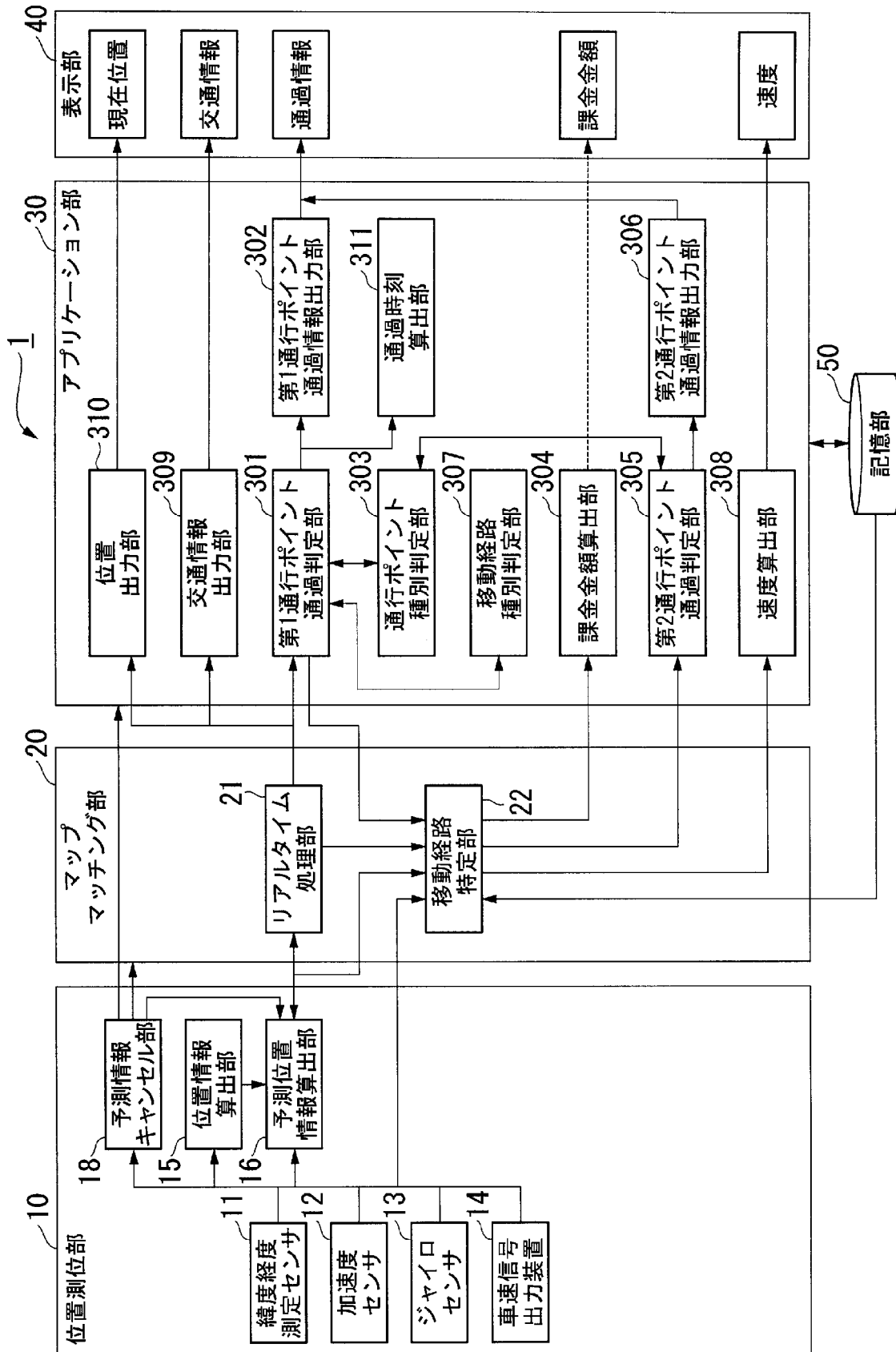
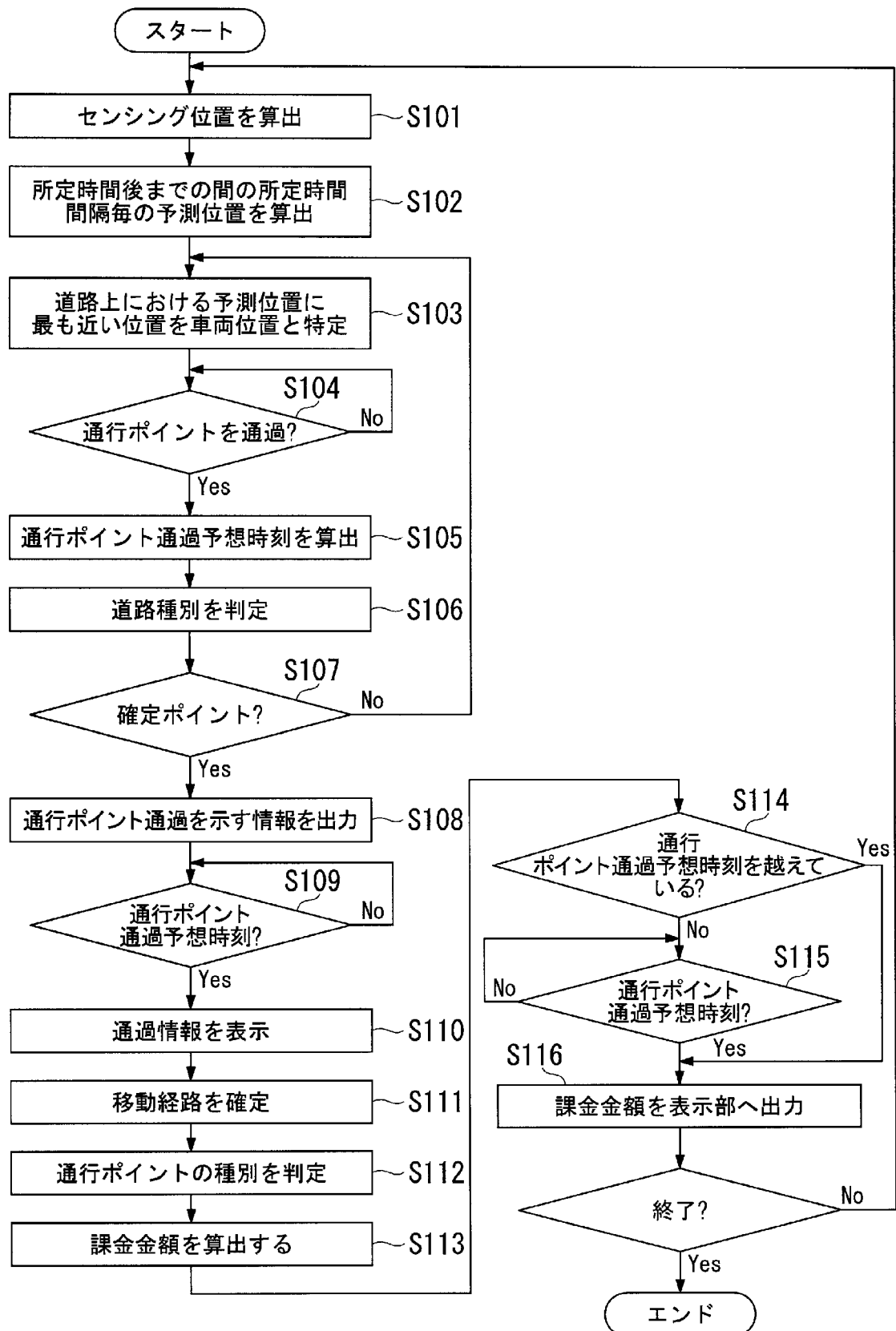


