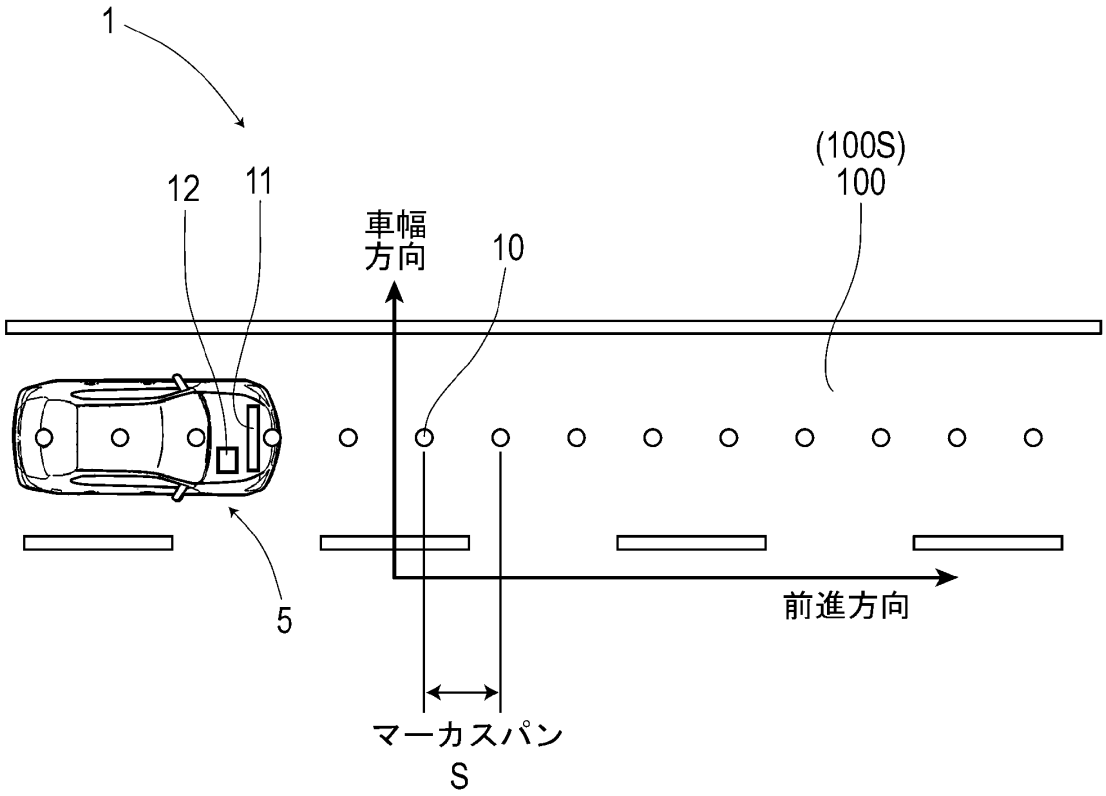
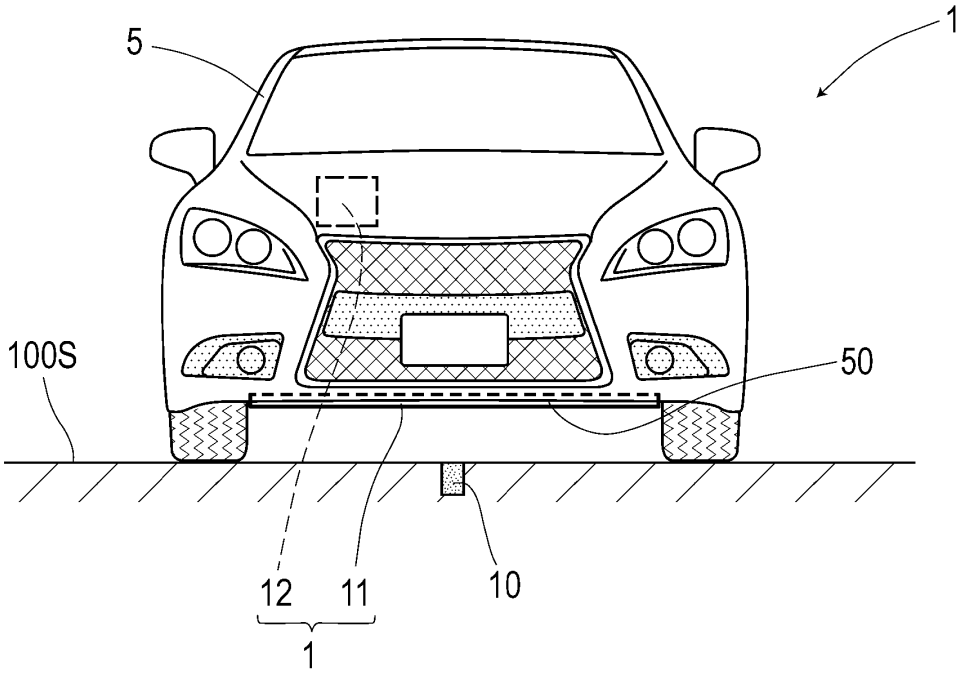
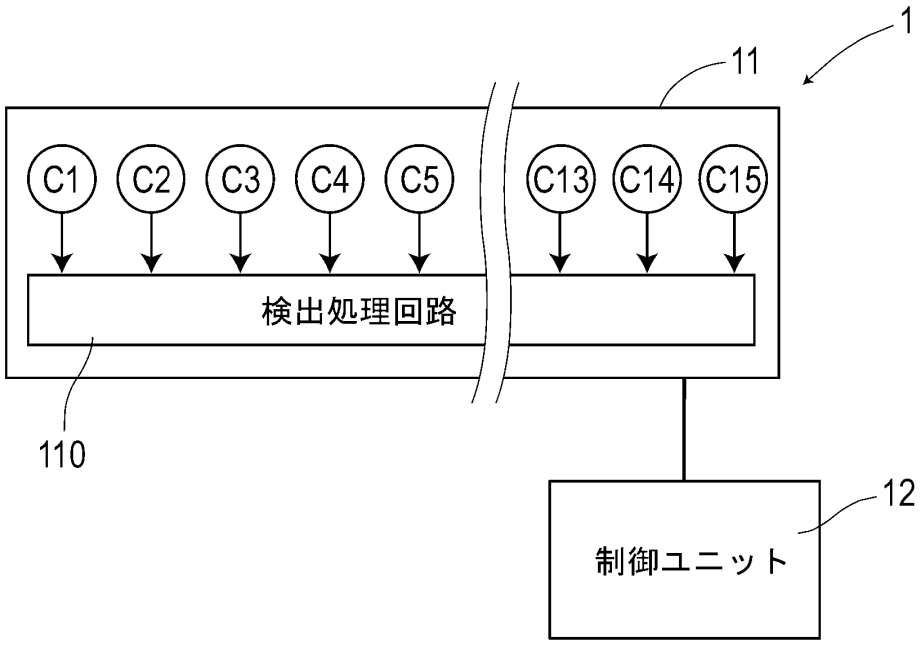
[図1]



