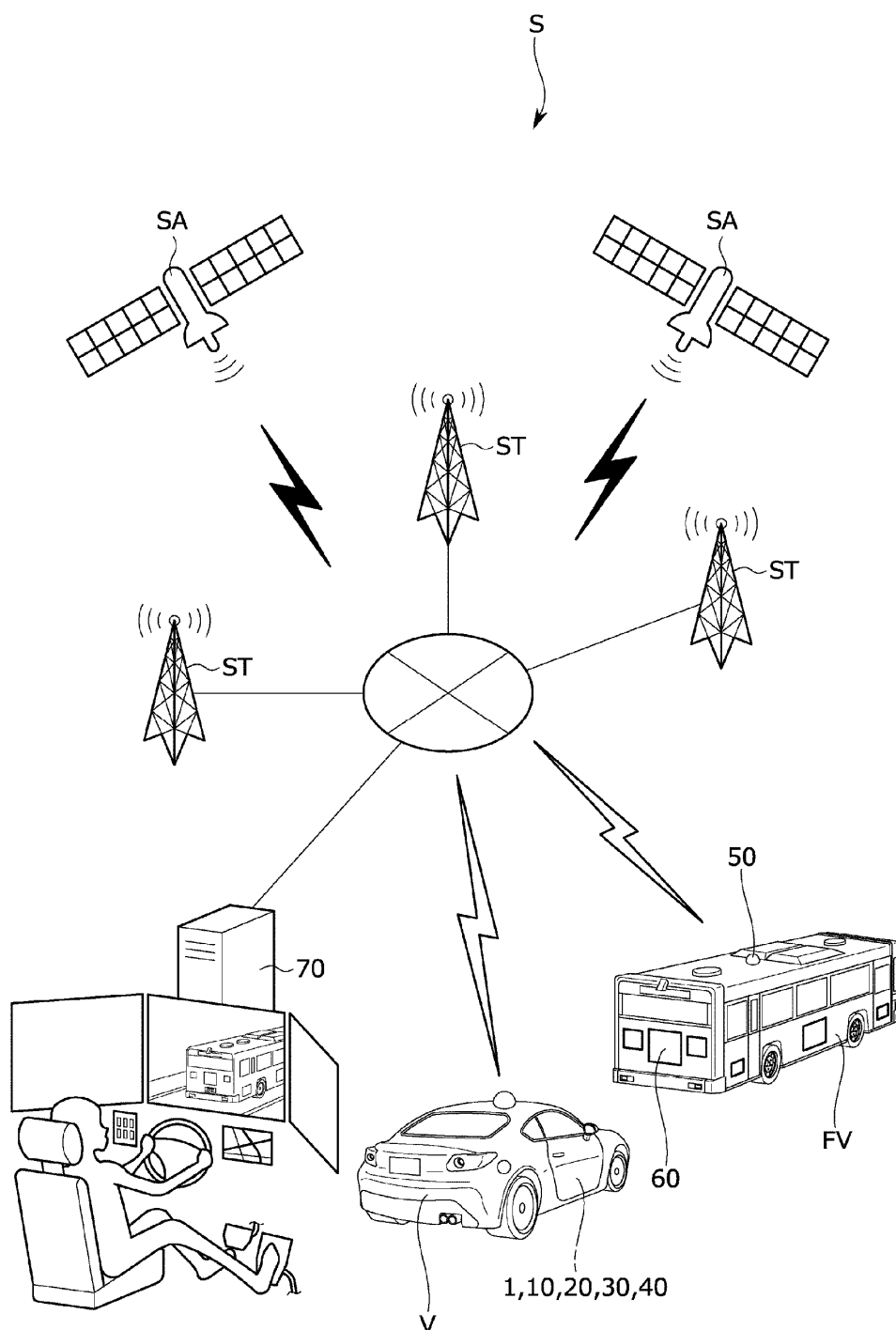
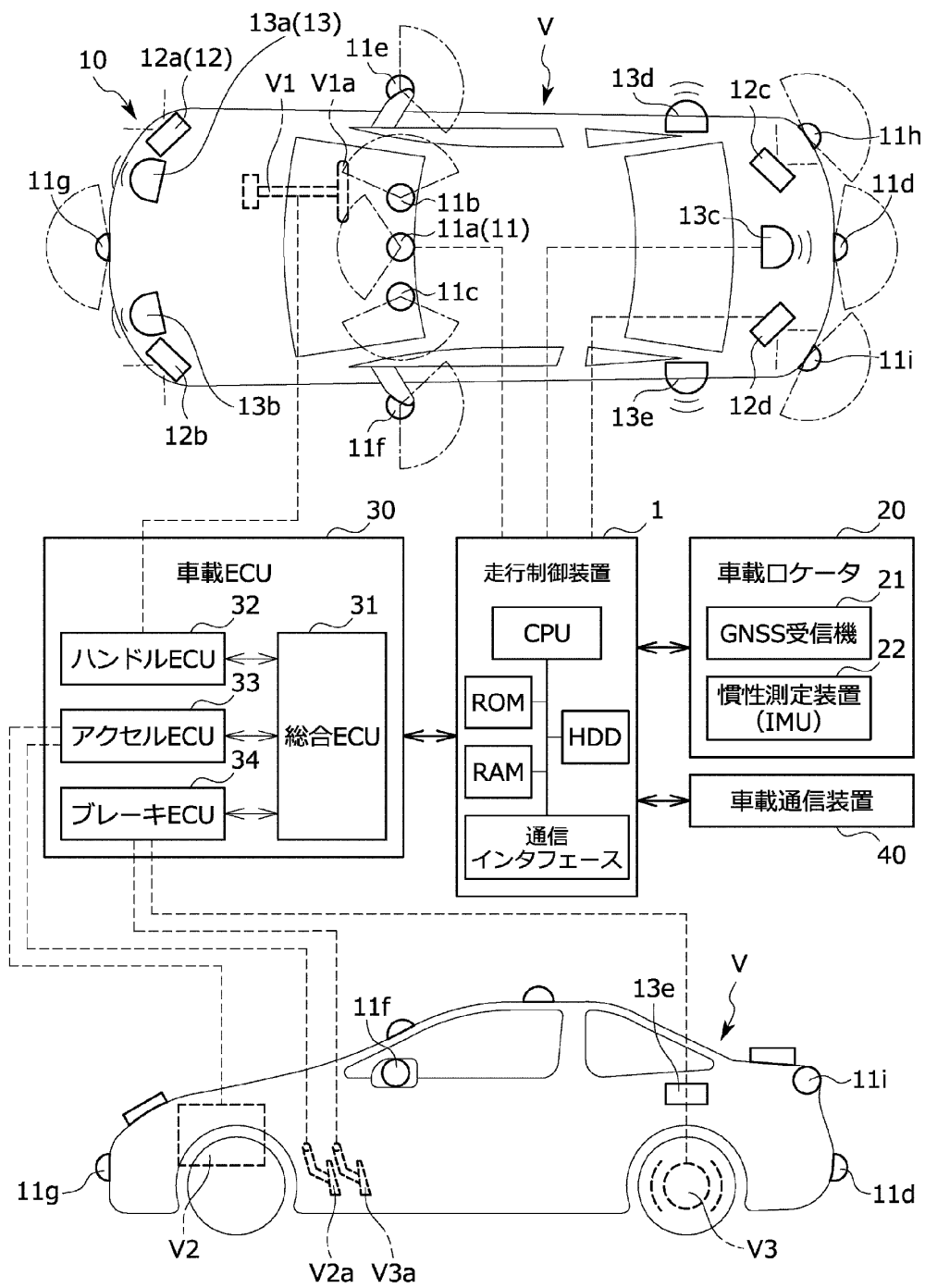