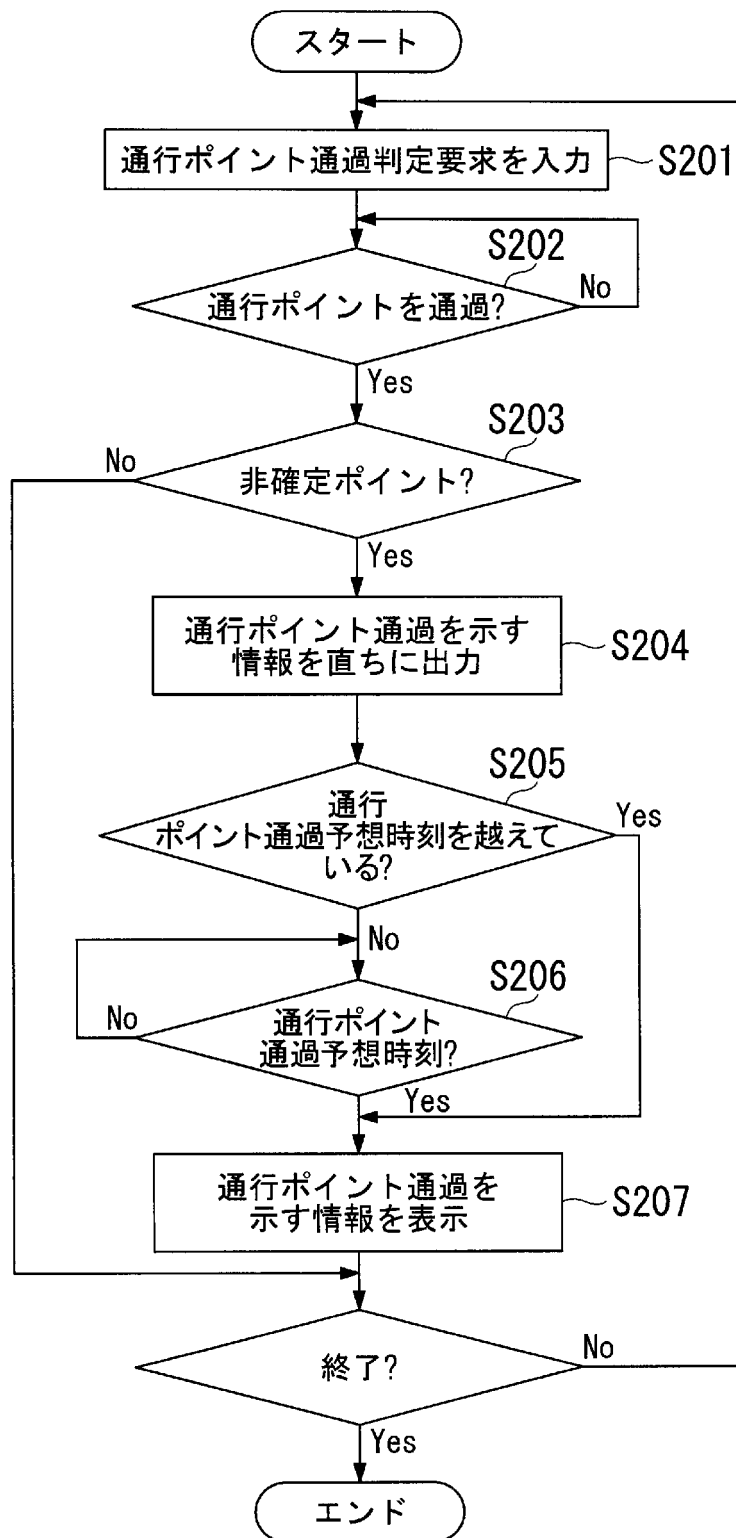
[図1]



