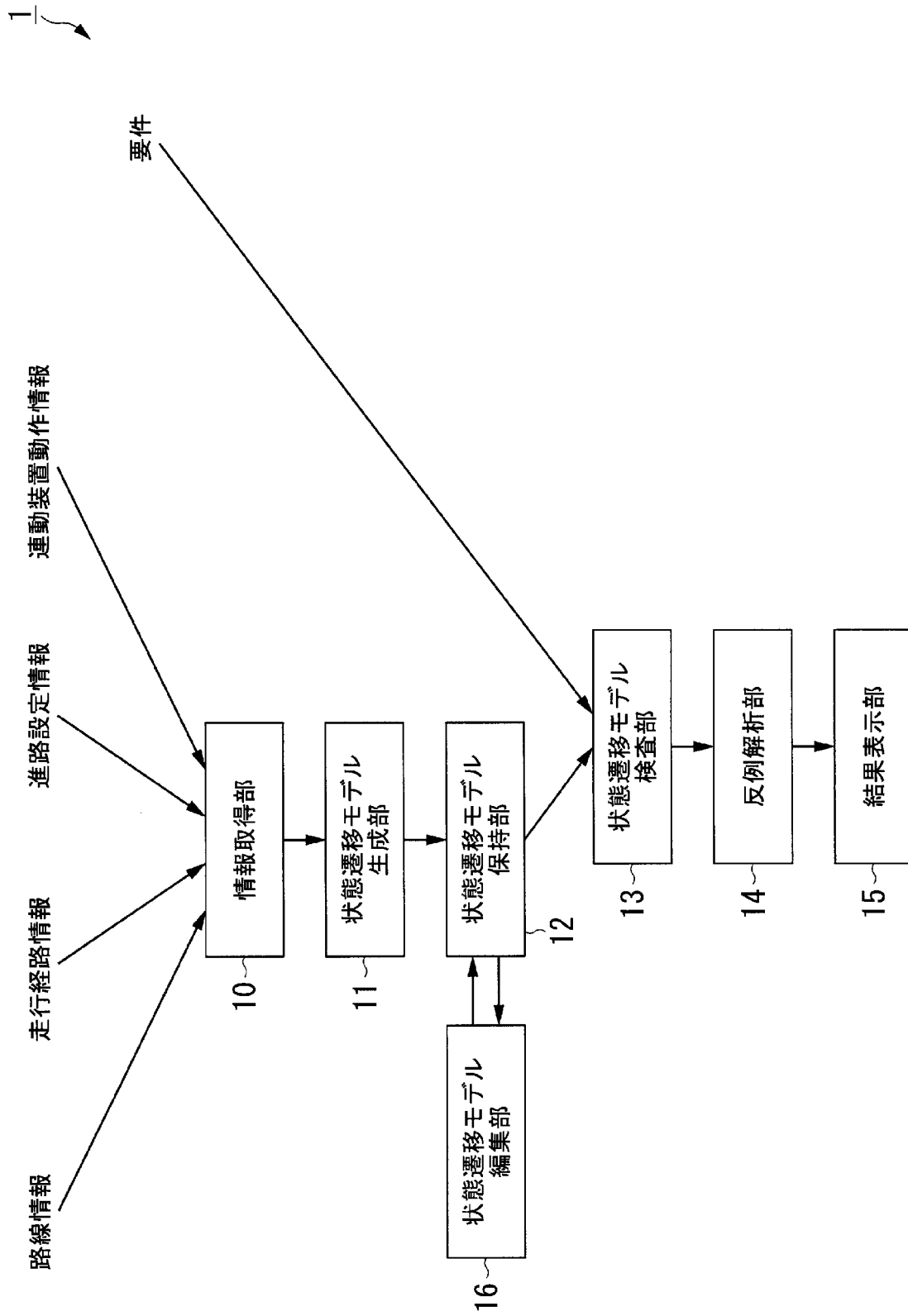
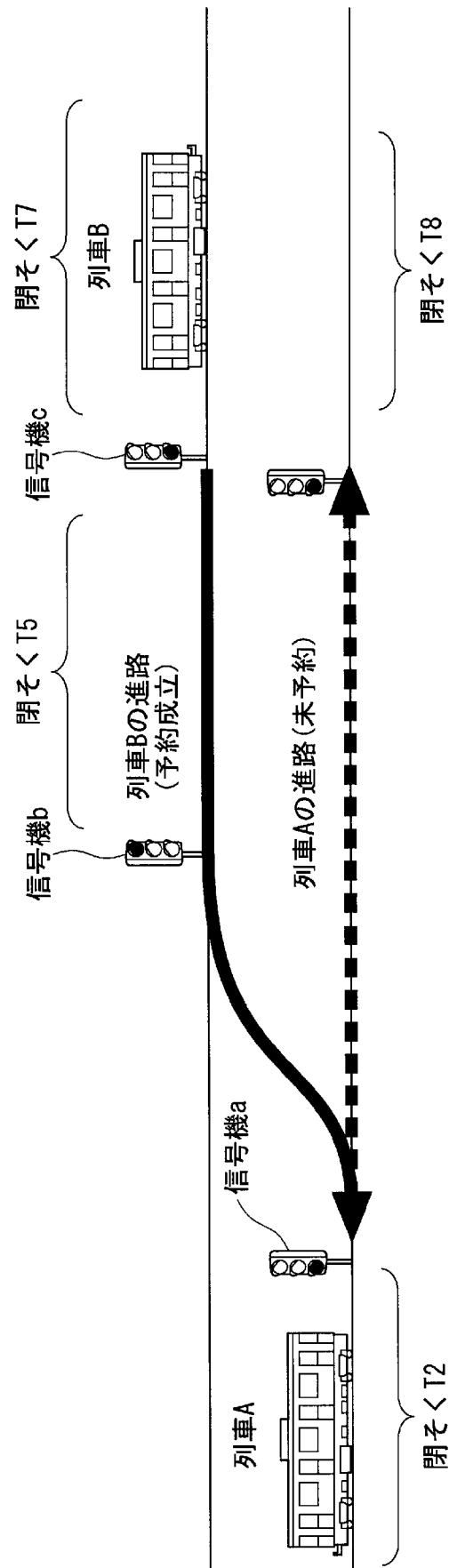


