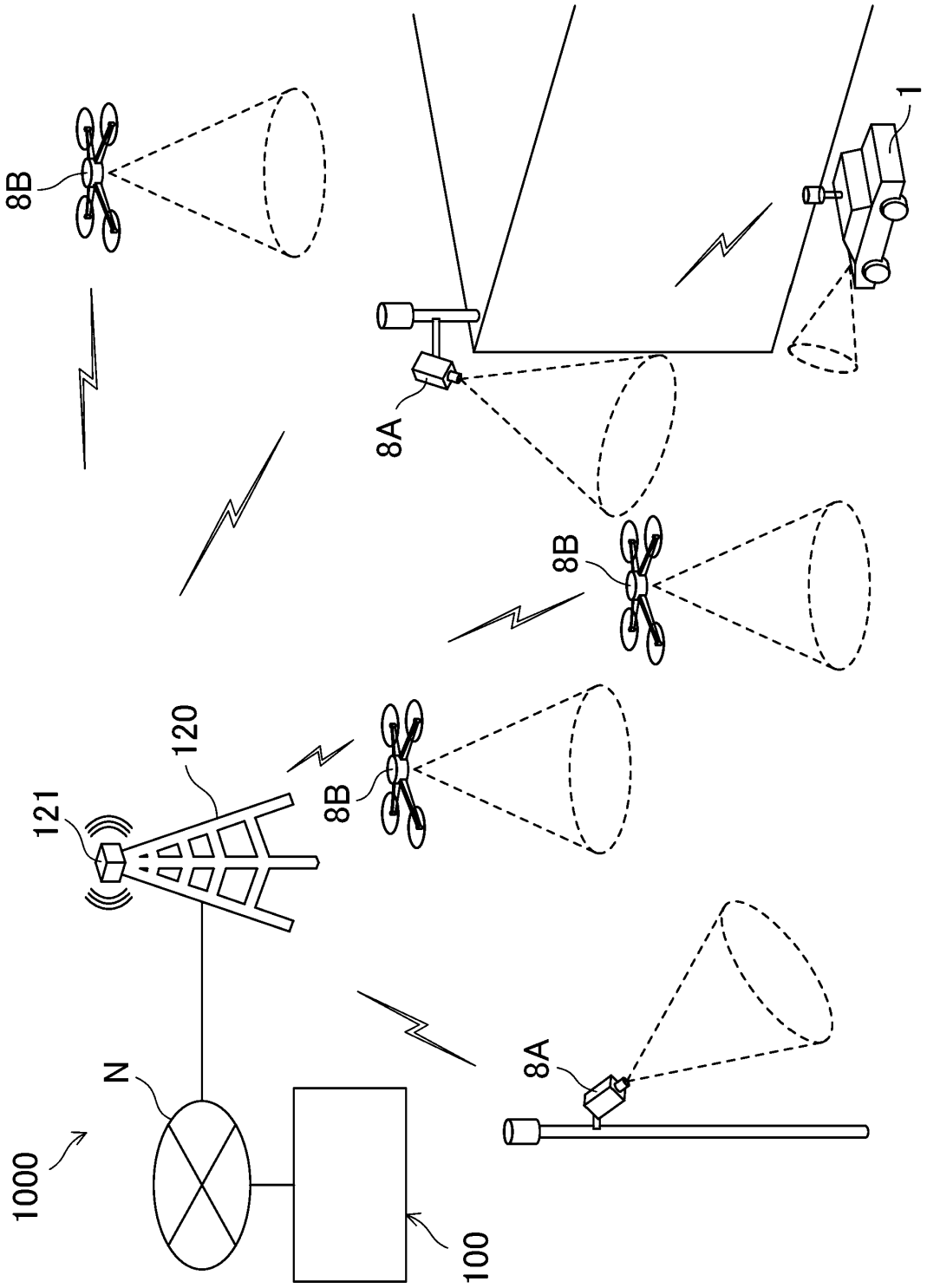
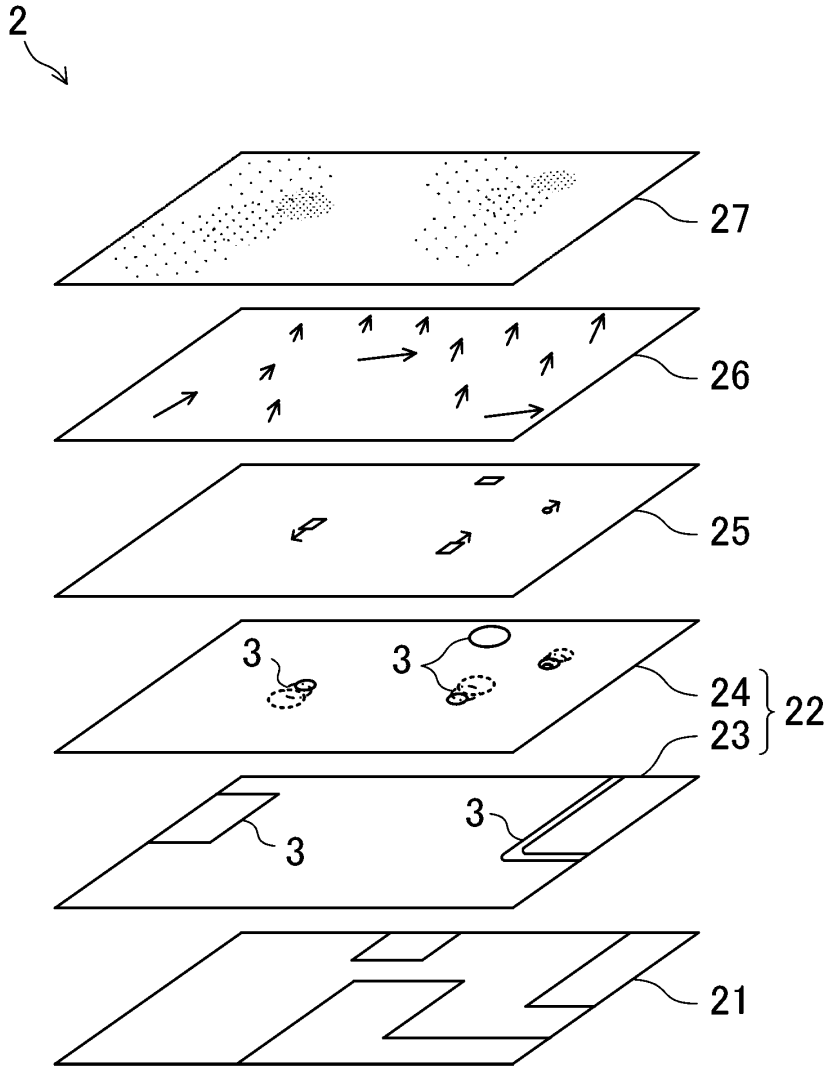
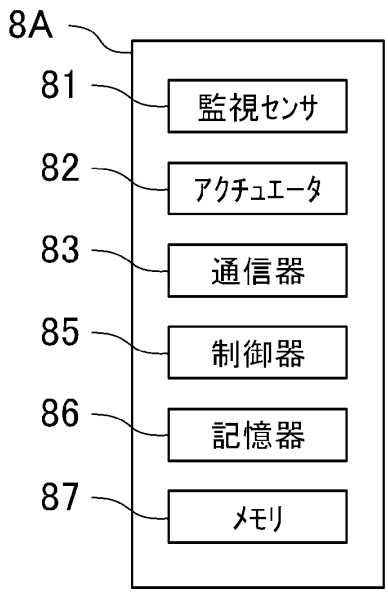
[図1]