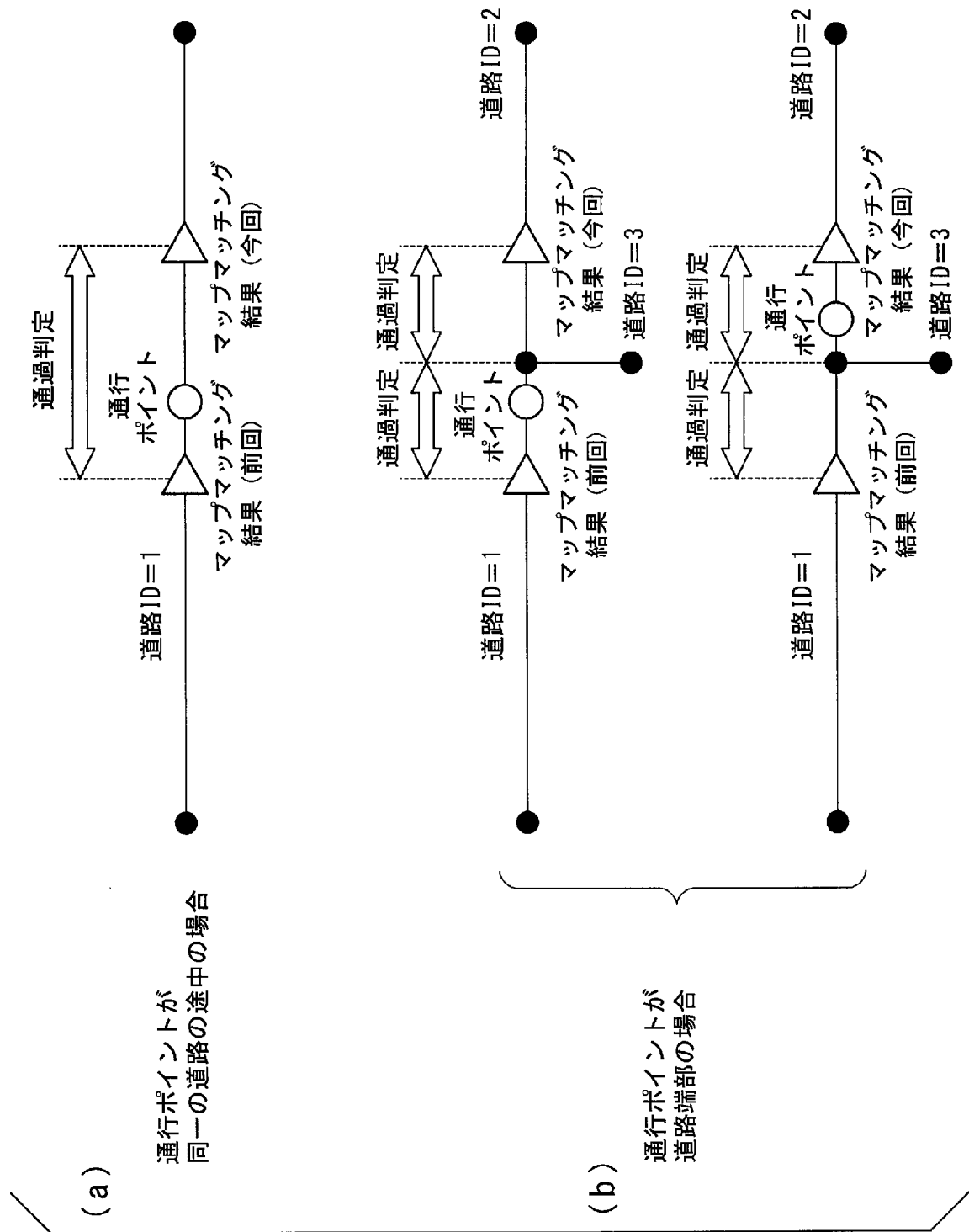
[図2]



[図3]



[図4]

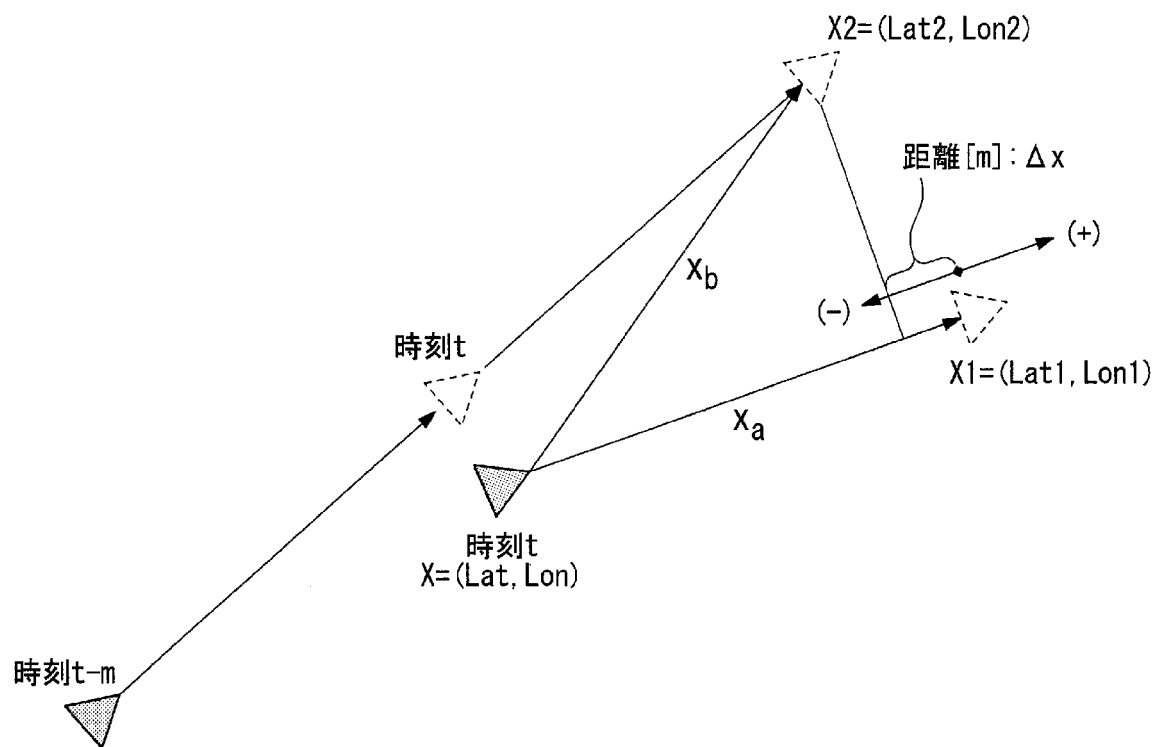


[図5]