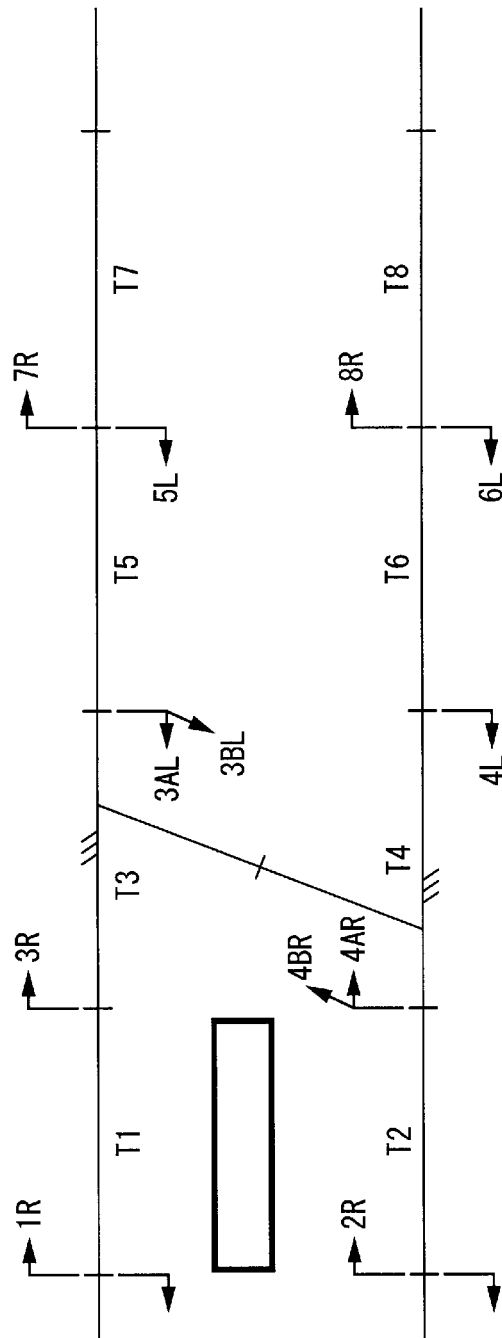
[図1]



