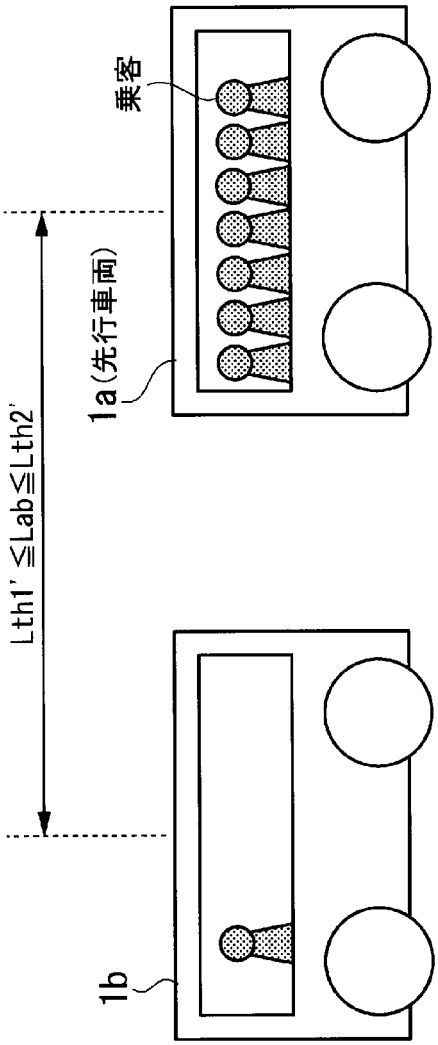
[図13]


ネットワーク
600
運行管理装置
603
運行指示
出力部
602
評価部
602a
602b
607
混雑情報取得部
601
車両間隔
演算部
604
記憶部
605
走行情報
取得部
ネットワーク
ネットワーク

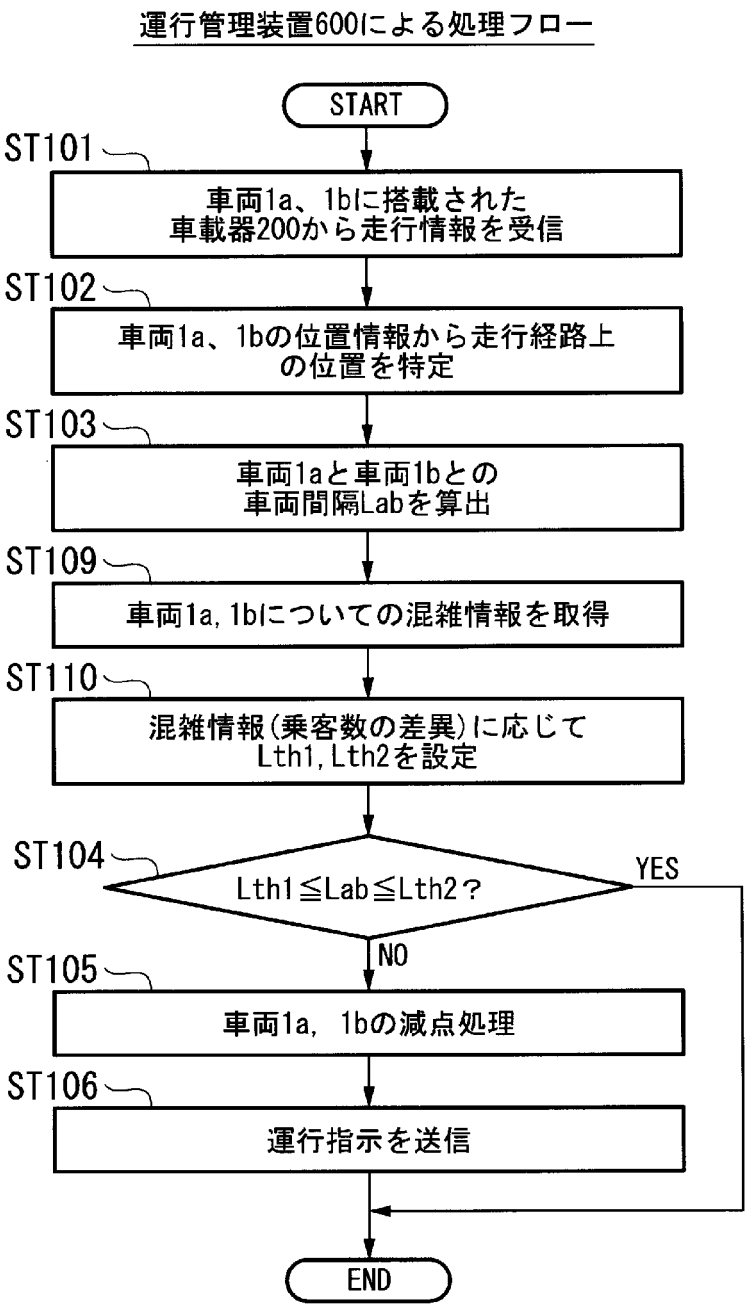
[図14A]