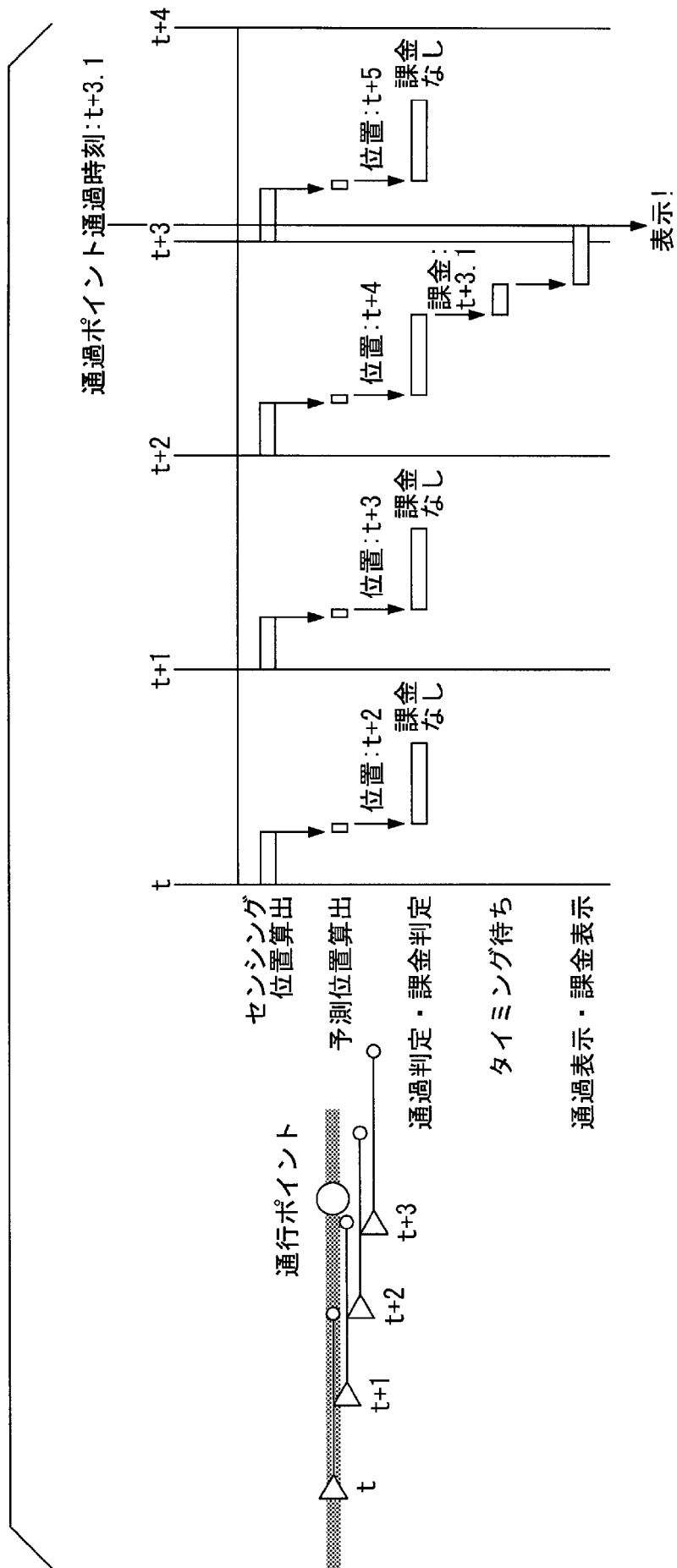
所定時間 後までの 各時刻	過去の時刻							時刻t	予測誤差
	時刻t-6	時刻t-5	時刻t-4	時刻t-3	時刻t-2	時刻t-1	時刻t		
t-7									-
t-6	Xp_t-6								-
t-5	Xp_t-5	Xp_t-5							-
t-4	Xp_t-4	Xp_t-4	Xp_t-4						-
t-3	Xp_t-3	Xp_t-3	Xp_t-3	Xp_t-3					-
t-2	Xp_t-2	Xp_t-2	Xp_t-2	Xp_t-2	Xp_t-2				-
t-1	Xp_t-1	Xp_t-1	Xp_t-1	Xp_t-1	Xp_t-1	Xp_t-1			-
t(最新)	Xp_t	Xp_t	Xp_t	Xp_t	Xp_t	Xp_t	Xp_t		-
t+1	Xp_t+1	Xp_t+1	Xp_t+1	Xp_t+1	Xp_t+1	Xp_t+1	Xp_t+1	過去の予測と最新の予測の「位置誤差」を算出	
t+2		Xp_t+2	Xp_t+2	Xp_t+2	Xp_t+2	Xp_t+2	Xp_t+2		"
t+3			Xp_t+3	Xp_t+3	Xp_t+3	Xp_t+3	Xp_t+3		"
t+4				Xp_t+4	Xp_t+4	Xp_t+4	Xp_t+4		"
t+5					Xp_t+5	Xp_t+5	Xp_t+5		"
t+6						Xp_t+6	Xp_t+6		"
t+7							Xp_t+7		

いずれかの「位置誤差」がしきい値を超えれば、「予測はずれ」信号を出力

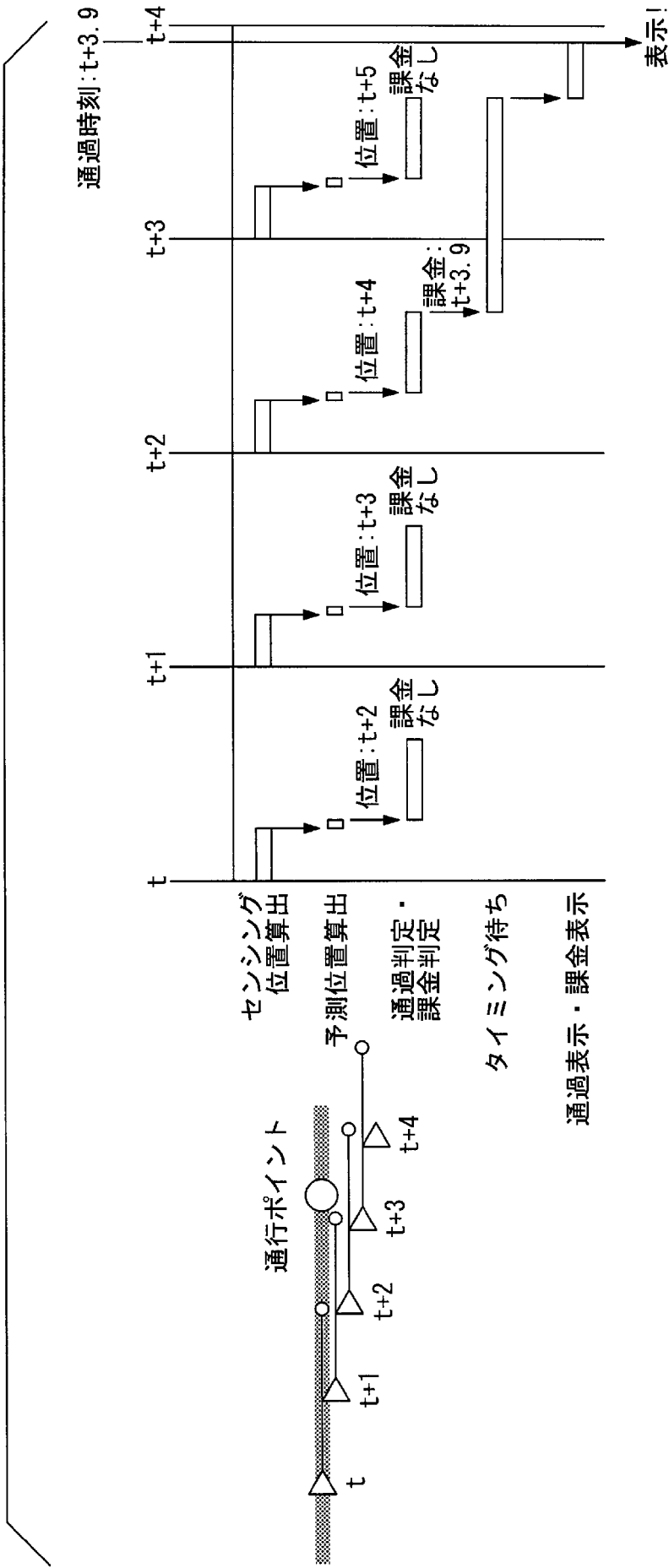
[図6]