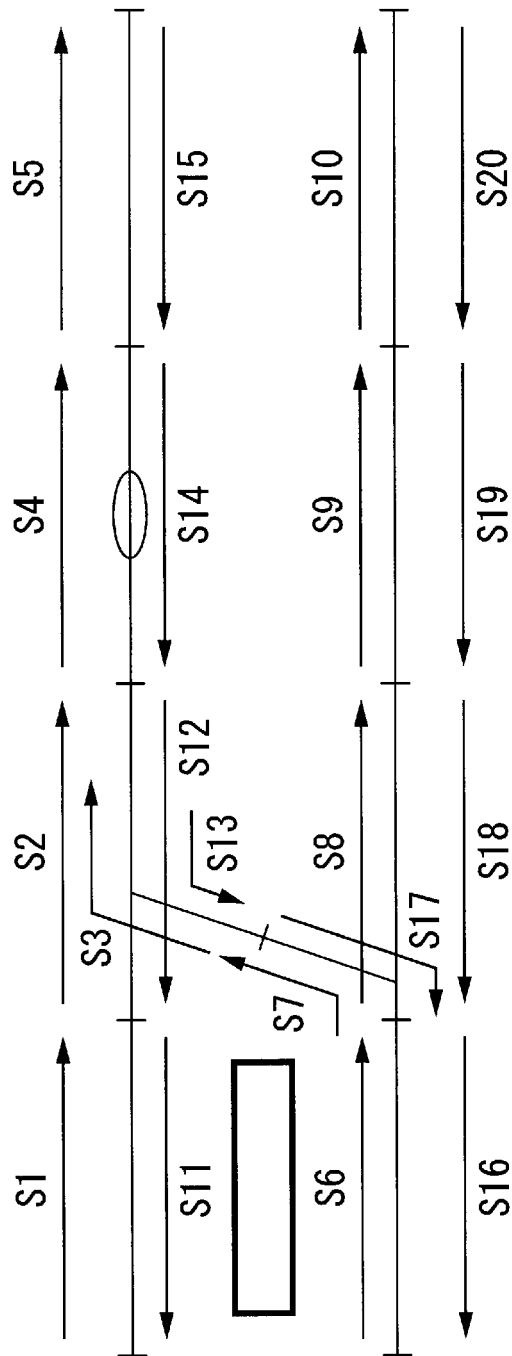
[図2]



[図3A]



[図3B]



[図4A]

<路線情報1 - 進路要素>

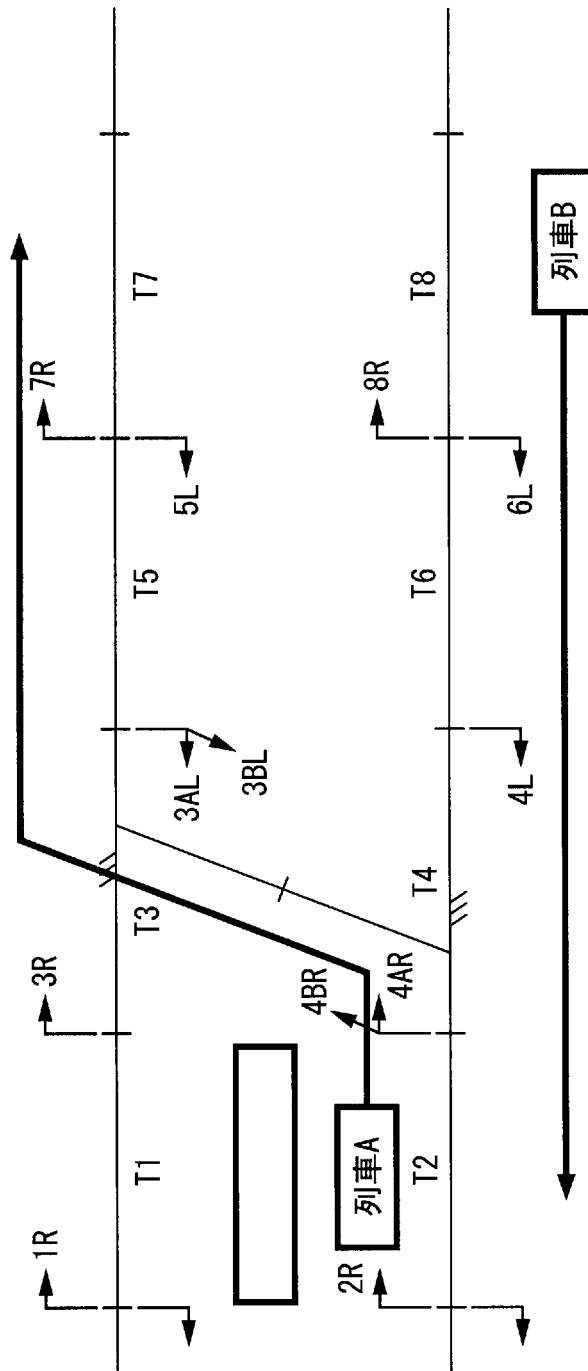
進路要素	閉そく	方向	継続進路要素	逆方向進路要素
S1	T1	→	S2	S11
S2	T2	→	S4	S12
S3	T2	→	S4	S13
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮