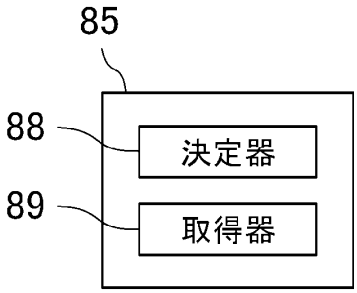
[図2]



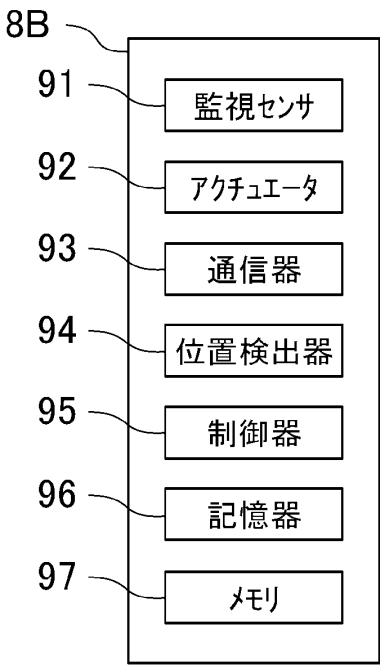
[図3]


8A
81
監視センサ
82
アクチュエータ
83
通信器
85
制御器
86
記憶器
87
メモリ

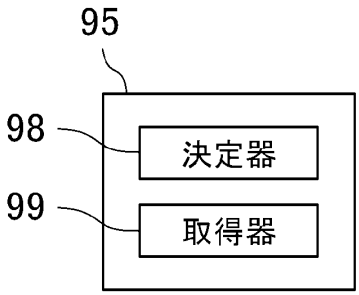
[図4]