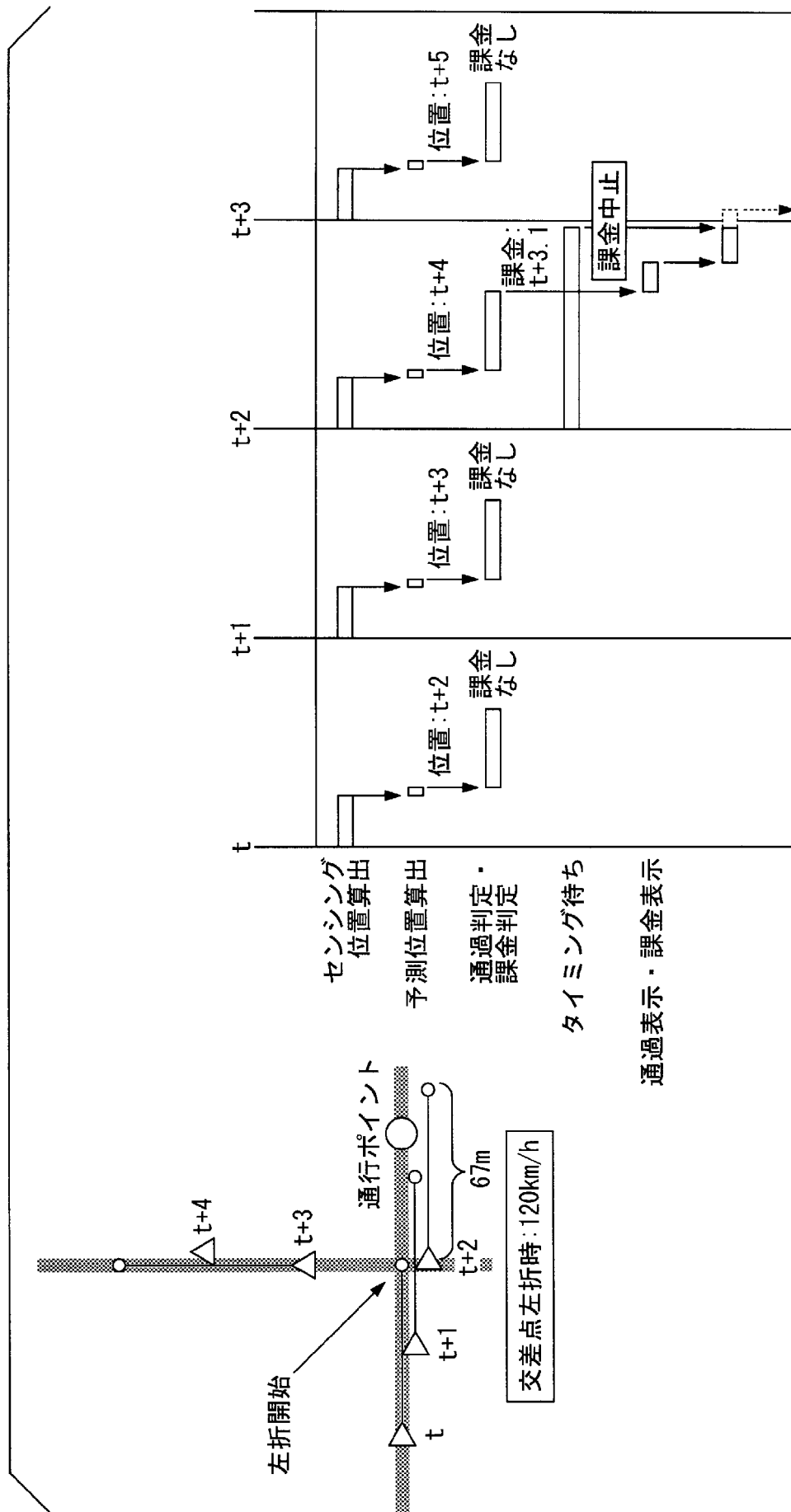
[図7]



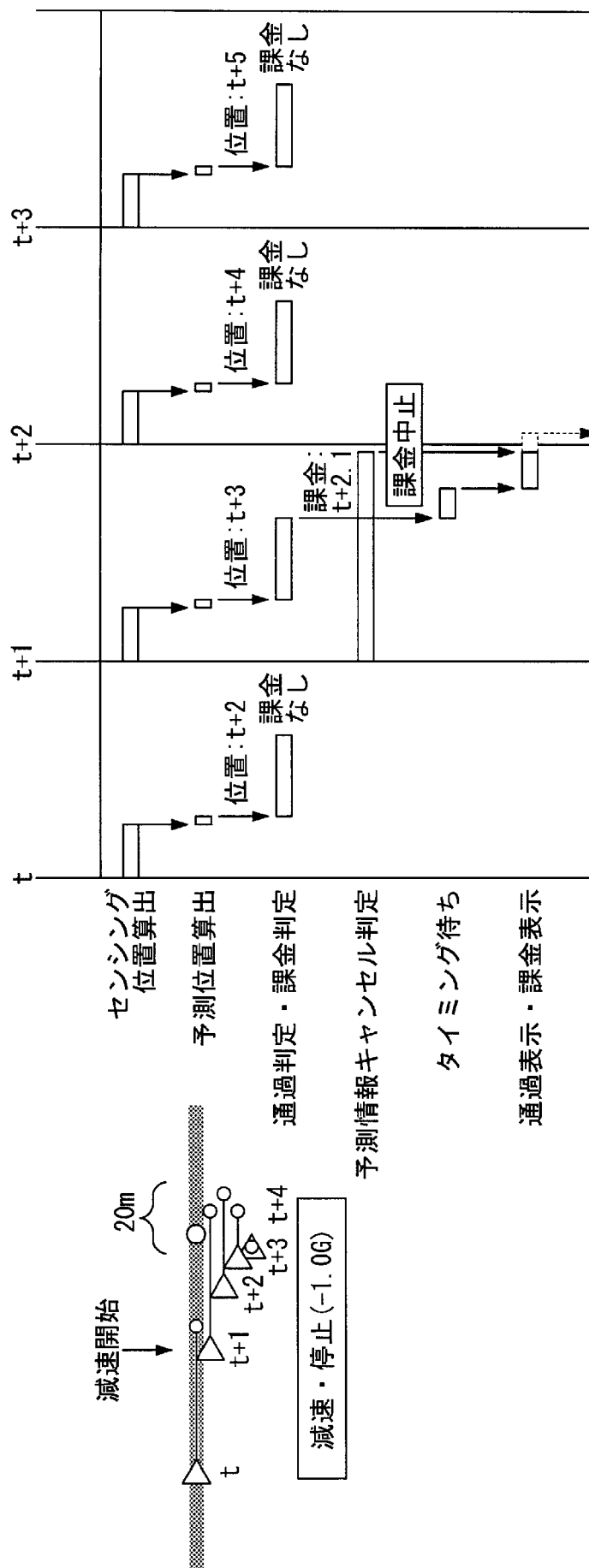
[図8]