[図4B]

<路線情報2 - 進路区間>

進路区間	進路要素
1R	S1
3R	S2, S4
4AR	S8, S9
4BR	S7, S3, S4
⋮	⋮

[図5A]



[図5B]

＜走行経路情報＞

列車	初期進路要素	進路
A	S6	ABR, 7R
B	S20	6L, 4L
⋮	⋮	⋮

[図6]

<進路設定情報>

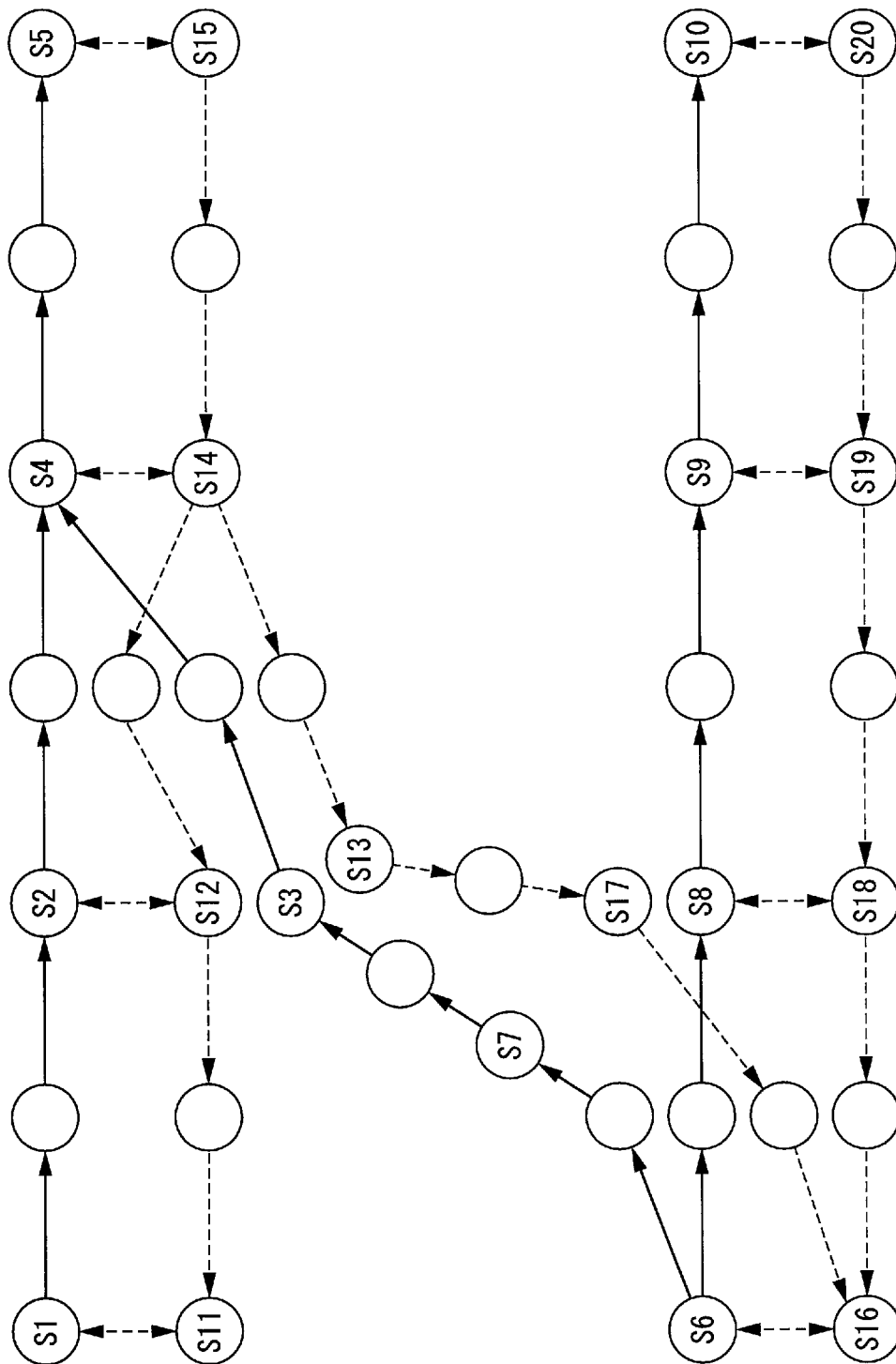
進路区間	進路要求条件	要求解除条件
3R	<u>T1</u> & T3	<u>T1</u> & <u>T3</u>
7R	<u>T5</u> & T7	<u>T5</u> & <u>T7</u>
6L	<u>T8</u> & T6	<u>T8</u> & <u>T6</u>
4L	<u>4AR</u> & <u>4BR</u> & <u>T6</u> & T4	<u>T6</u> & <u>T4</u>
⋮	⋮	⋮