85
88
決定器
89
取得器

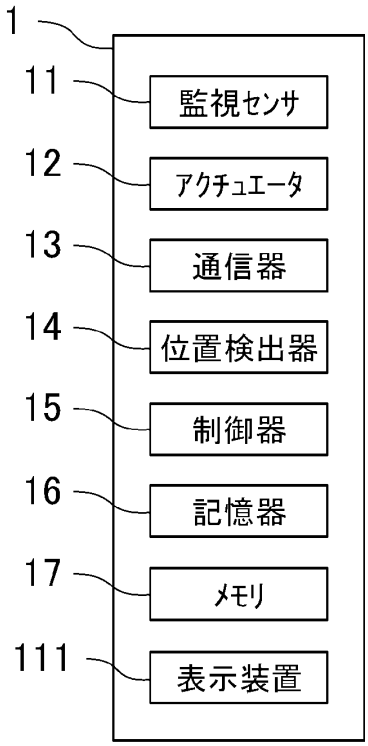
[図5]


8B
91
監視センサ
92
アクチュエータ
93
通信器
94
位置検出器
95
制御器
96
記憶器
97
メモリ

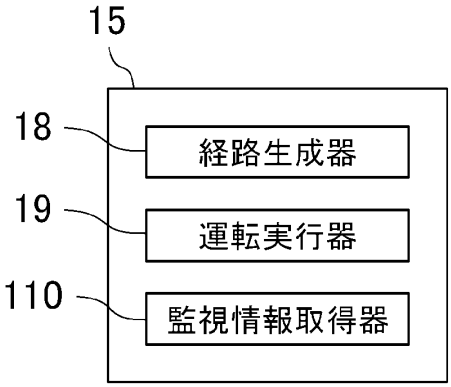
[図6]


95
98
決定器
99
取得器

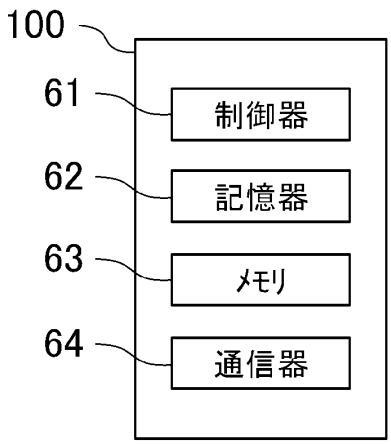
[図7]


1
11
監視センサ
12
アクチュエータ
13
通信器
14
位置検出器
15
制御器
16
記憶器
17
メモリ
111
表示装置

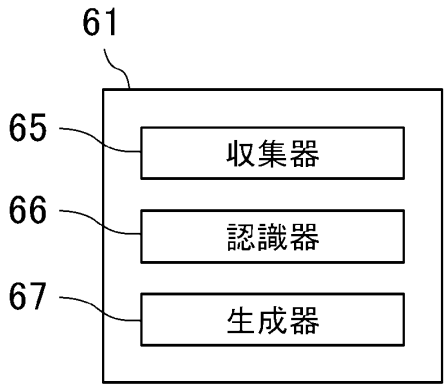
[図8]


15
18
経路生成器
19
運転実行器
110
監視情報取得器

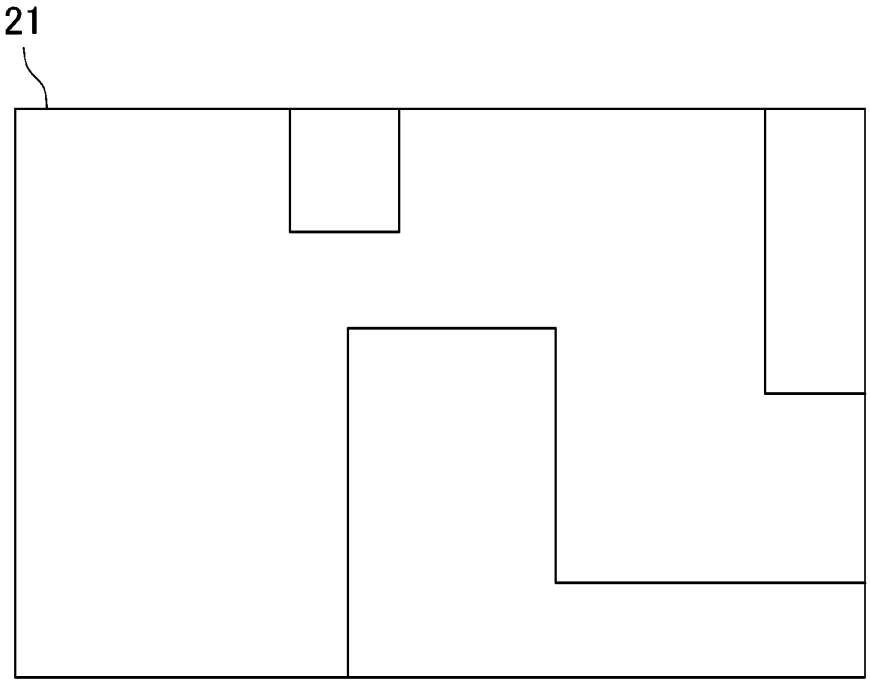
[図9]