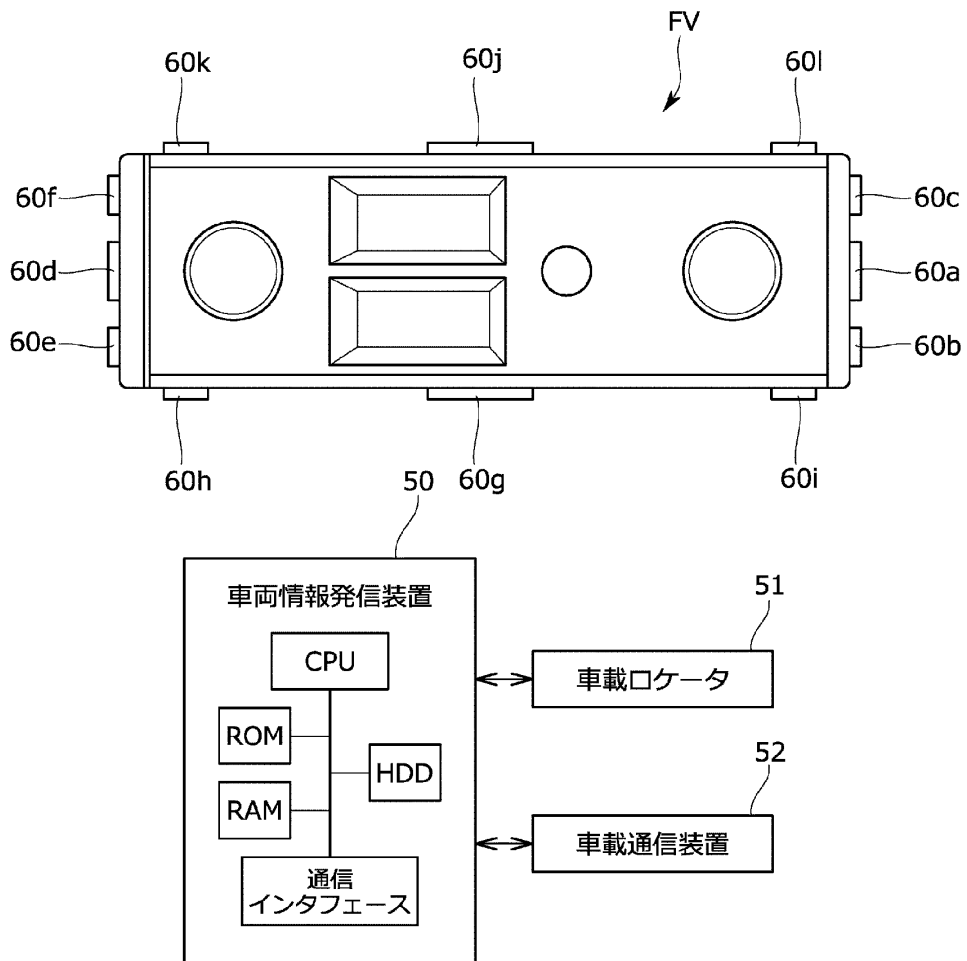
[図1]



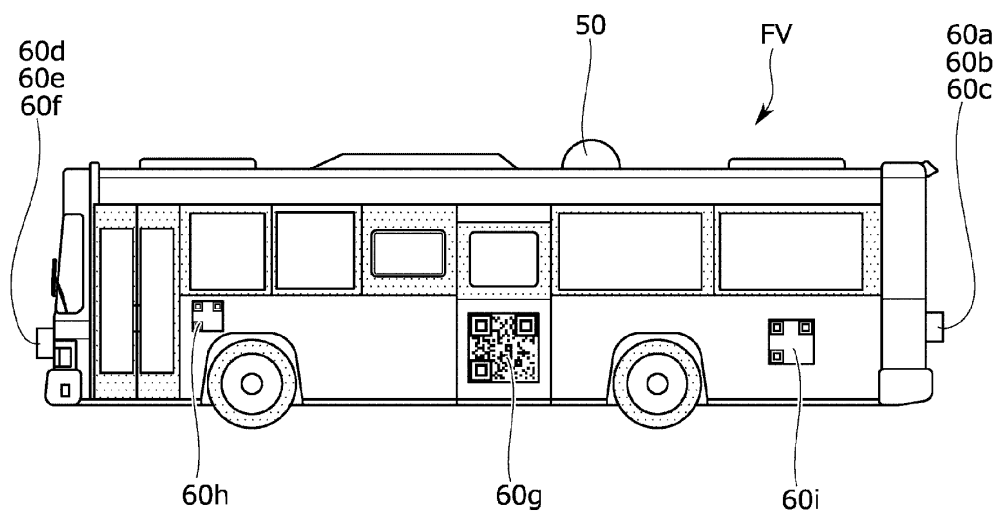
[図2]



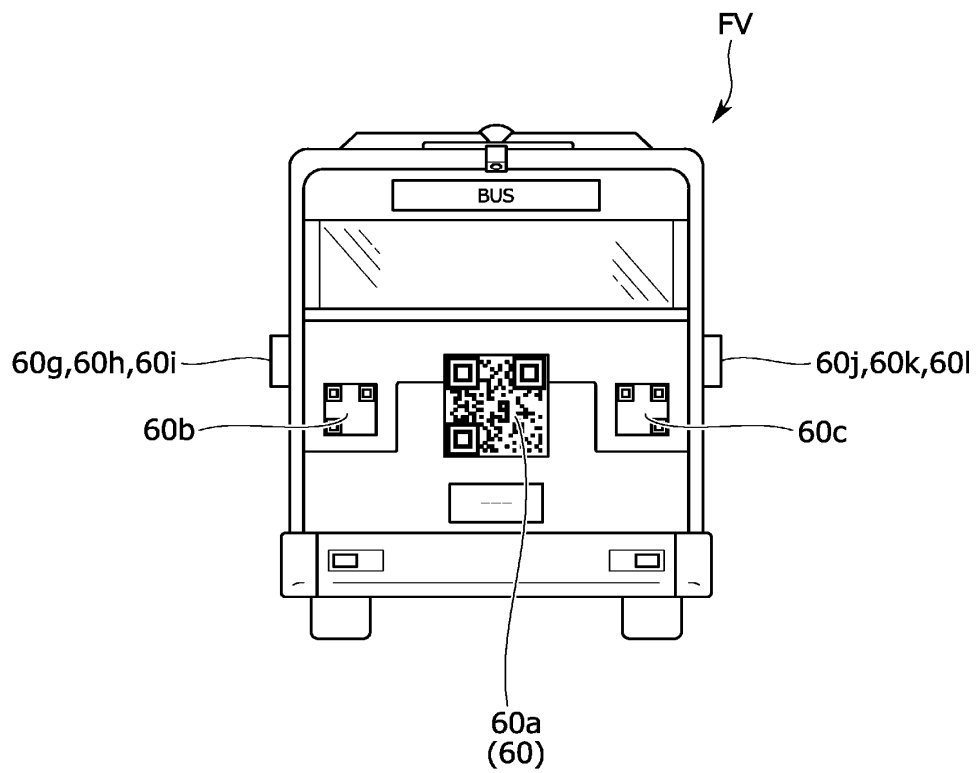
[図3A]