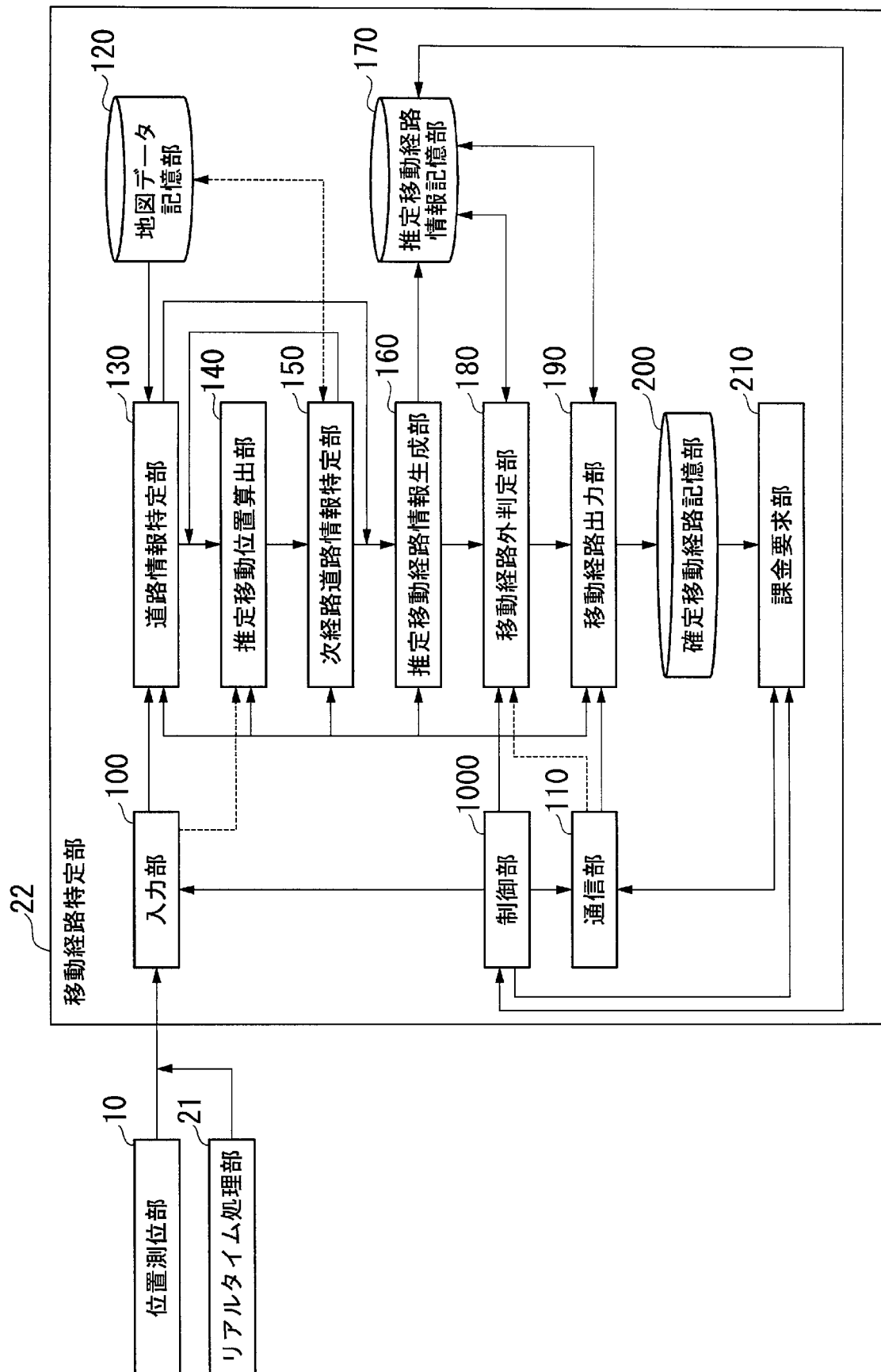
[図9]



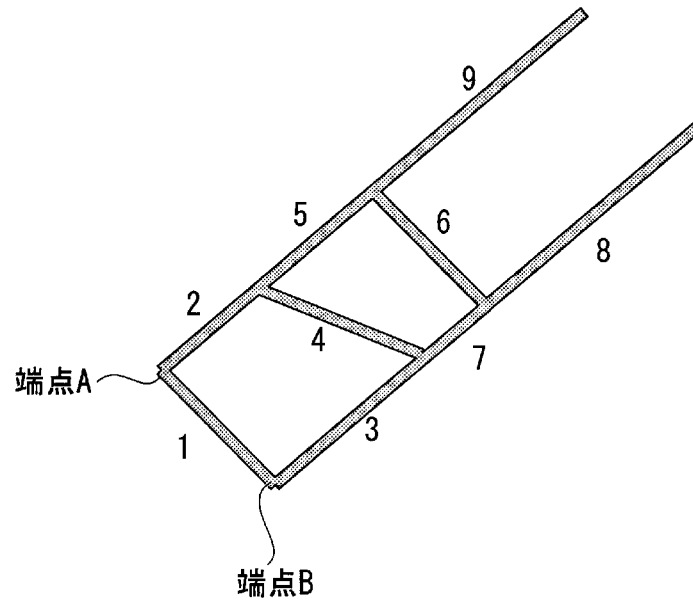
[図10]



[図11]