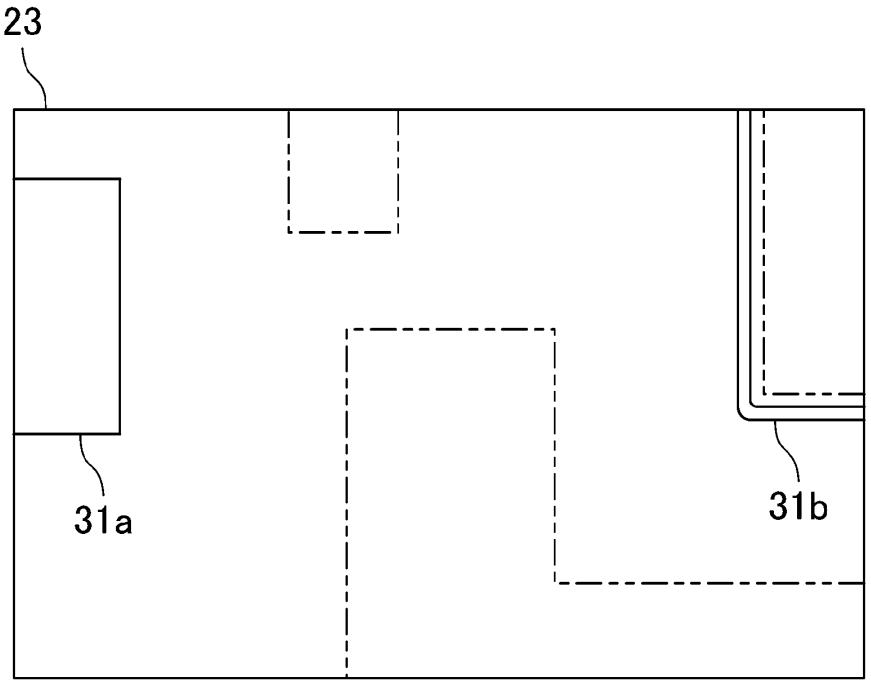
[図10]



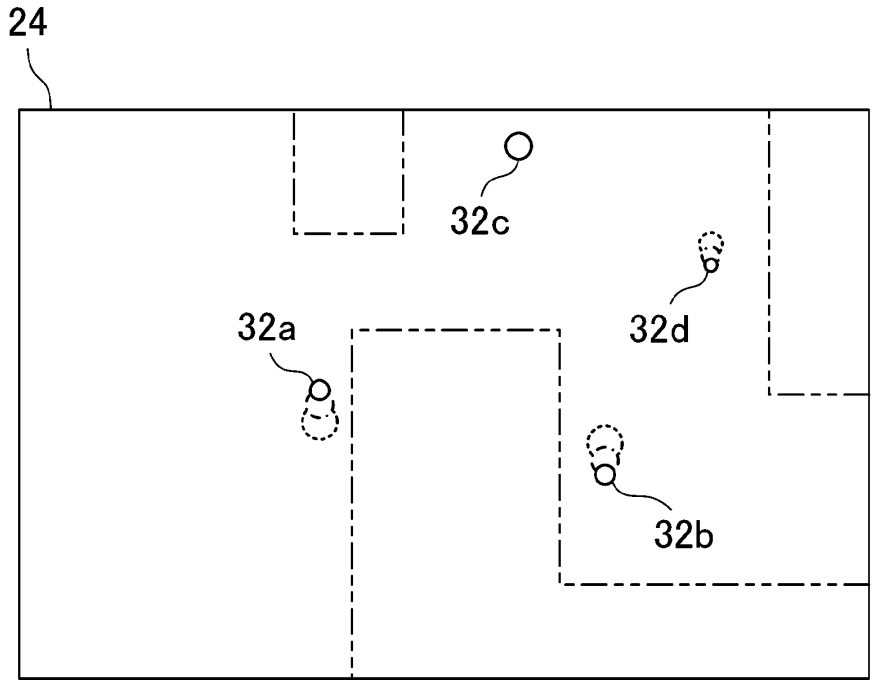
[図11]