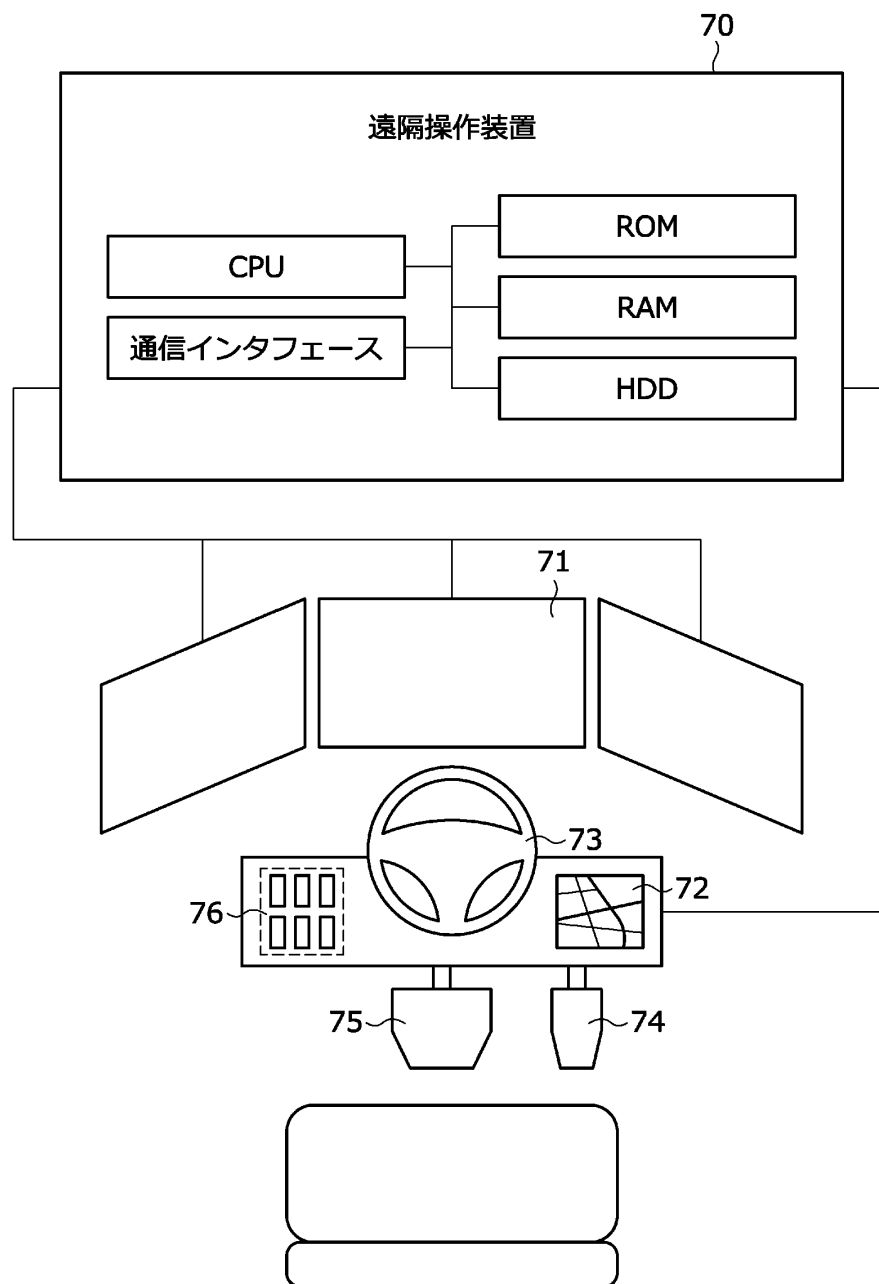
[図3B]



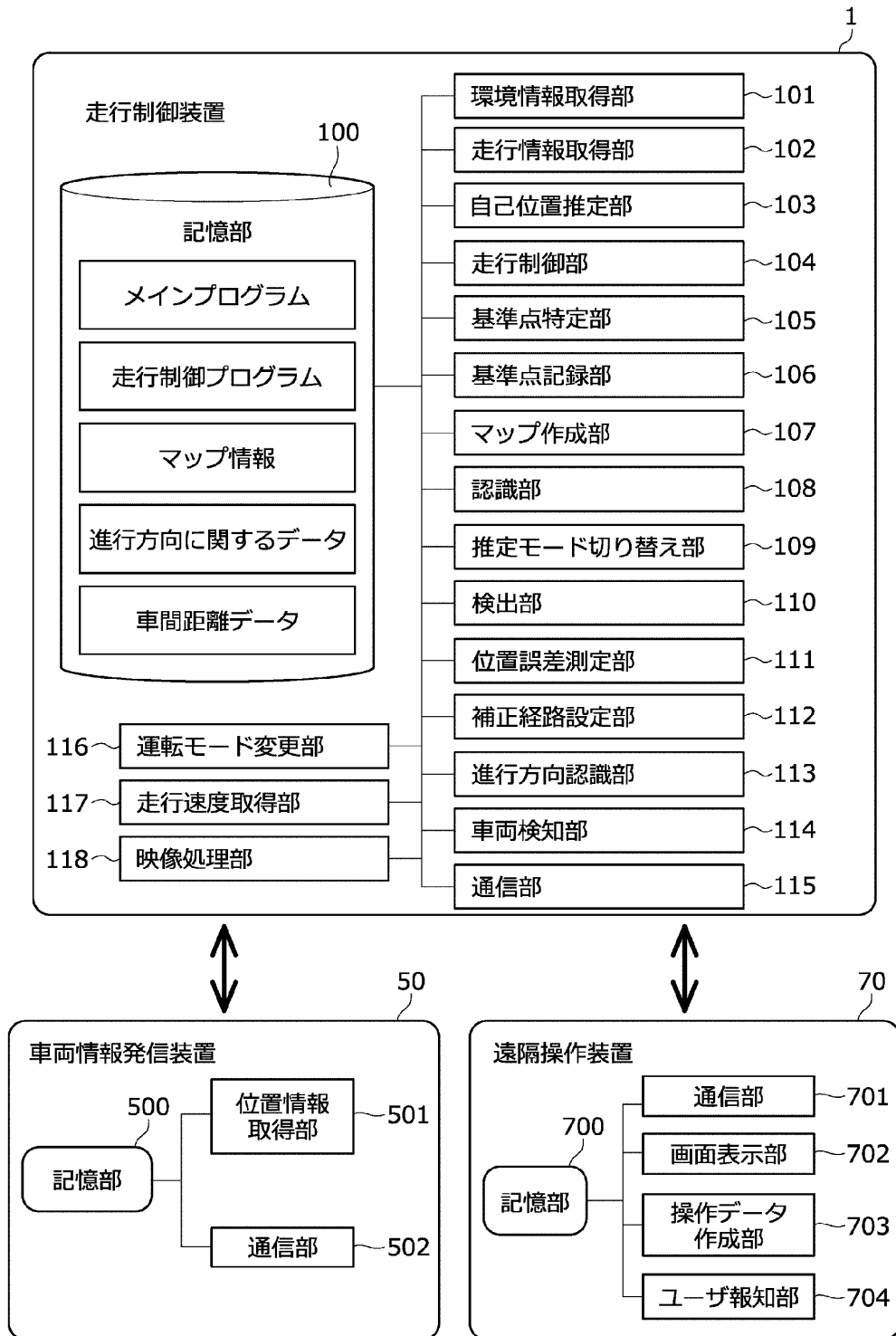
[図3C]