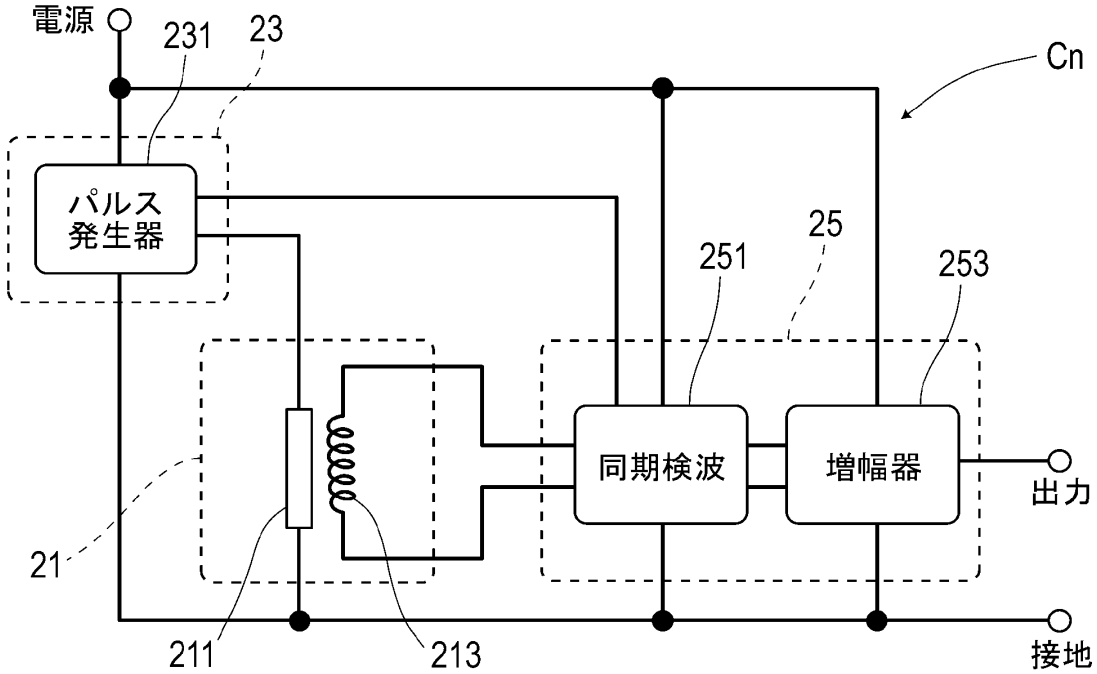

[図2]