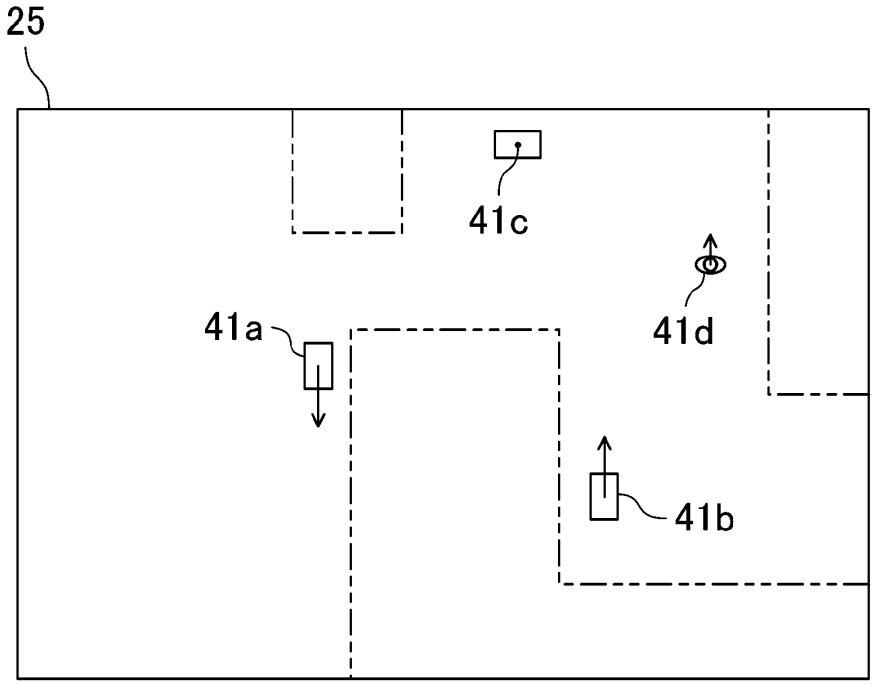
[図12]



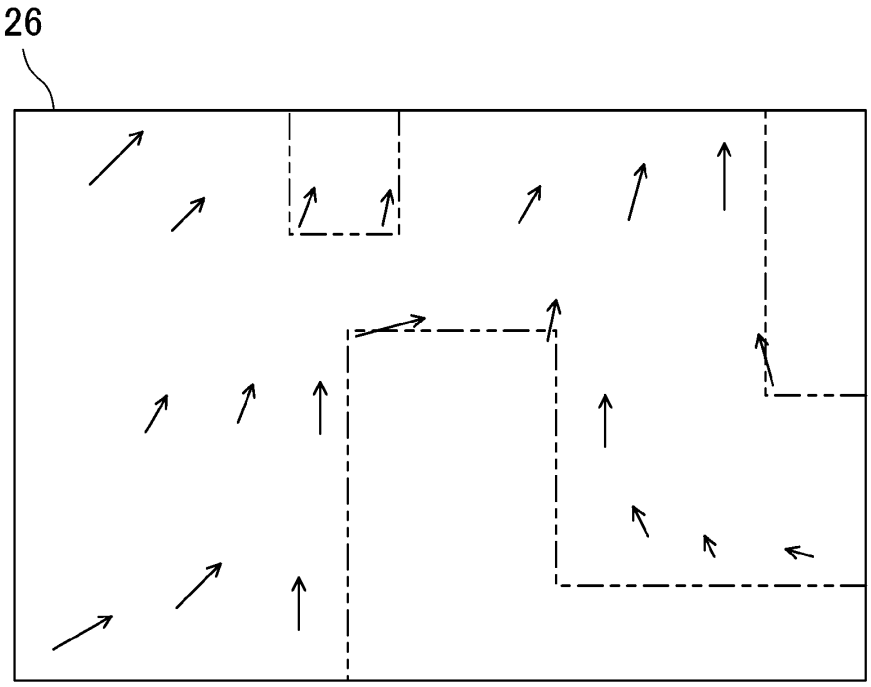
[図13]