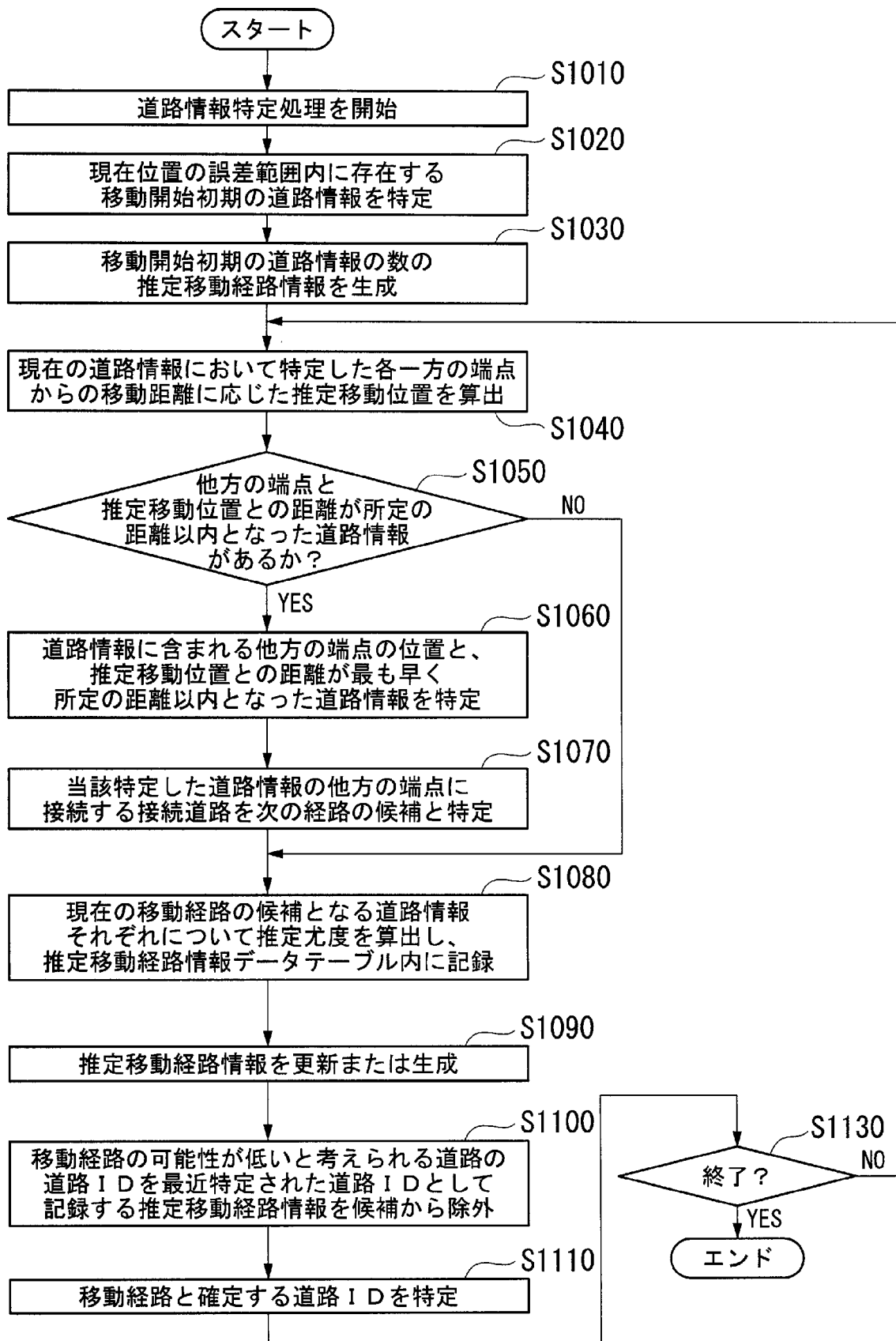
[図12]



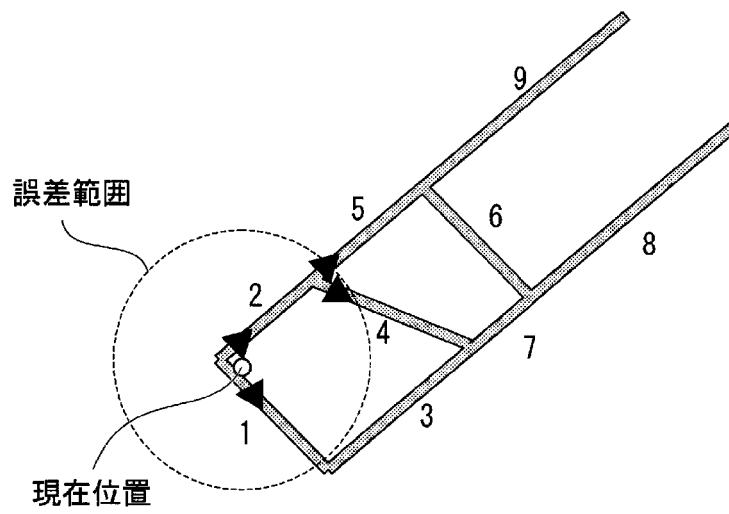
[図13]

＜推定移動経路情報データテーブル＞		タイミング T 1
	移動経路外 フラグ	道路情報 1 (I D, 推定尤度)
推定移動経路情報 1	0	I D=1, 推定尤度=0.5
推定移動経路情報 2	0	I D=2, 推定尤度=1
推定移動経路情報 3	0	I D=4, 推定尤度=0.3
推定移動経路情報 4	0	I D=5, 推定尤度=0.4

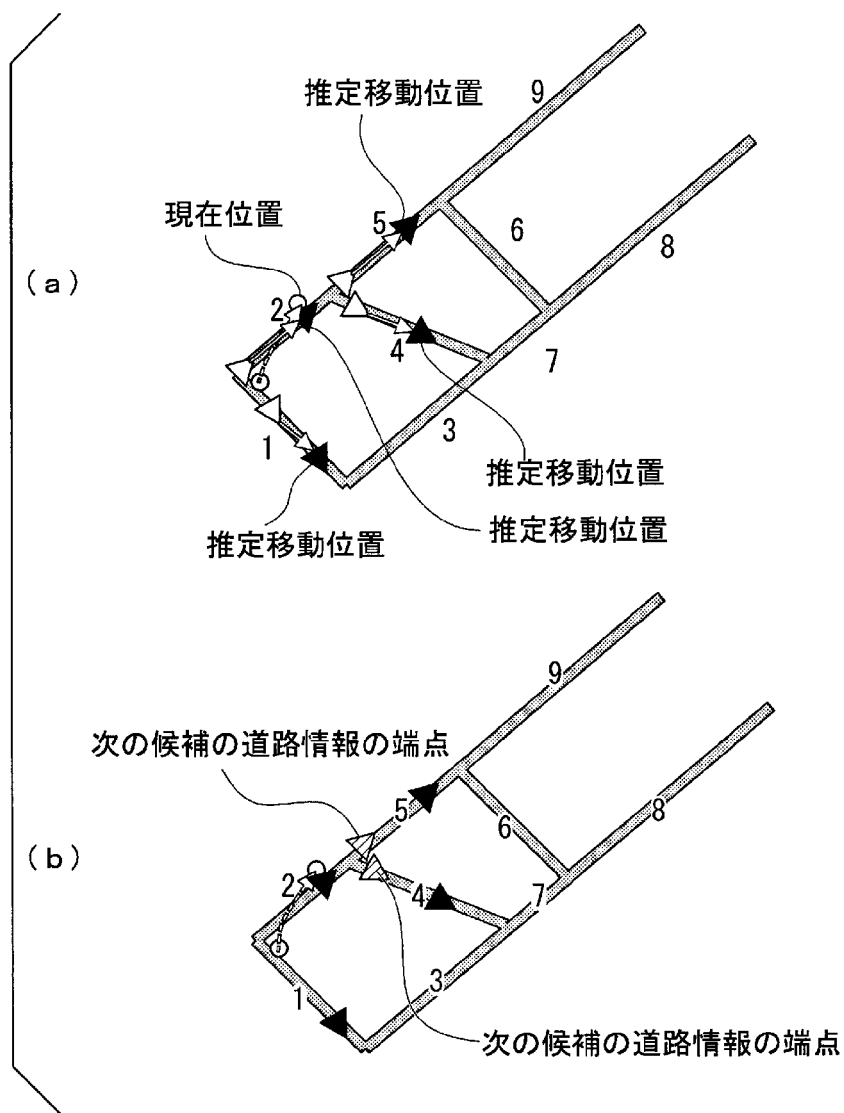
[図14]