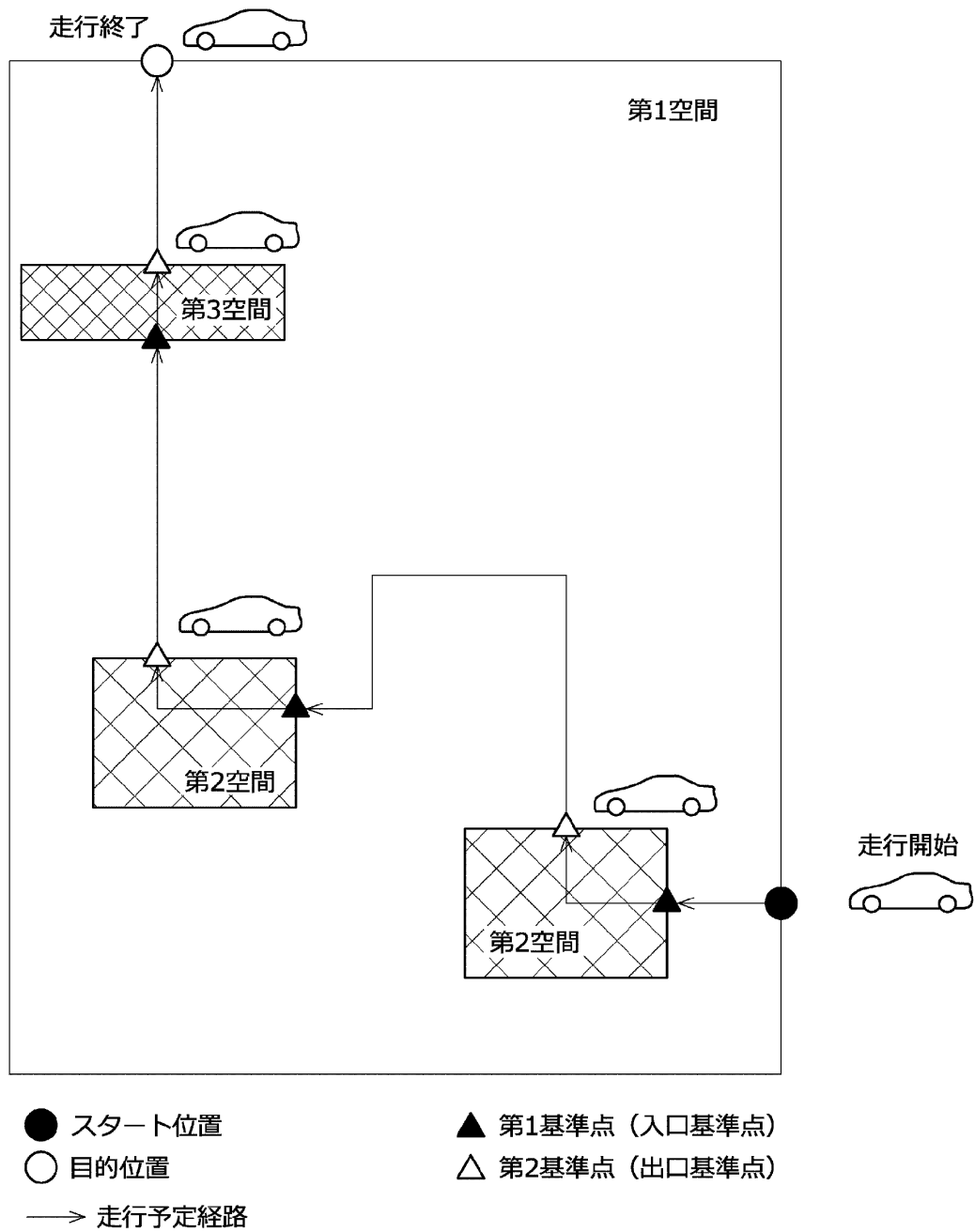
[図4]



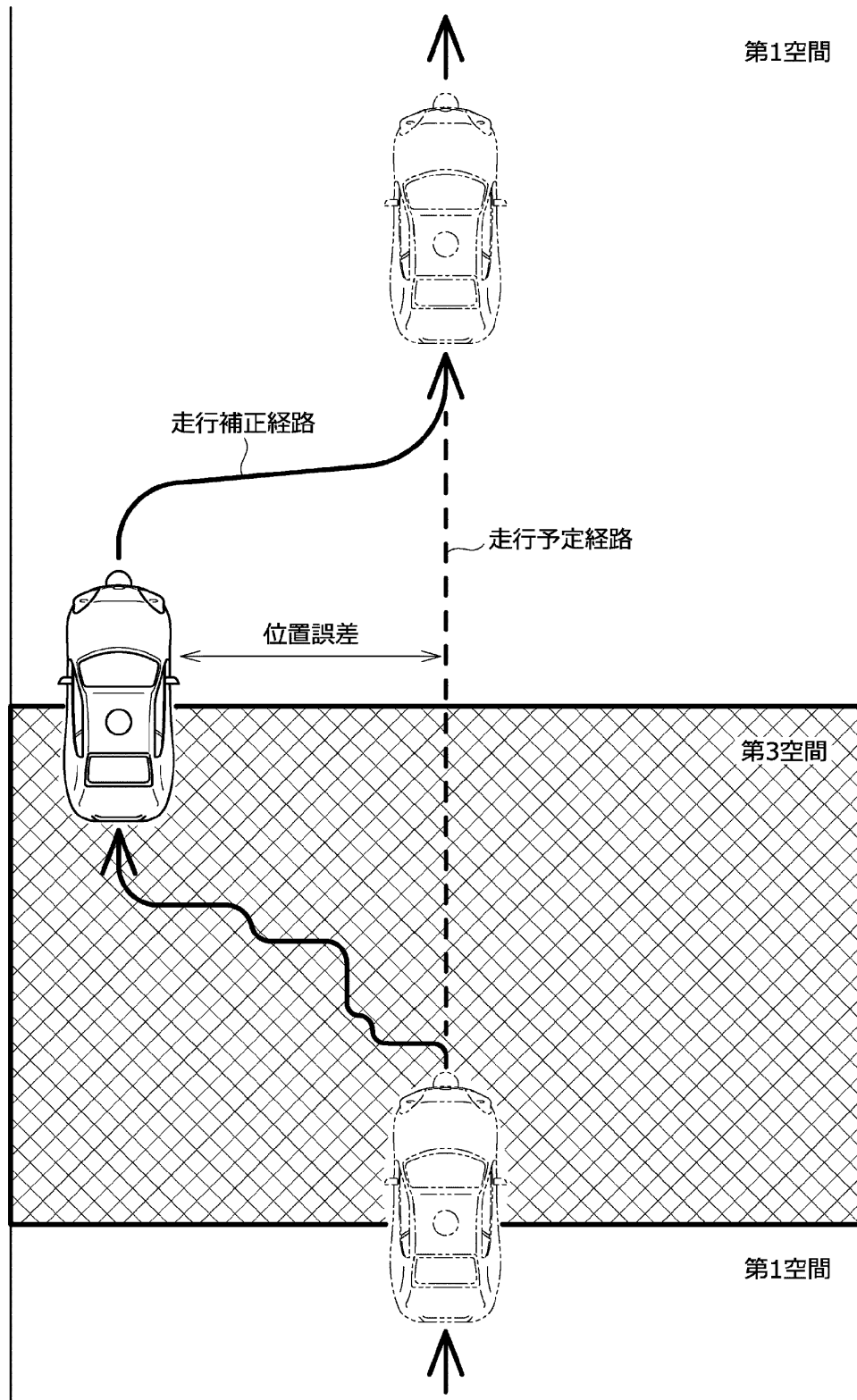
[図5]