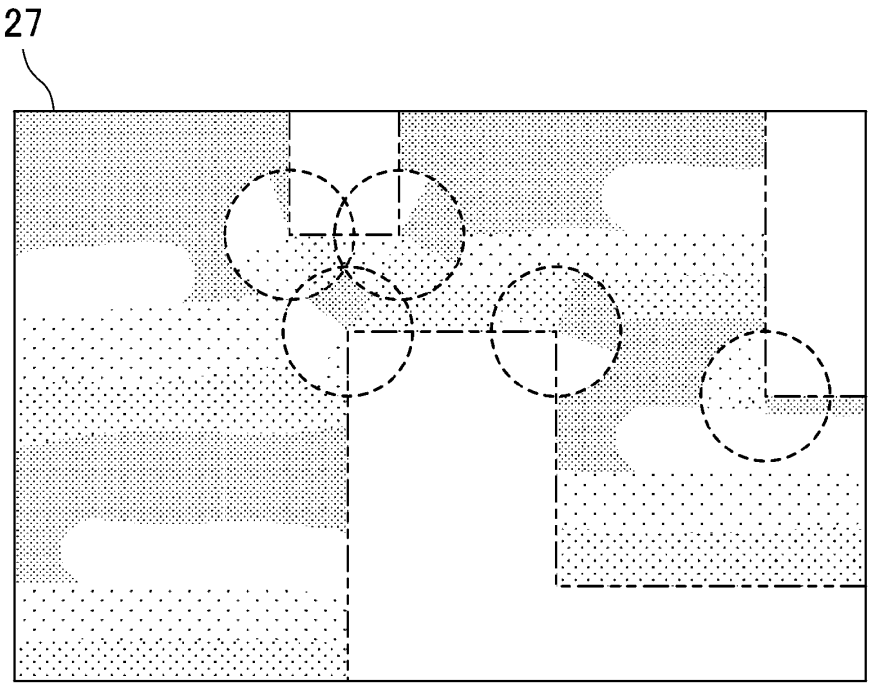
[図14]



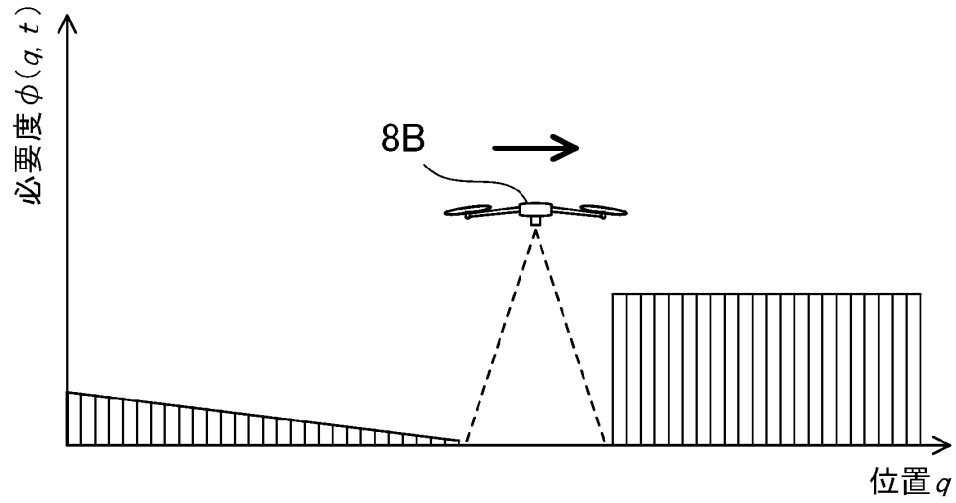
[図15]



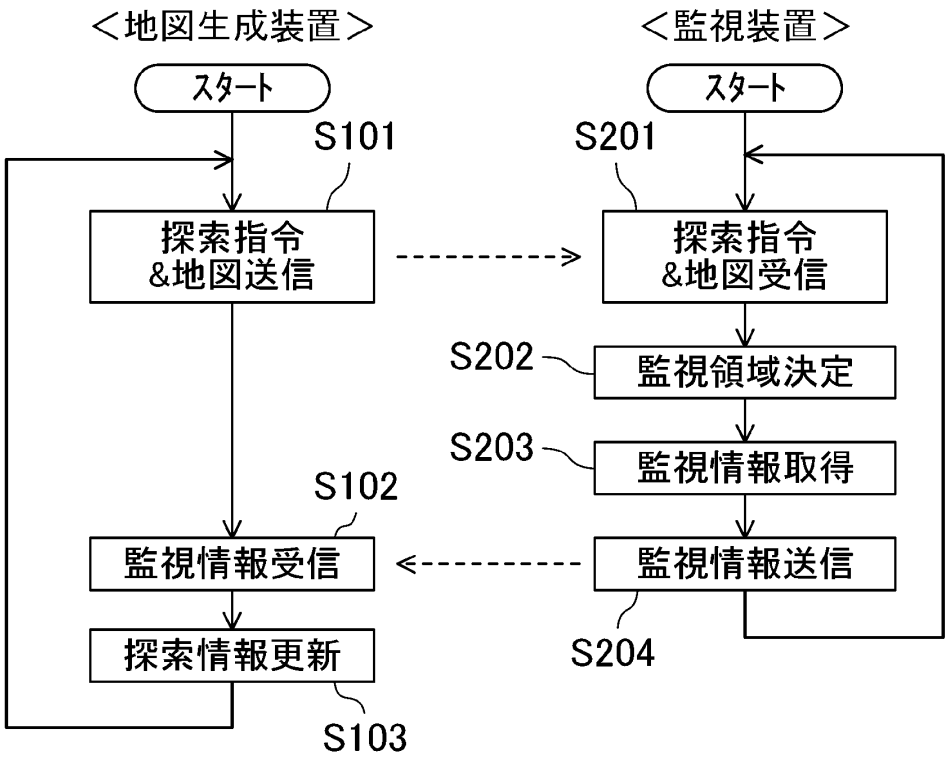
[図16]