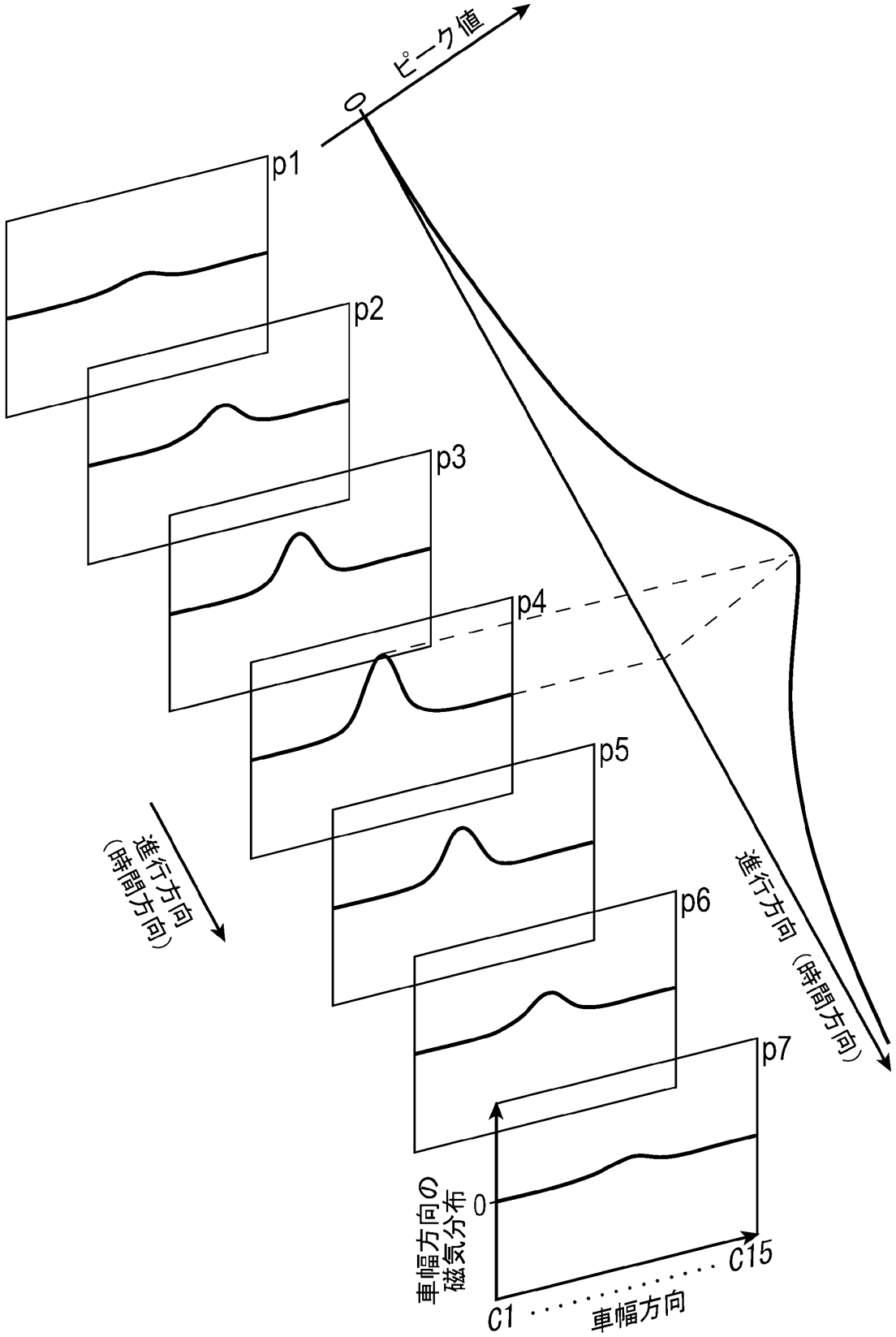
[図3]


1
11
C1
C2
C3
C4
C5
C13
C14
C15
検出処理回路
110
12
制御ユニット

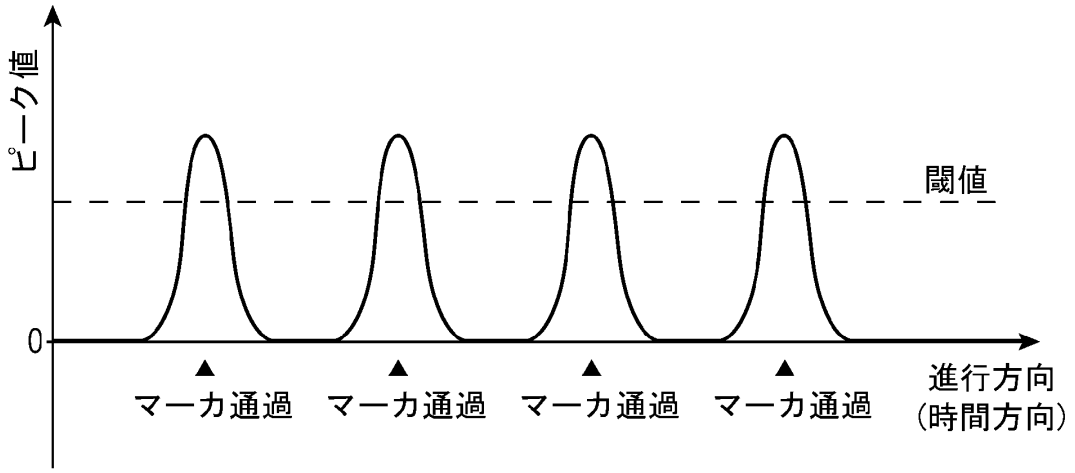
[図4]