＜マップ情報＞



[図7]

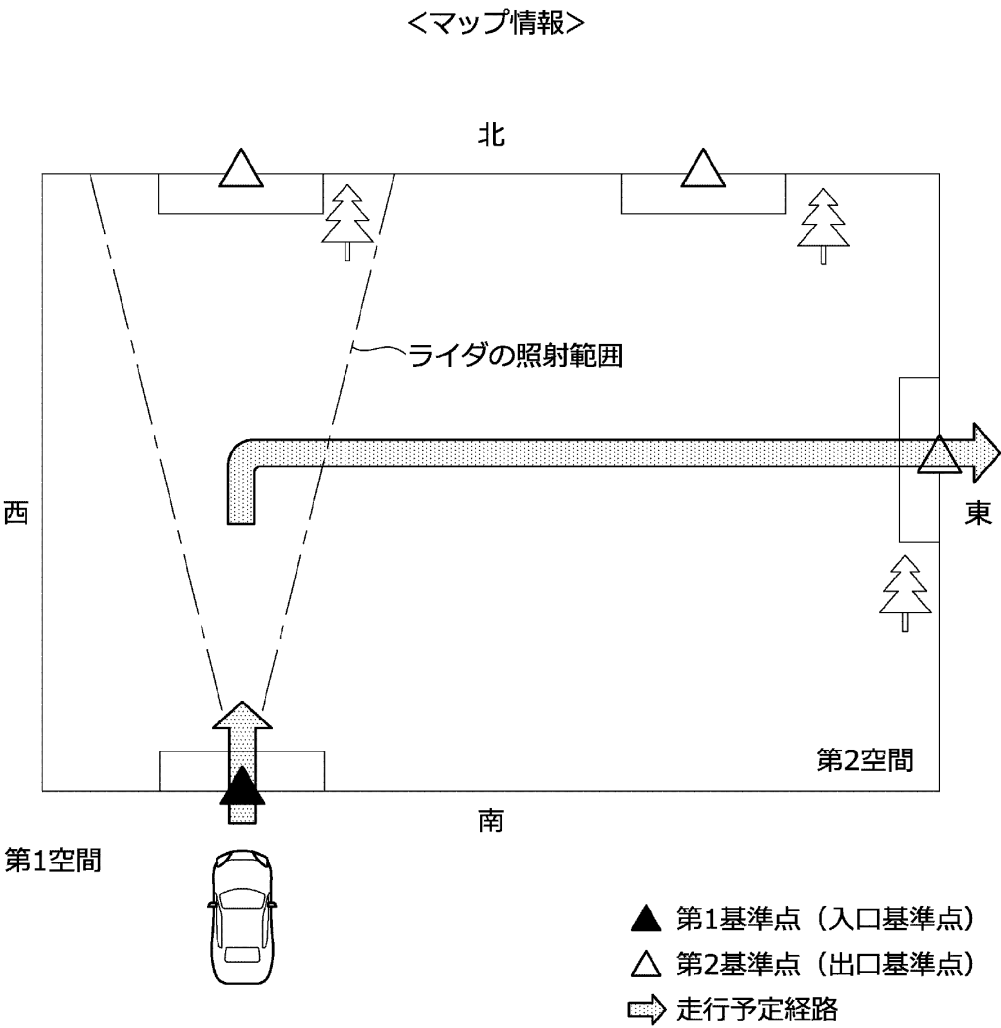


[図8]