[図7]

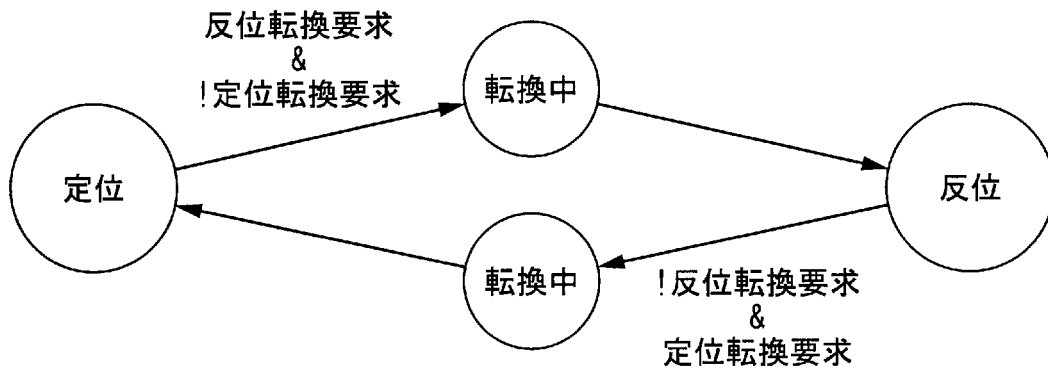
<連動装置動作情報>

進路区間	論理式
3R	!3AL * !3BL * !5L * !4BR * 3RX
3AL	!1R * !3R * !3BL * !4BR * 7R * 3ALX
3BL	!2R * !3R * !3AL * !4AR * !4BR * !4L * 7R * 3BLX
⋮	⋮

[図8]

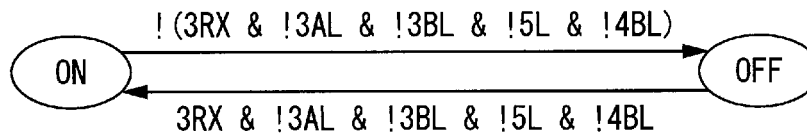


[図9]



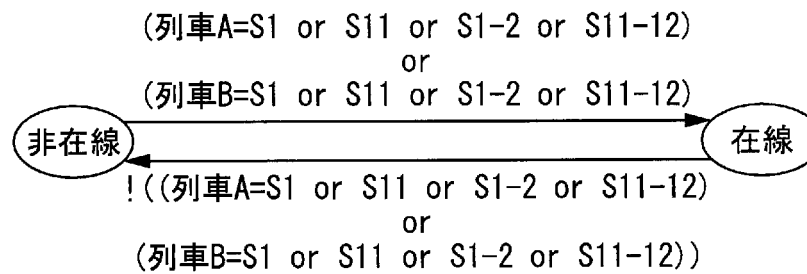
[図10A]

進路てこリレーの状態遷移モデル(進路区間3Rの場合)



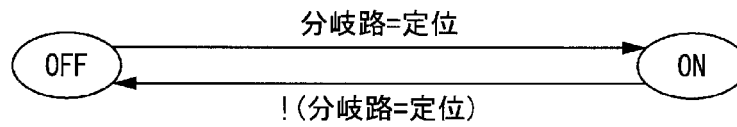
[図10B]

在線検知リレー状態遷移モデル(閉そくT1の場合)



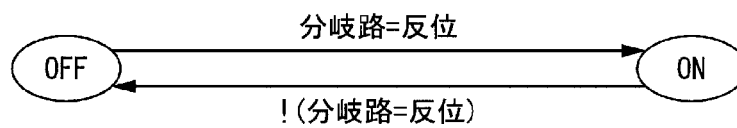
[図10C]