電源
231
23
Cn
パルス
発生器
25
251
253
同期検波
増幅器
出力
21
211
213
接地

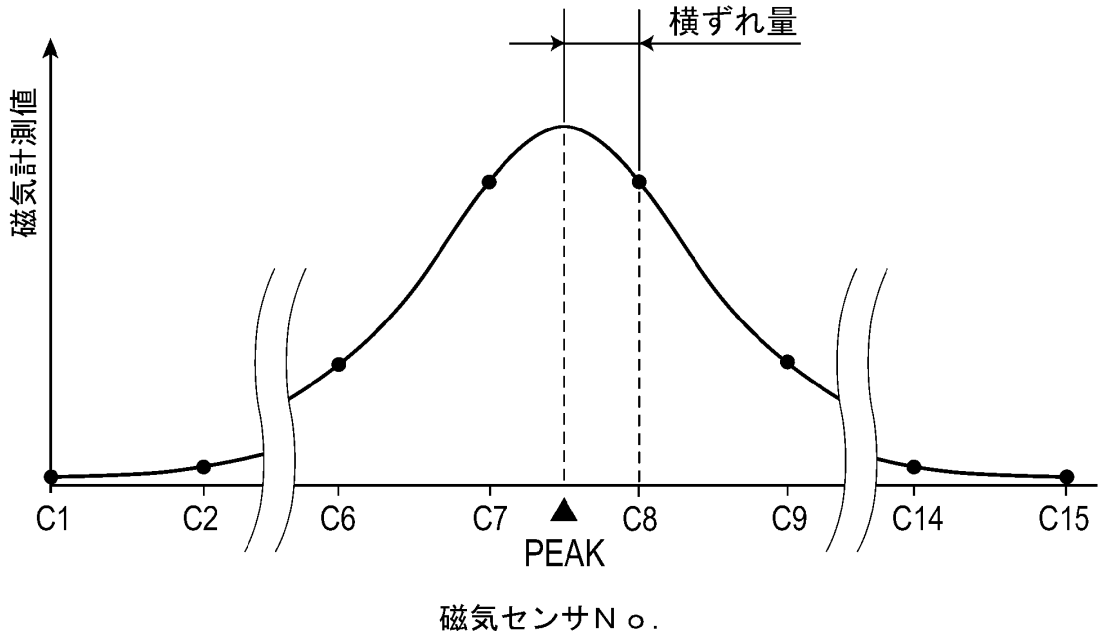
[図5]


0
ピーク値
p1
p2
p3
p4
p5
p6
p7
進行方向
(時間方向)
進行方向 (時間方向)
車幅方向の
磁気分布
0
C15
C1
車幅方向

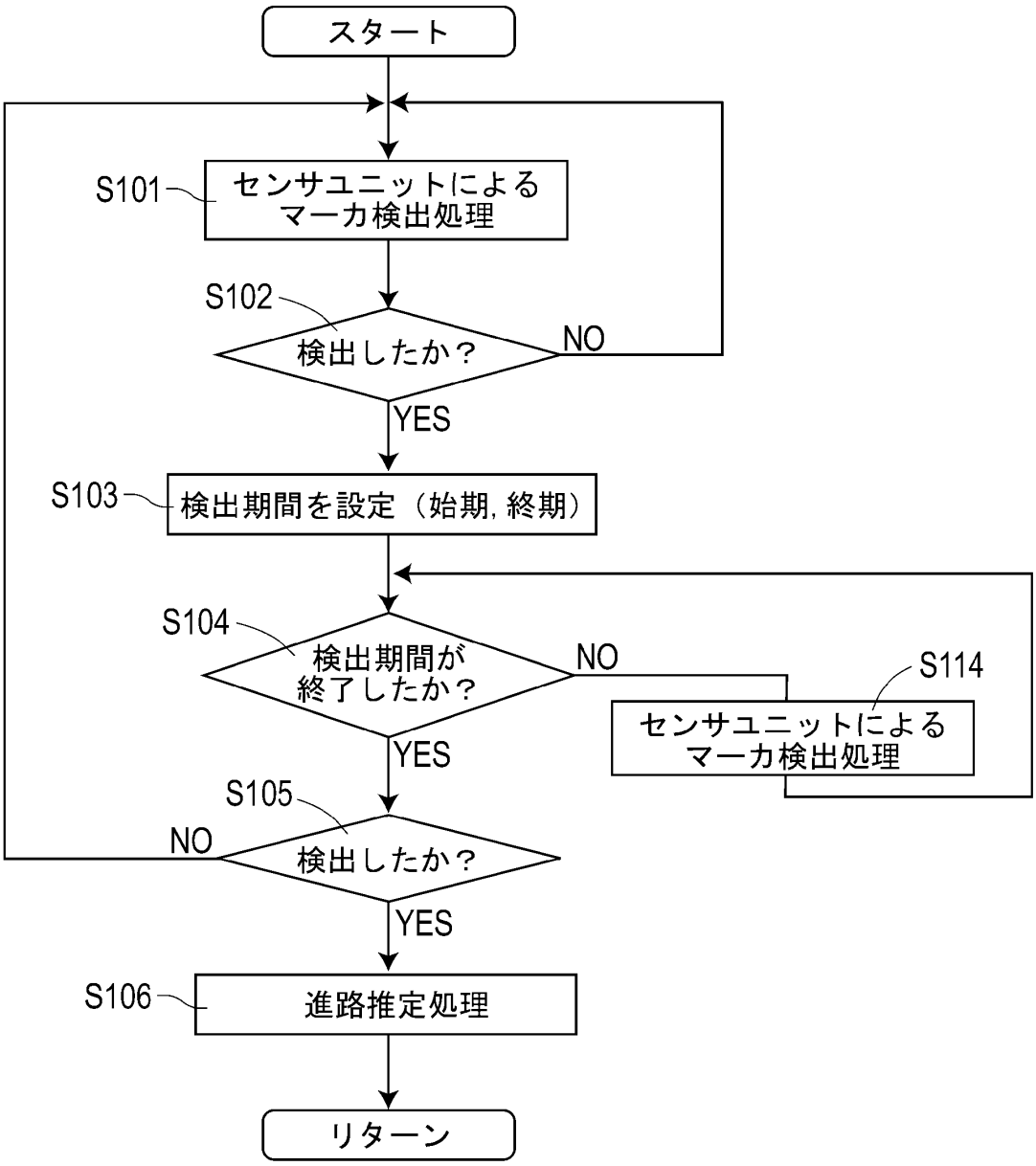
[図6]