<自己位置推定時の進行方向に関するデータ>

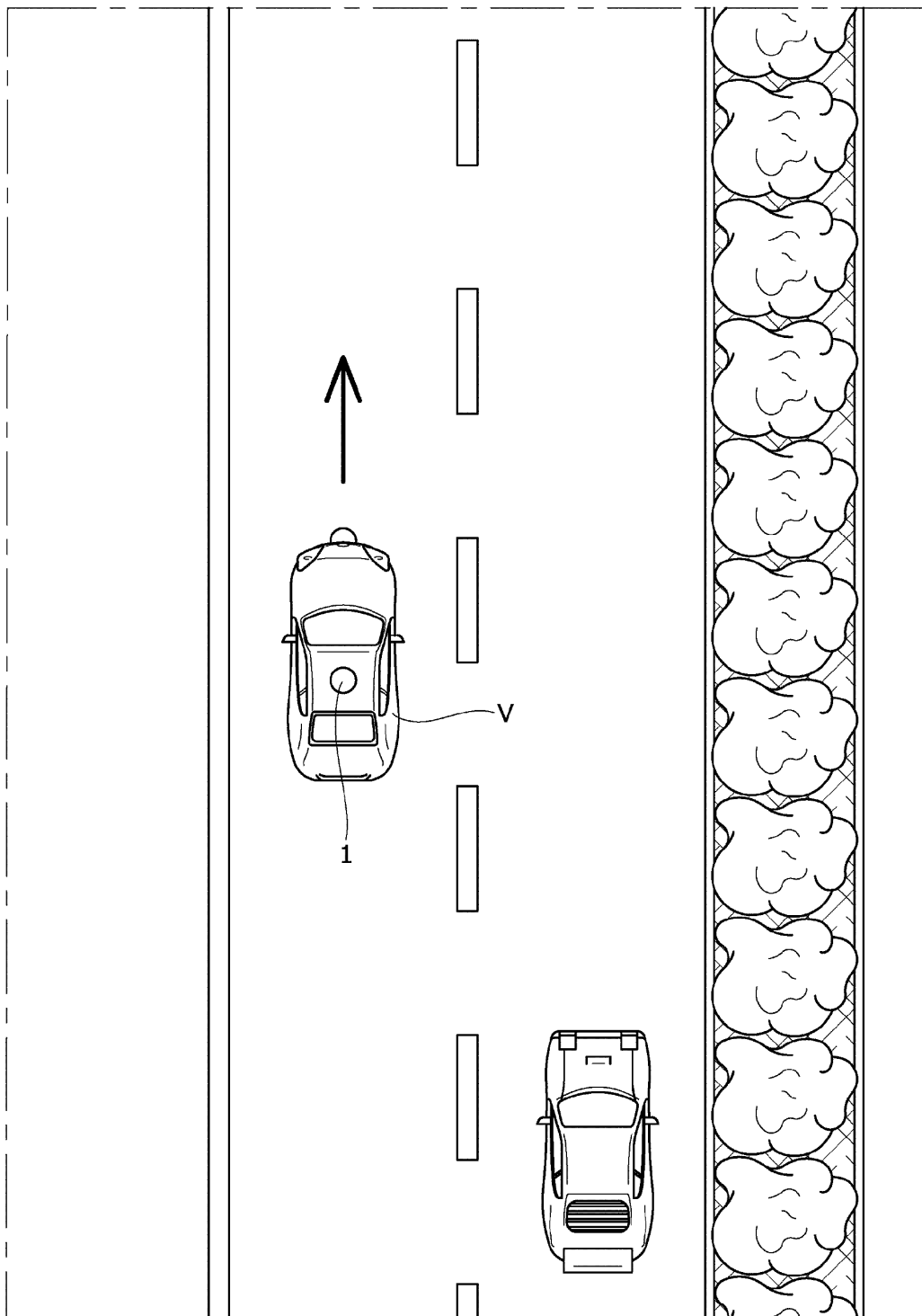
	自己位置の推定に用いる情報の変化態様	進行方向の認識	進行方向を認識するタイミング	推定状態の切り替え位置(基準点の位置)
1	GNSS情報 ⇒ 環境情報	第1進行方向 (屋外⇒屋内)	環境情報に基づく位置の推定開始時	環境情報に基づく位置の推定開始位置
2	GNSS情報 ⇒ 走行情報 ⇒ 環境情報			走行情報に基づく位置の推定開始位置
3	GNSS情報 ⇒ 走行情報 ⇒ GNSS情報	第3進行方向 (屋外⇒屋内 ⇒屋外)	GNSS情報に基づく位置の推定開始時	GNSS情報に基づく位置の推定開始位置
4	環境情報 ⇒ GNSS情報	第2進行方向 (屋内⇒屋外)		GNSS情報に基づく位置の推定開始位置
5	環境情報 ⇒ 走行情報 ⇒ GNSS情報	第2進行方向 (屋内⇒屋外)		走行情報に基づく位置の推定開始位置
6	環境情報 ⇒ 走行情報 ⇒ 環境情報	進行方向なし	—	—

[図9]

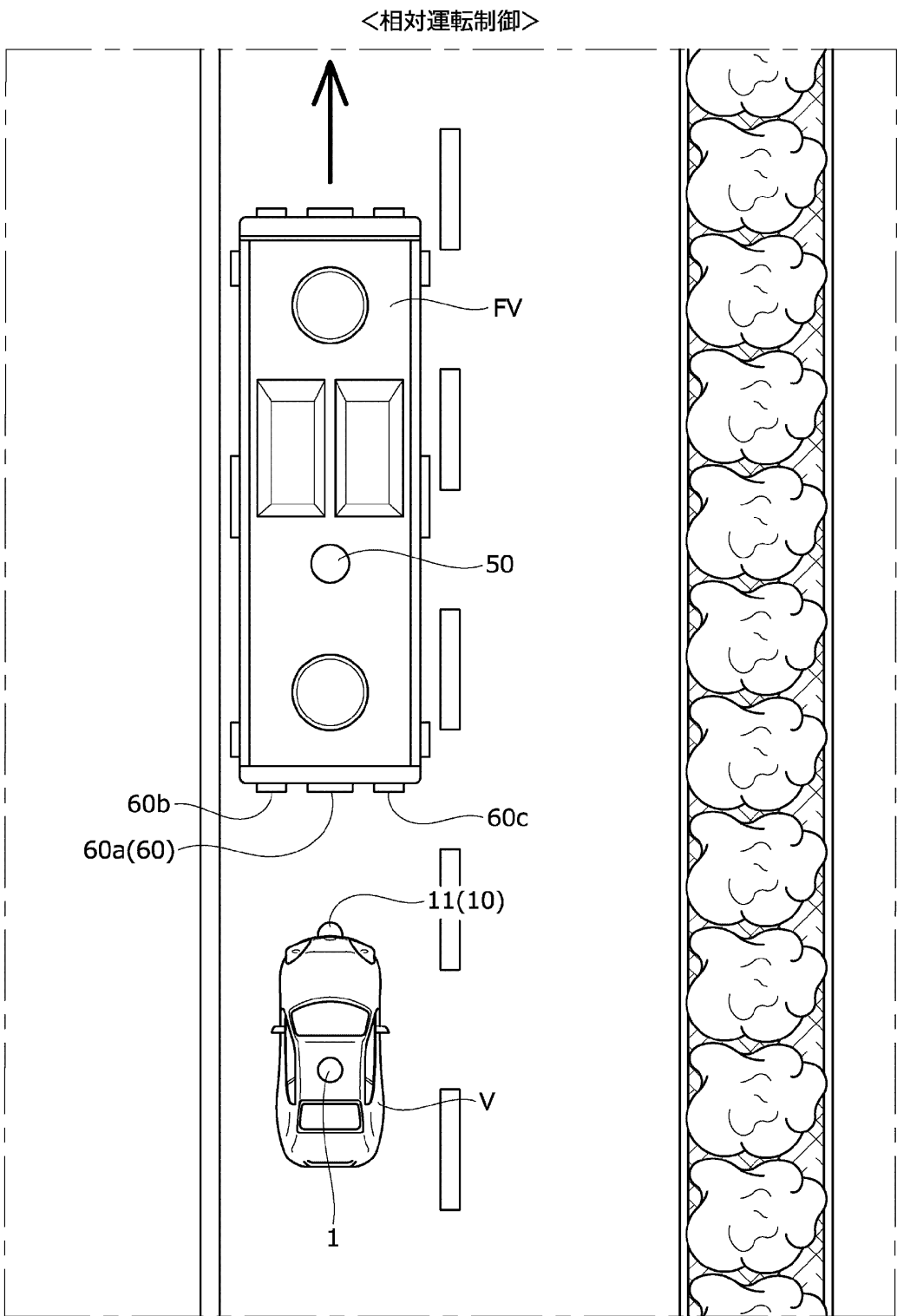


[図10A]