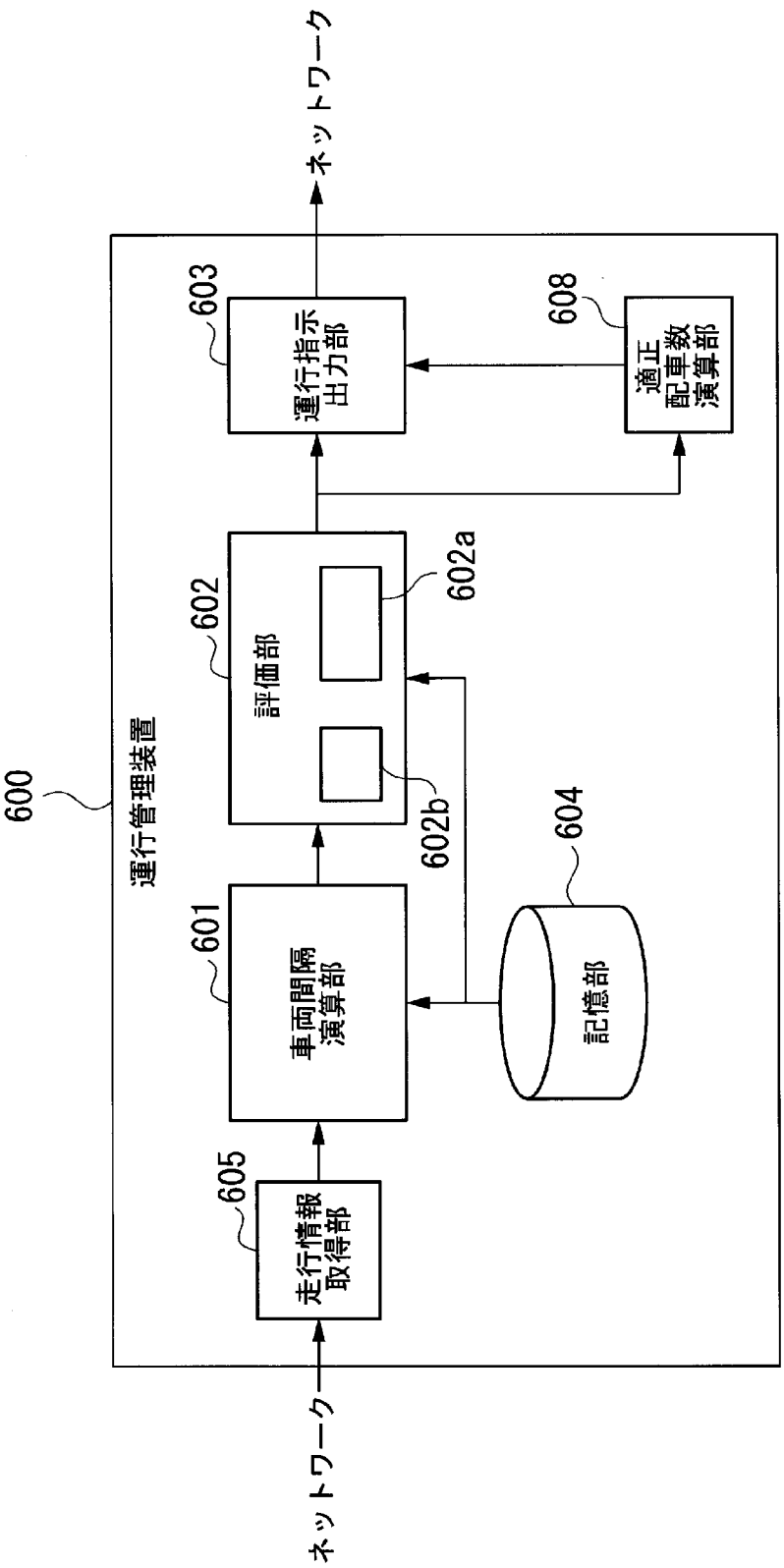
[図14B]