ピーク値
閾値
0
マーカ通過
マーカ通過
マーカ通過
マーカ通過
進行方向
(時間方向)

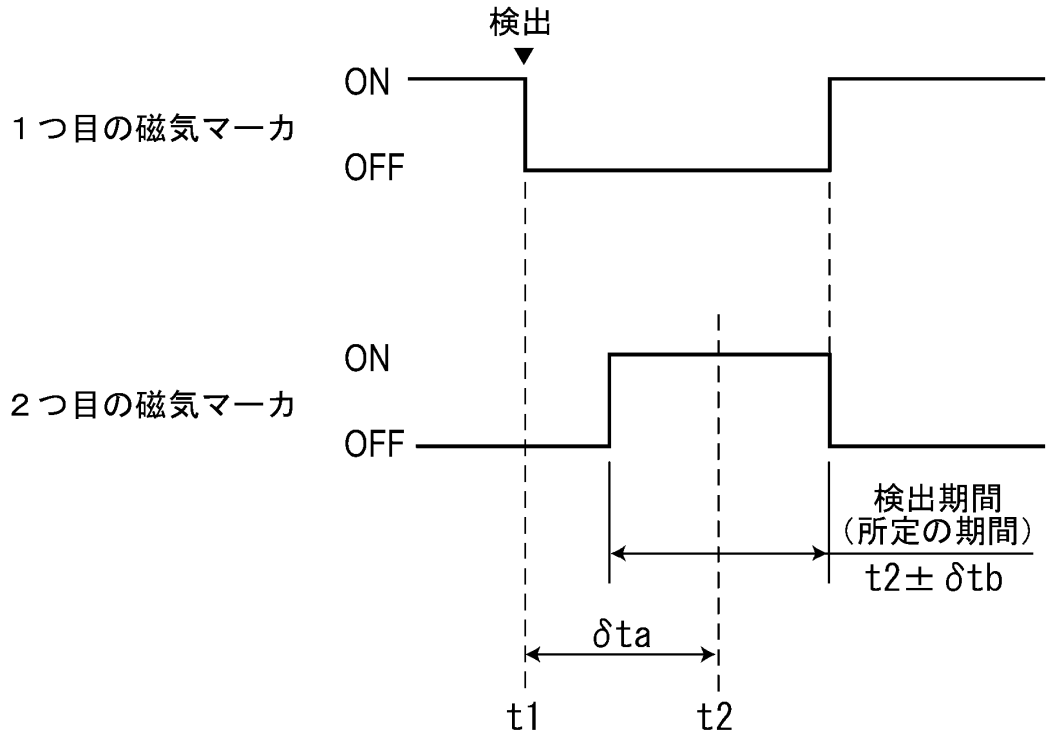
[図7]


横ずれ量
磁気計測値
C1
C2
C6
C7
C8
C9
C14
C15
PEAK
磁気センサＮｏ.

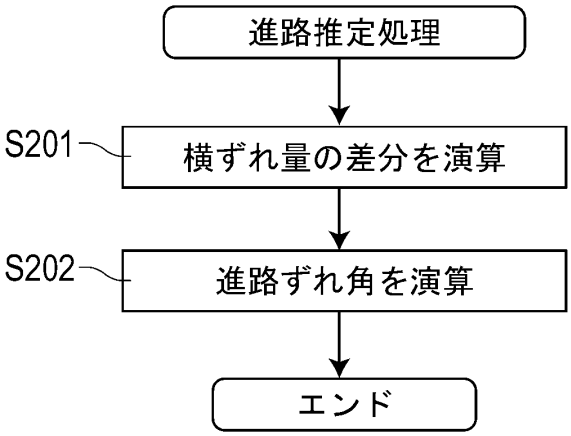
[図8]


スタート
S101
センサユニットによる
マーカ検出処理
S102
検出したか？
NO
YES
S103
検出期間を設定（始期，終期）
S104
検出期間が
終了したか？
NO
S114
センサユニットによる
マーカ検出処理
YES
S105
NO
検出したか？
YES
S106
進路推定処理
リターン

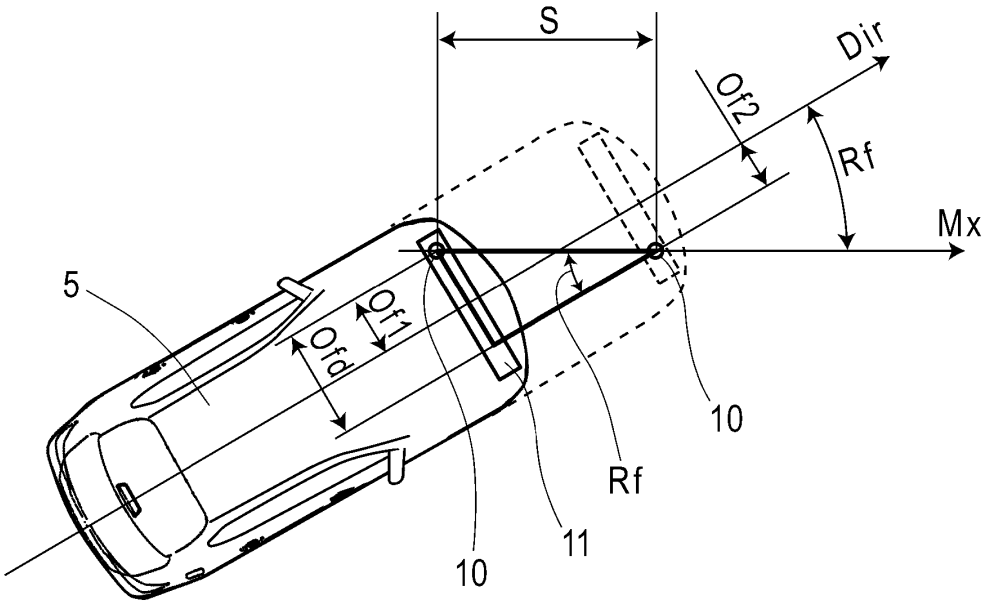
[図9]