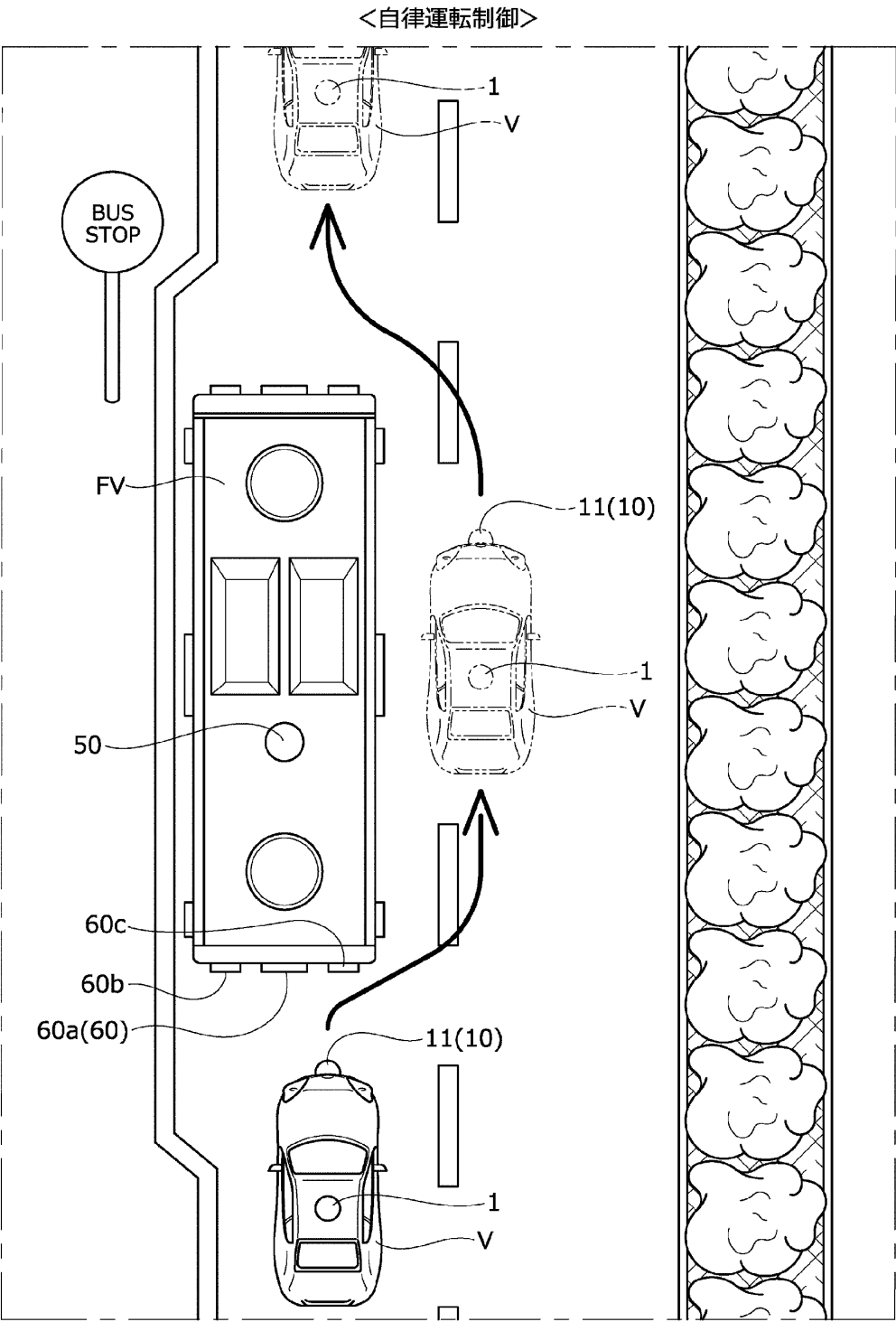
<自律運転制御>



[図10B]



[図10C]

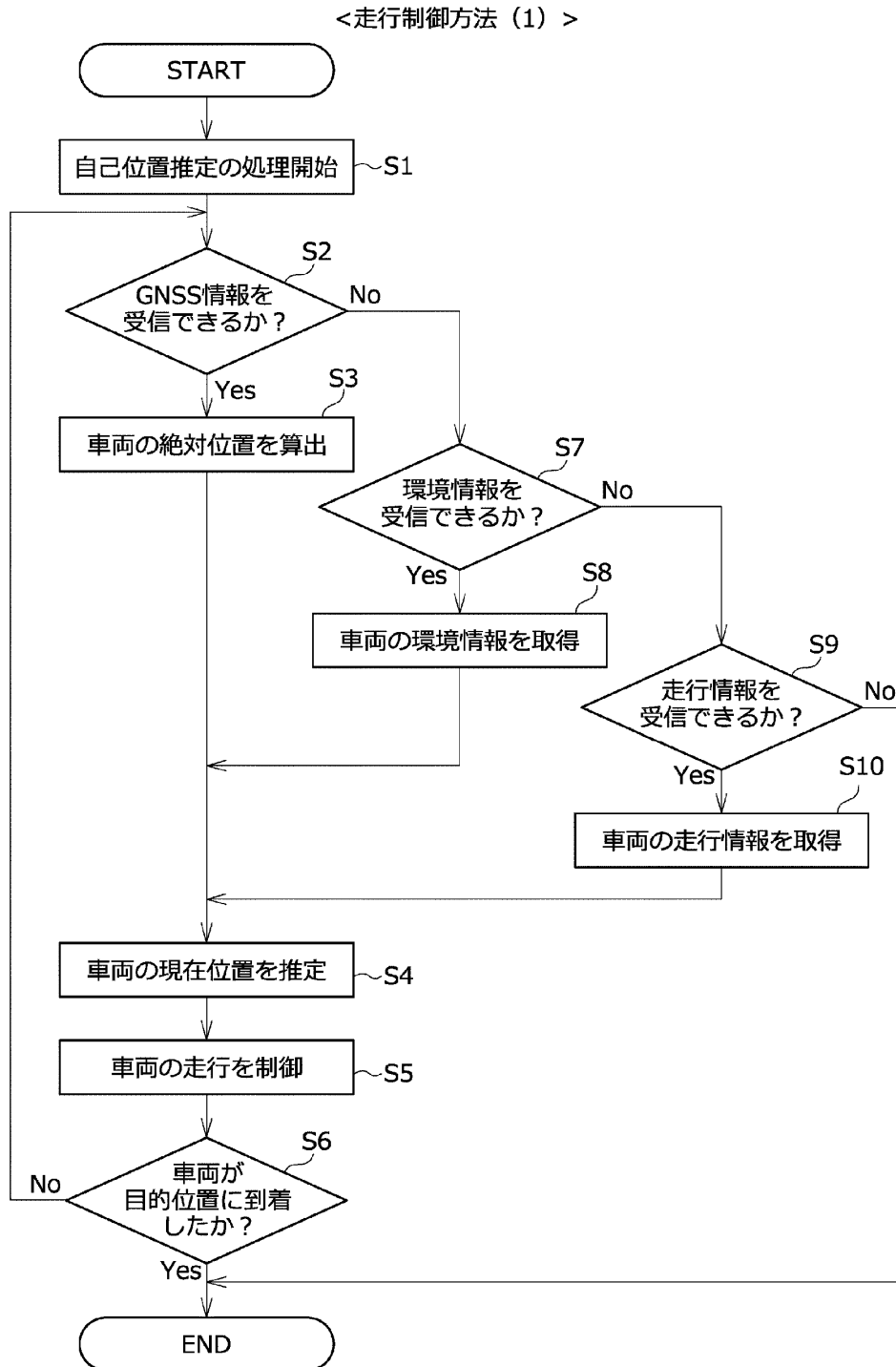


[図11]