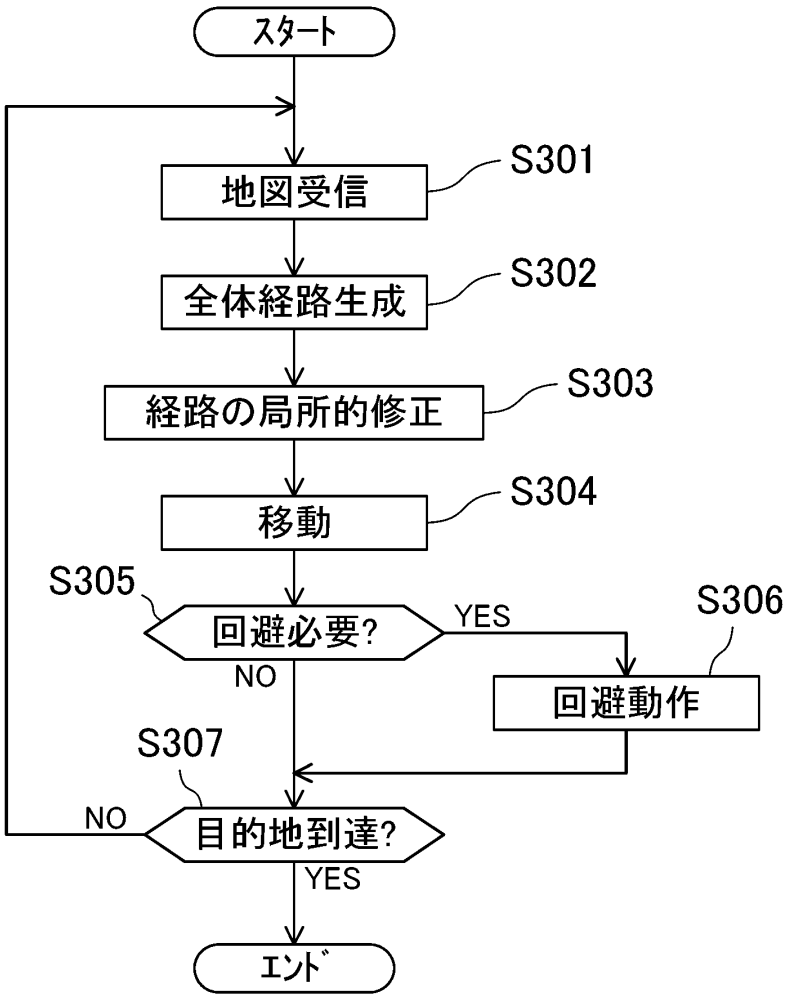
[図17]