検出
ON
１つ目の磁気マーカ
OFF
ON
２つ目の磁気マーカ
OFF
検出期間
（所定の期間）
t2± δtb
δta
t1
t2

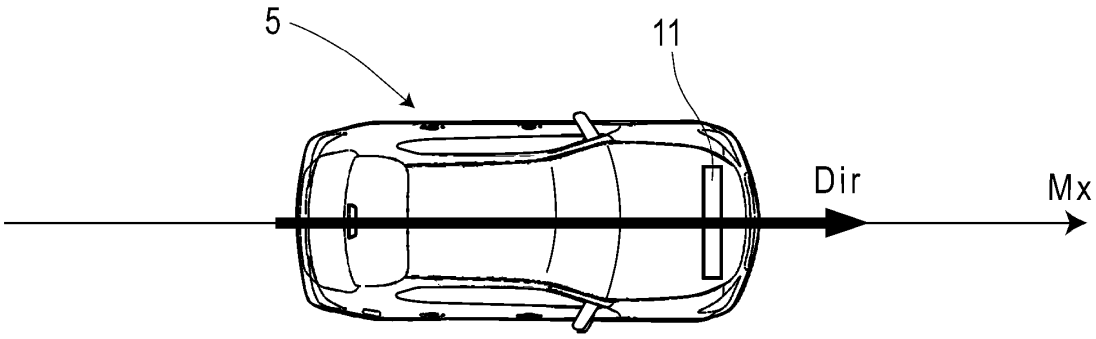
[図10]


進路推定処理
S201
横ずれ量の差分を演算
S202
進路ずれ角を演算
エンド

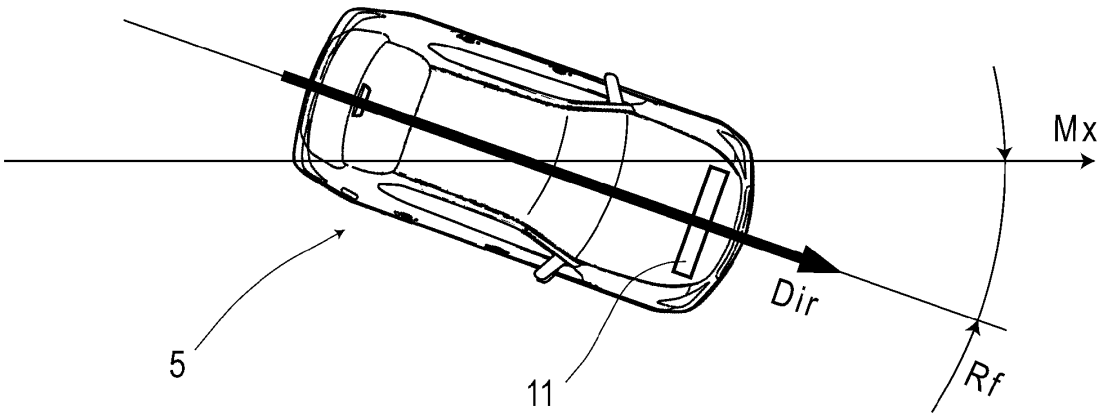
[図11]



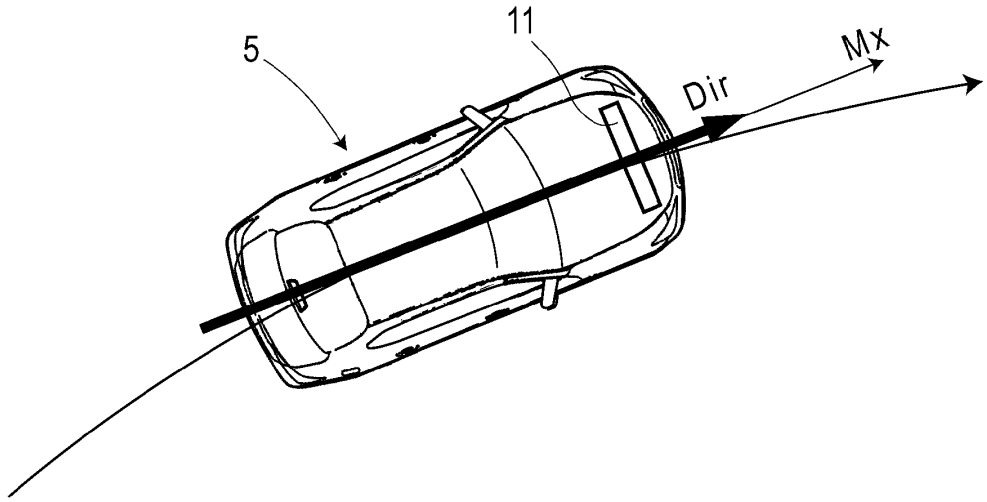

[図12]