分岐検知(定位)リレーの状態遷移モデル



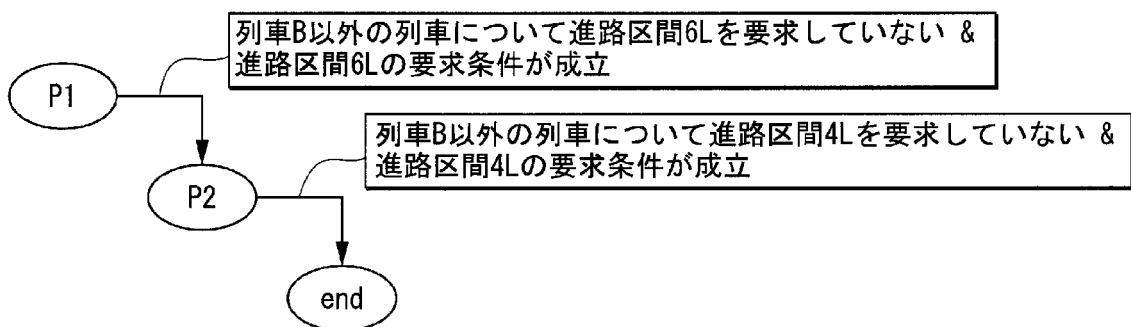
[図10D]

分岐検知(反位)リレーの状態遷移モデル



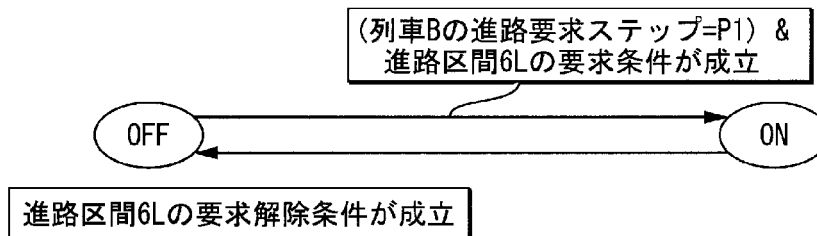
[図11A]

進路要求ステップの状態遷移モデル(列車Bの場合)

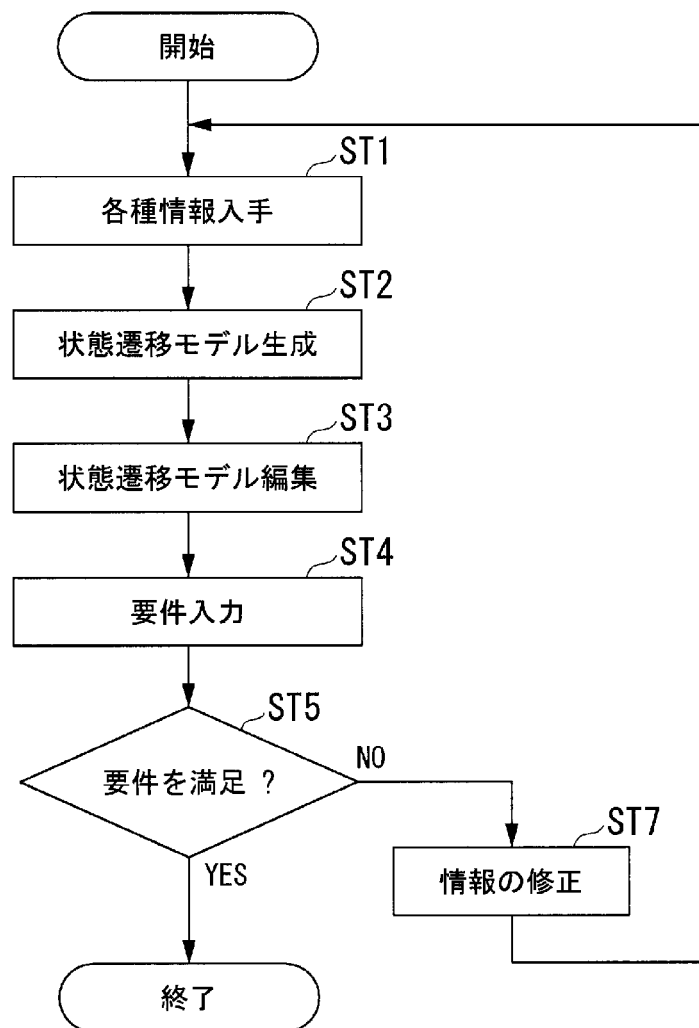


[図11B]