必要度 $\phi(q, t)$
8B
位置 q

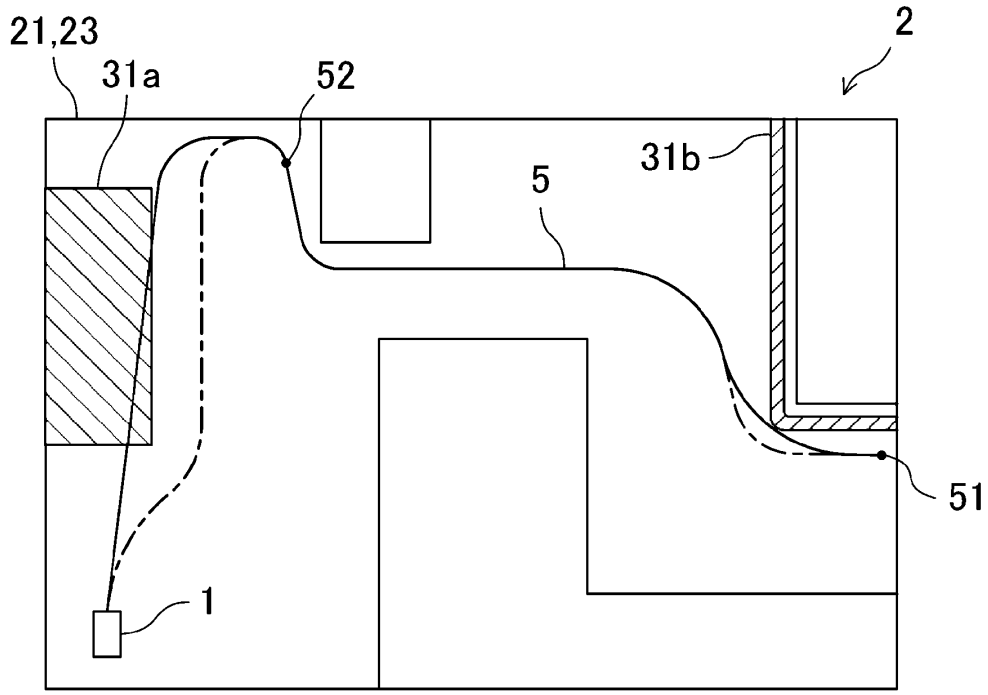
[図18]


＜地図生成装置＞
スタート
S101
探索指令
&地図送信
S102
監視情報受信
探索情報更新
S103
＜監視装置＞
スタート
S201
探索指令
&地図受信
S202
監視領域決定
S203
監視情報取得
監視情報送信
S204

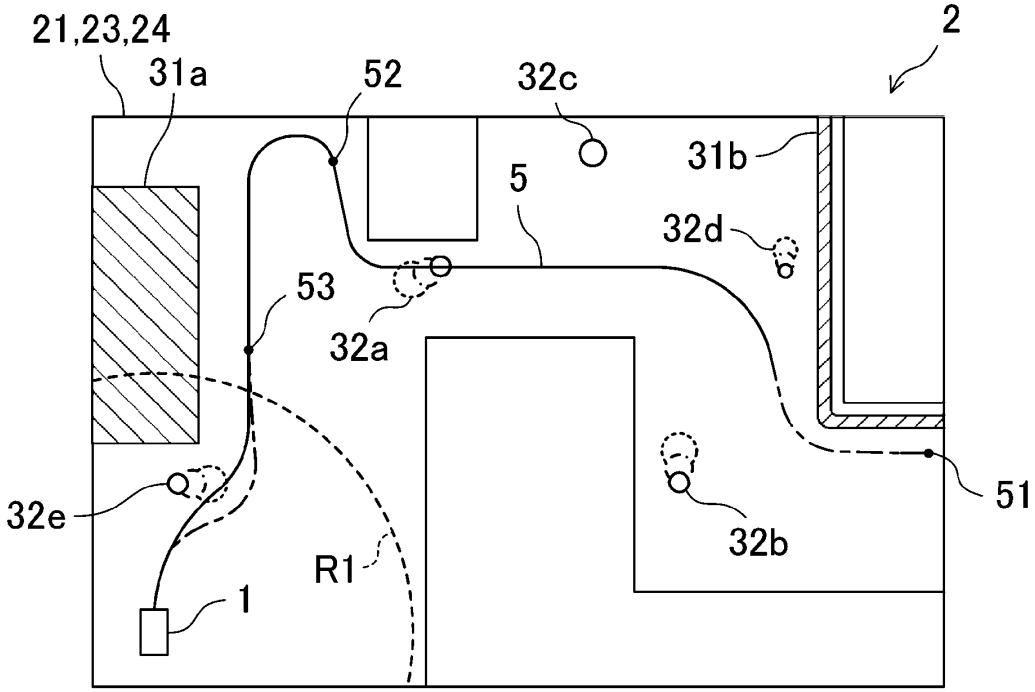
[図19]


スタート
S301
地図受信
S302
全体経路生成
S303
経路の局所的修正
S304
移動
S305
回避必要?
YES
S306
回避動作
NO
S307
目的地到達?
NO
YES
エンド

[図20]


21,23
31a
52
2
31b
5
51
1

[図21]


21,23,24
31a
52
32c
2
31b
5
32d
53
32a
32e
R1
32b
51
1

[図22]