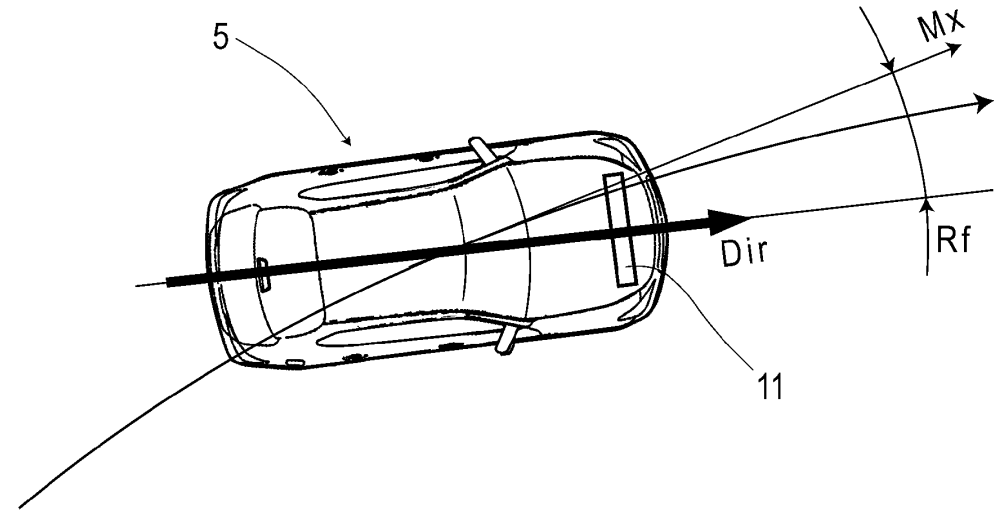

[図13]



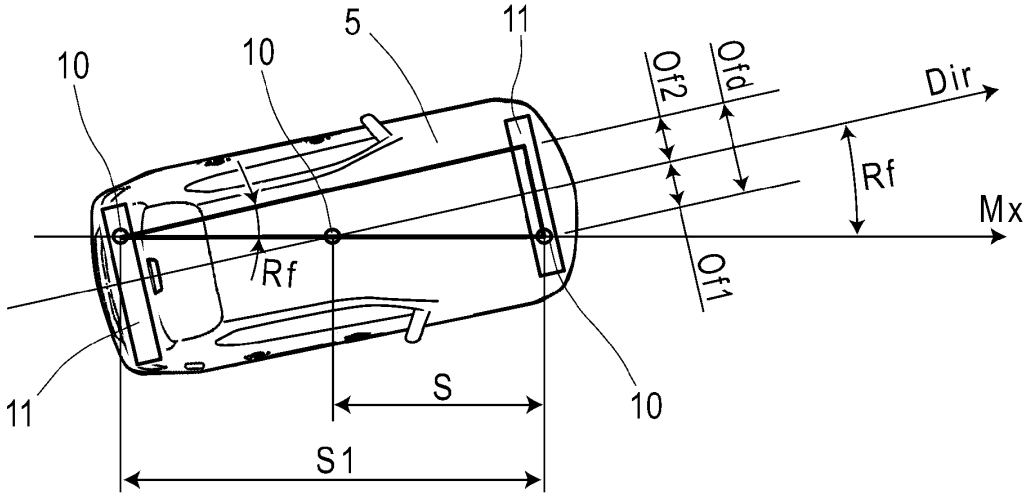
[図14]


5
11
Dir
Mx

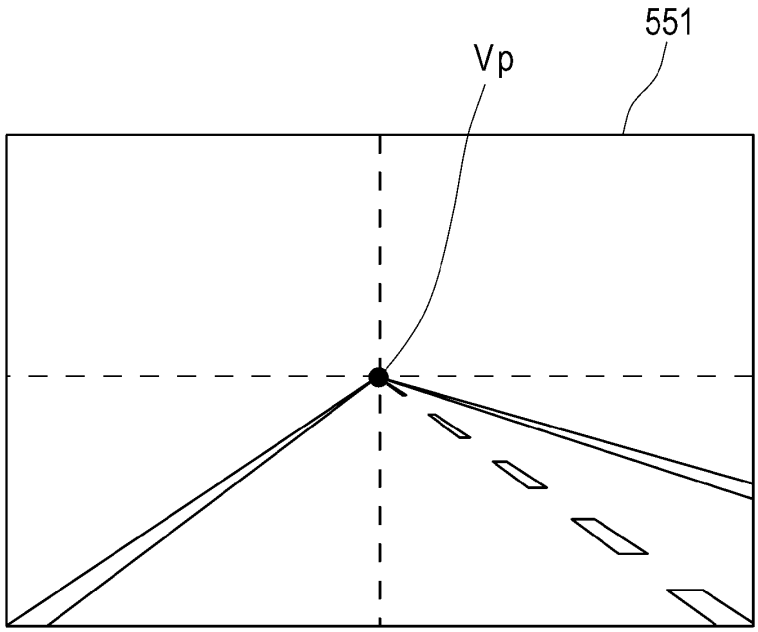
[図15]