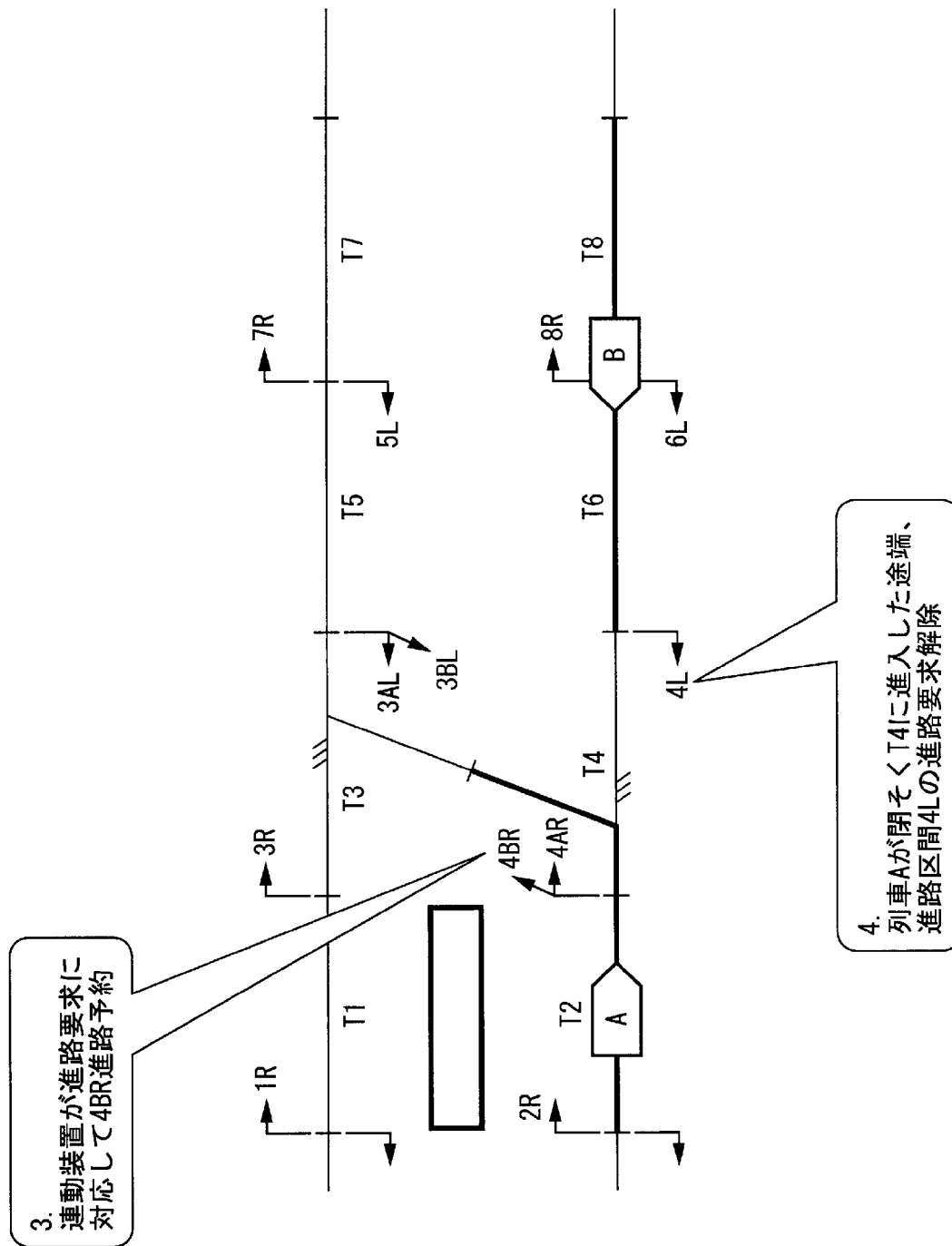
進路要求の状態遷移モデル(進路区間6Lの場合)