<車間距離データ>

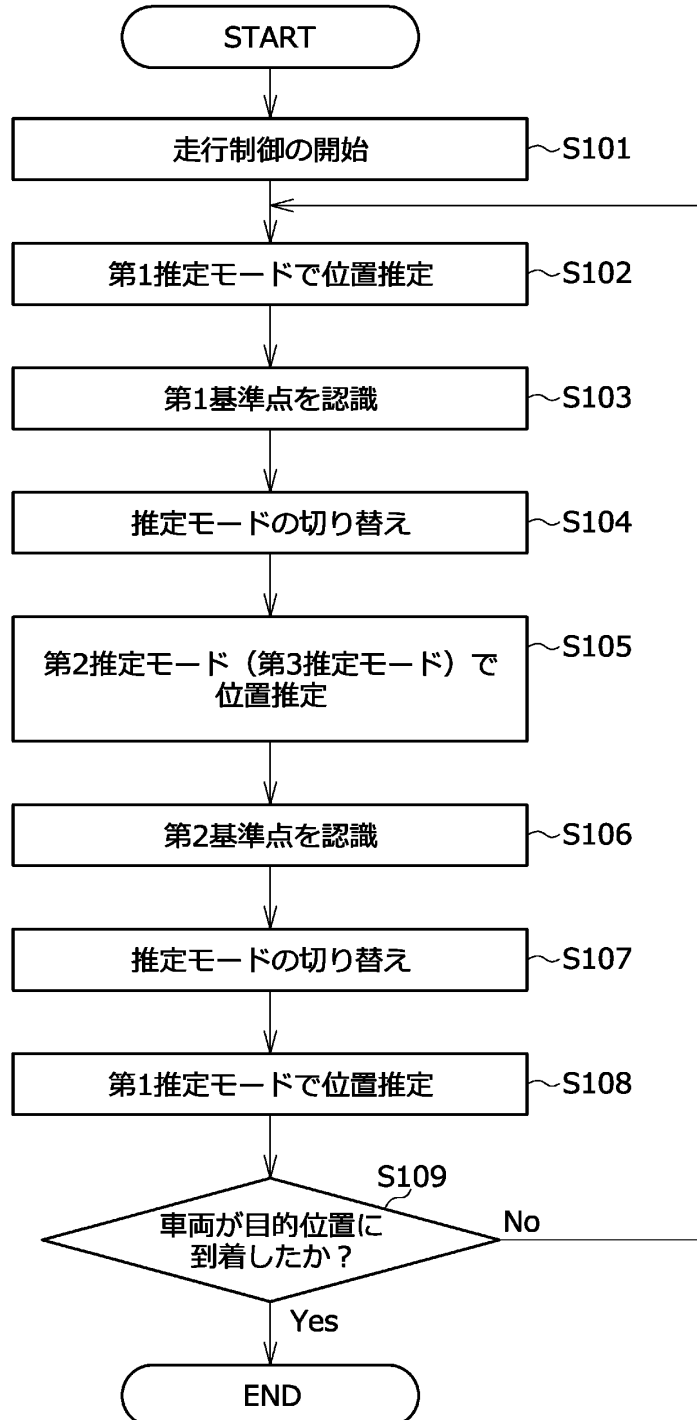
走行速度 (km/h)	設定車間距離 (m)
0 ~ 50	3 ~ 5
50 ~ 100	40 ~ 70
100以上	100

[図12]



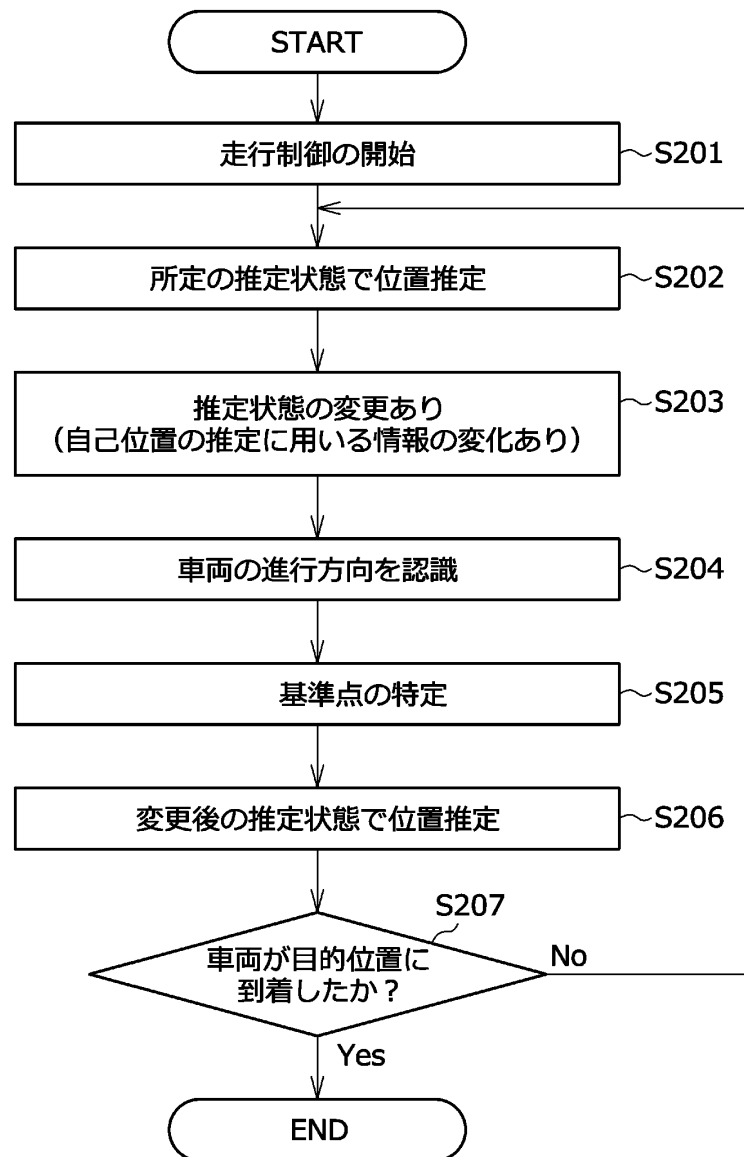
[図13]

<走行制御方法（2）>



[図14]

<走行制御方法（3）>



[図15]

<走行制御方法（4）>