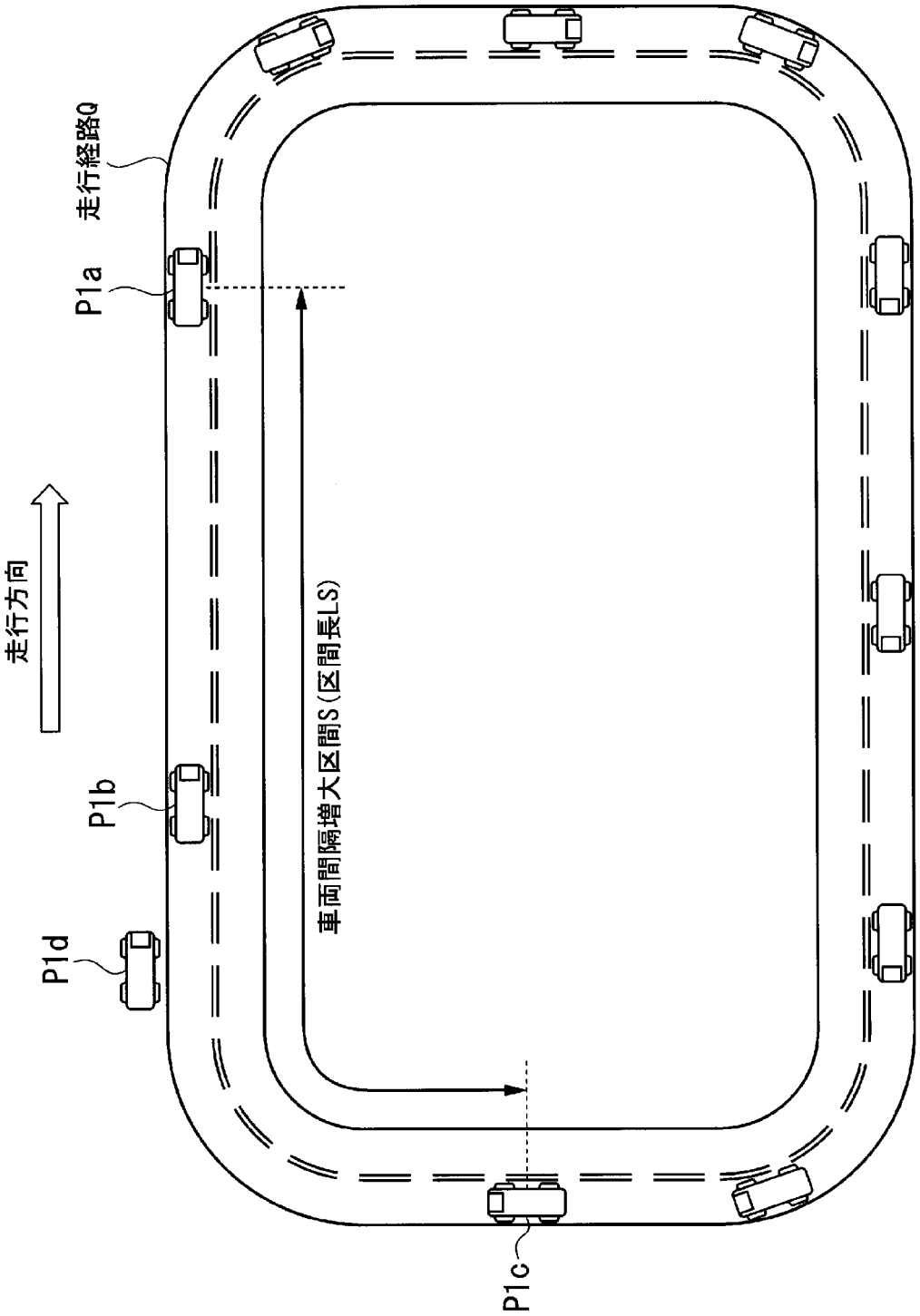
[図15]