5
Mx
Dir
Rf
11

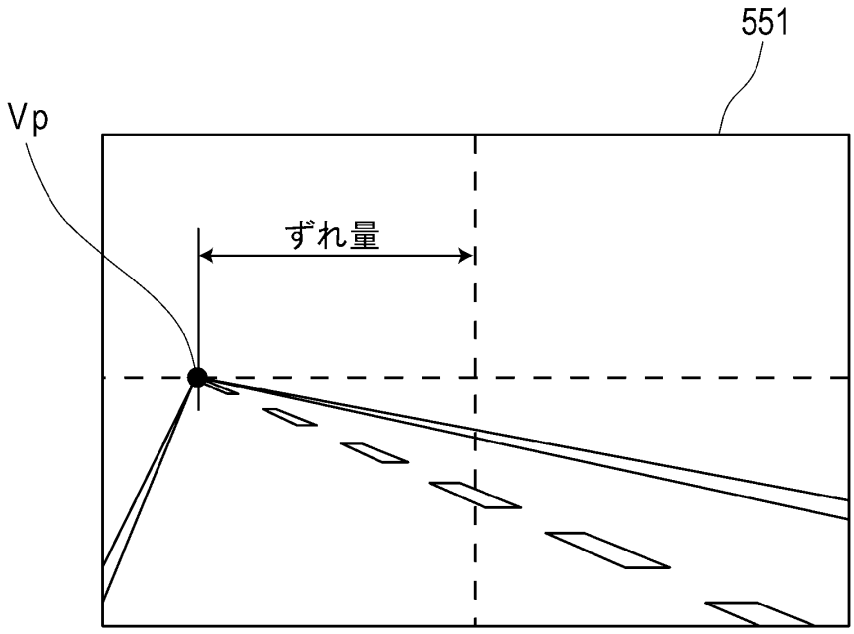
[図16]


10
10
5
11
Of2
Ofd
Dir
Rf
Mx
Rf
Of1
11
S
10
S1

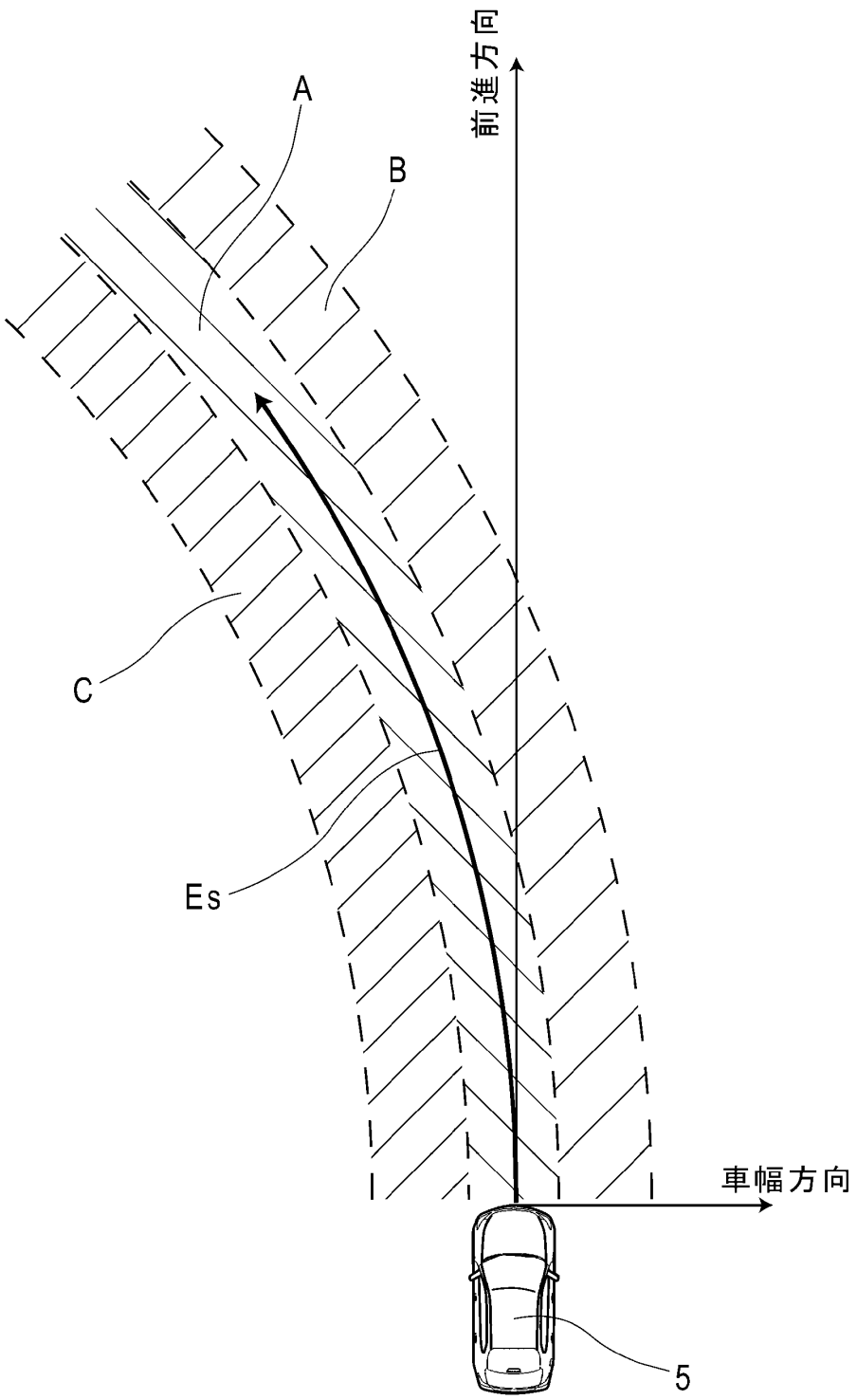
[図17]




[図18]



[図19]



[図20]