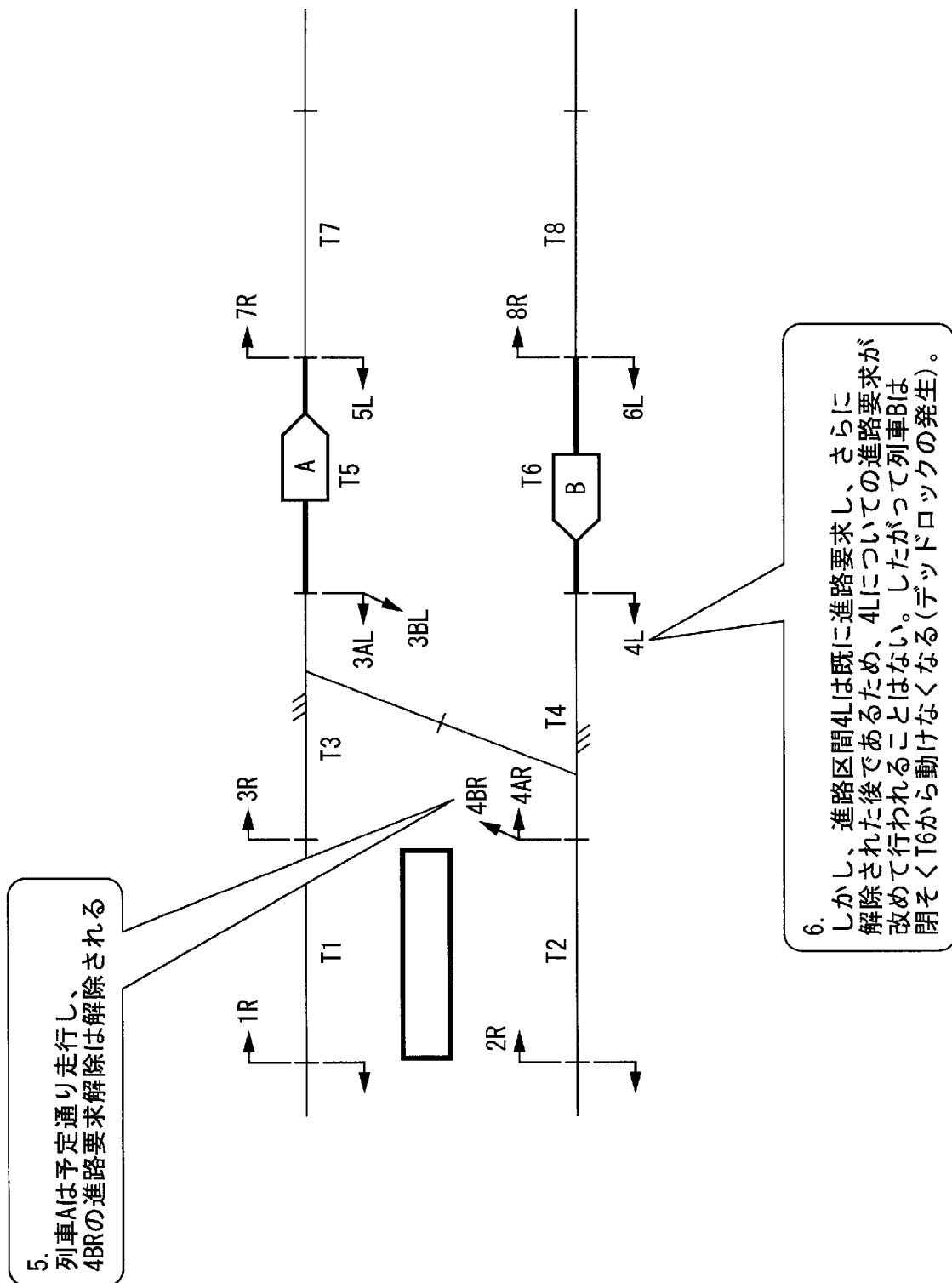
[図12]



[図14]



[図15]



[図16A]

<連動装置のモデル検査言語による状態遷移モデルの生成例(進路てこリレー)>

```
next(_113R_113R) := next(_113R_113R_X) & !_114L_114R & !_112L_112R &
!_113L_113R & !_113L_113N & !_112L_112N;
next(_114L_114R) := next(_114L_114R_X) & !next(_113R_113R) & !_CSCSR &
!_114R_114R & !_114R_114N;
next(_111R_111R) := next(_111R_111R_X) & !_112L_112R & !_111L_111R &
!_111L_111N & !_8L2L;
next(_112L_112R) := next(_112L_112R_X) & !next(_113R_113R) &
!next(_111R_111R) & !_113R_113N & !_112R_112R & !_112R_112N;
```

[図16B]

<連動装置のモデル検査言語による状態遷移モデルの生成例(在線検知リレー)>

```
next(_8L2T) :=
    case
        train1.pos = _8L2#R |
        train1.pos = _8L2#L |
        train1.pos = _111#R-8L2 |
        train1.pos = _111#N-8L2 |
        train1.pos = _8L2-111#R |
        train1.pos = _8L2-111#N |
        train2.pos = _8L2#R |
        train2.pos = _8L2#L |
        train2.pos = _111#R-8L2 |
        train2.pos = _111#N-8L2 |
        train2.pos = _8L2-111#R |
        train2.pos = _8L2-111#N
            : FALSE;
        TRUE : TRUE;
    esac;
```

[図16C]

<連動装置のモデル検査言語による状態遷移モデルの生成例(分岐路検知リレー)>

```
next(_113_NK) :=
    case
        _113_NW & !_113_RW & !_113_NK : { TRUE, FALSE };
        !_113_NW & _113_RW & _113_NK : { TRUE, FALSE };
        TRUE : _113_NK;
    esac;
```