[図15]



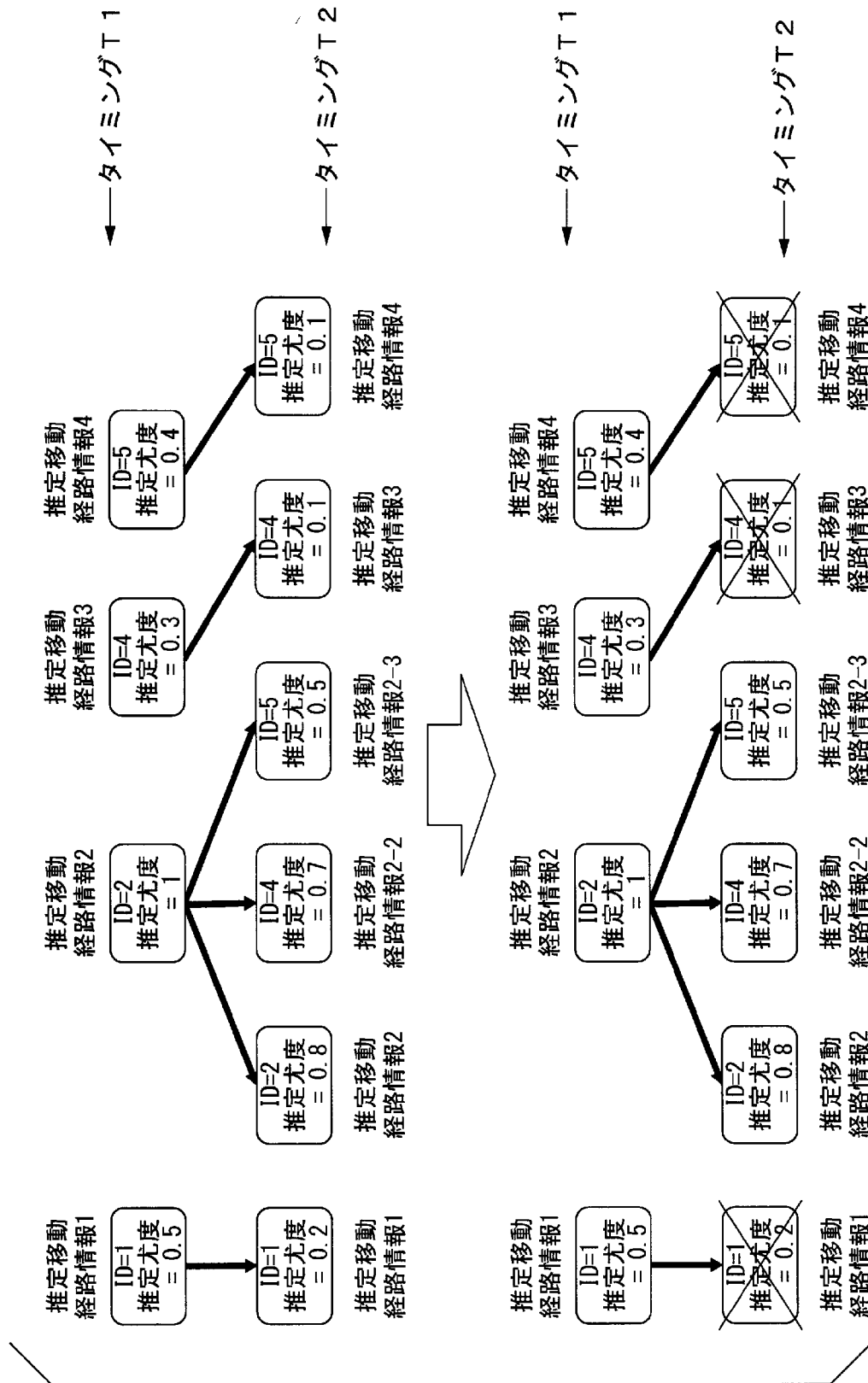
[図16]



[図17]

＜推定移動経路情報データテーブル＞		タイミングT1	タイミングT2
	移動経路外 フラグ	道路情報1 (ID, 推定尤度)	道路情報2 (ID, 推定尤度)
推定移動経路情報1	0	ID=1, 推定尤度=0.5	ID=1, 推定尤度=0.2
推定移動経路情報2	0	ID=2, 推定尤度=1	ID=2, 推定尤度=0.8
推定移動経路情報2-2	0	ID=2, 推定尤度=1	ID=4, 推定尤度=0.7
推定移動経路情報2-3	0	ID=2, 推定尤度=1	ID=5, 推定尤度=0.5
推定移動経路情報3	0	ID=4, 推定尤度=0.3	ID=4, 推定尤度=0.1
推定移動経路情報4	0	ID=5, 推定尤度=0.4	ID=5, 推定尤度=0.1

[図18]



[図19]

＜推定移動経路情報データテーブル＞		タイミングT1	タイミングT2
	移動経路外 フラグ	道路情報1 (ID, 推定尤度)	道路情報2 (ID, 推定尤度)
推定移動経路情報1	1	ID=1, 推定尤度=0.5	ID=1, 推定尤度=0.2
推定移動経路情報2	0	ID=2, 推定尤度=1	ID=2, 推定尤度=0.8
推定移動経路情報2-2	0	ID=2, 推定尤度=1	ID=4, 推定尤度=0.7
推定移動経路情報2-3	0	ID=2, 推定尤度=1	ID=5, 推定尤度=0.5
推定移動経路情報3	1	ID=4, 推定尤度=0.3	ID=4, 推定尤度=0.1
推定移動経路情報4	1	ID=5, 推定尤度=0.4	ID=5, 推定尤度=0.1

[図20]