運行管理装置600による処理フロー
START
ST101
車両1a、1bに搭載された
車載器200から走行情報を受信
ST102
車両1a、1bの位置情報から走行経路上
の位置を特定
ST103
車両1aと車両1bとの
車両間隔Labを算出
ST109
車両1a, 1bについての混雑情報を取得
ST110
混雑情報(乗客数の差異)に応じて
Lth1, Lth2を設定
ST104
Lth1≦Lab≦Lth2？
YES
NO
ST105
車両1a, 1bの減点処理
ST106
運行指示を送信
END

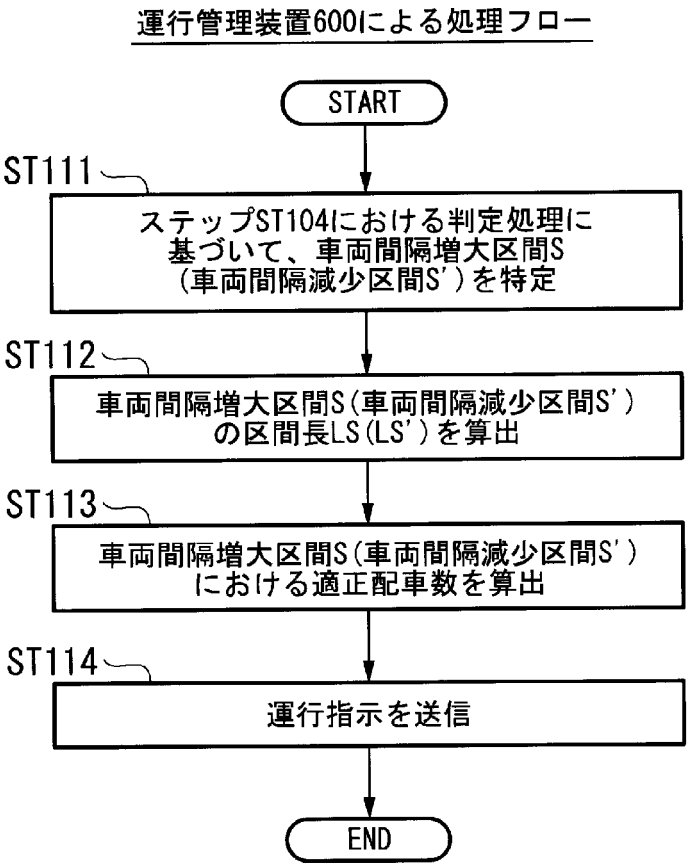
[図16]


ネットワーク
600
運行管理装置
603
運行指示
出力部
608
適正
配車数
演算部
602
評価部
602a
602b
601
車両間隔
演算部
604
記憶部
605
走行情報
取得部
ネットワーク

[図17]



[図18]


運行管理装置600による処理フロー
START
ST111
ステップST104における判定処理に
基づいて、車両間隔増大区間S
(車両間隔減少区間S')を特定
ST112
車両間隔増大区間S(車両間隔減少区間S')
の区間長LS(LS')を算出
ST113
車両間隔増大区間S(車両間隔減少区間S')
における適正配車数を算出
ST114
運行指示を送信
END