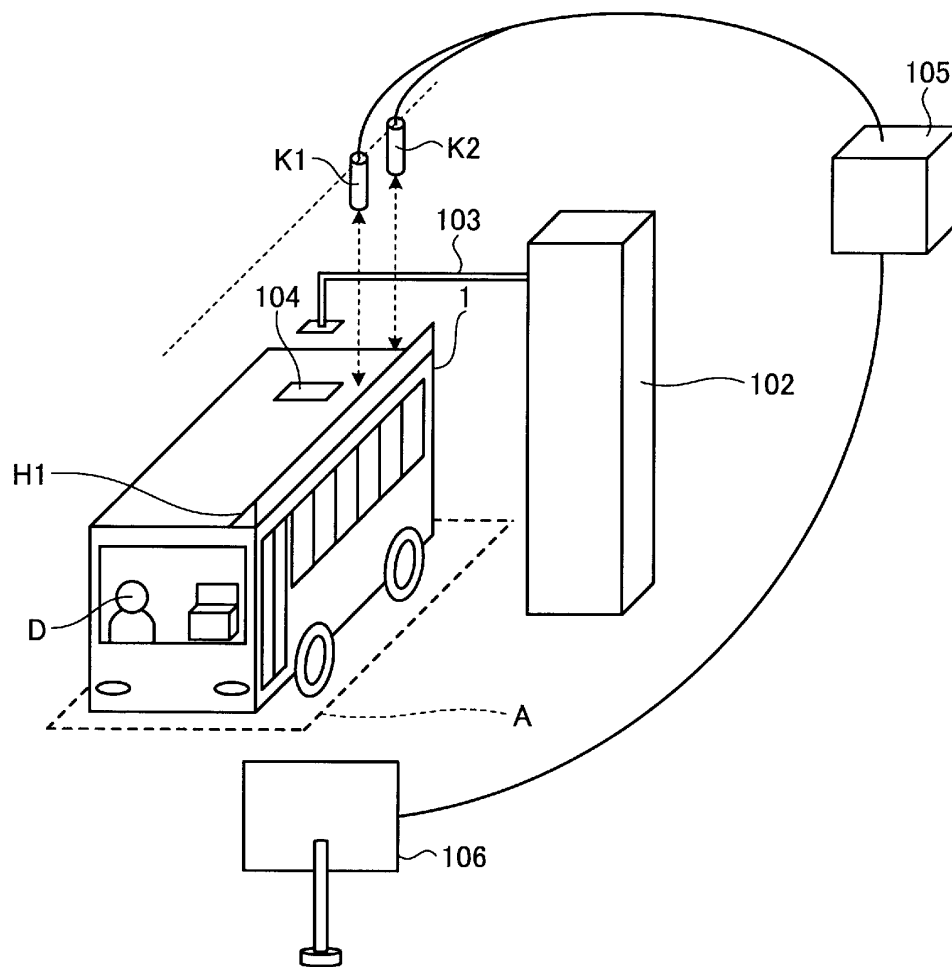
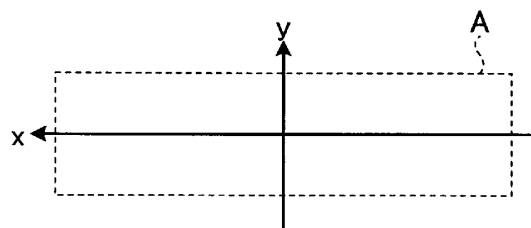


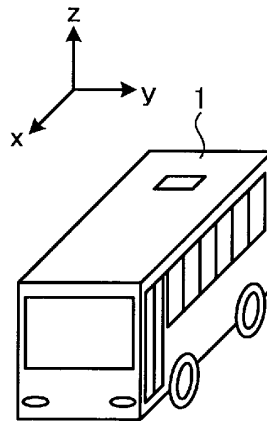
[図1]



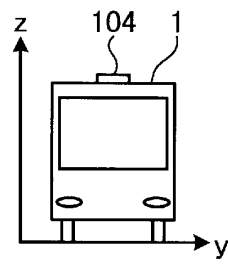
[図2]



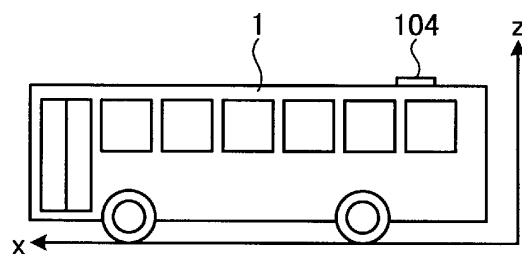
[図3A]



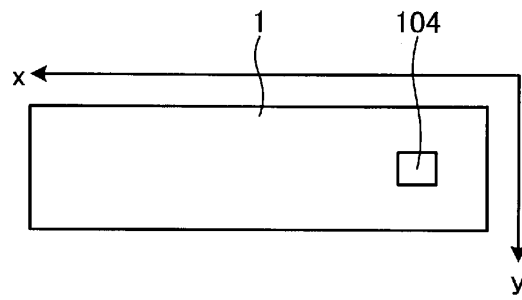
[図3B]



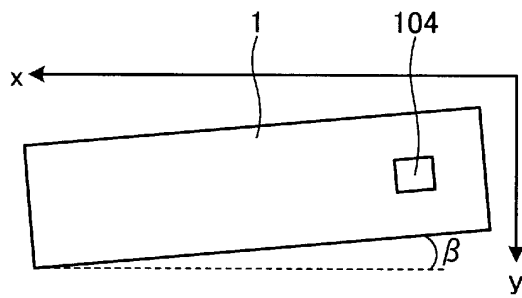
[図3C]



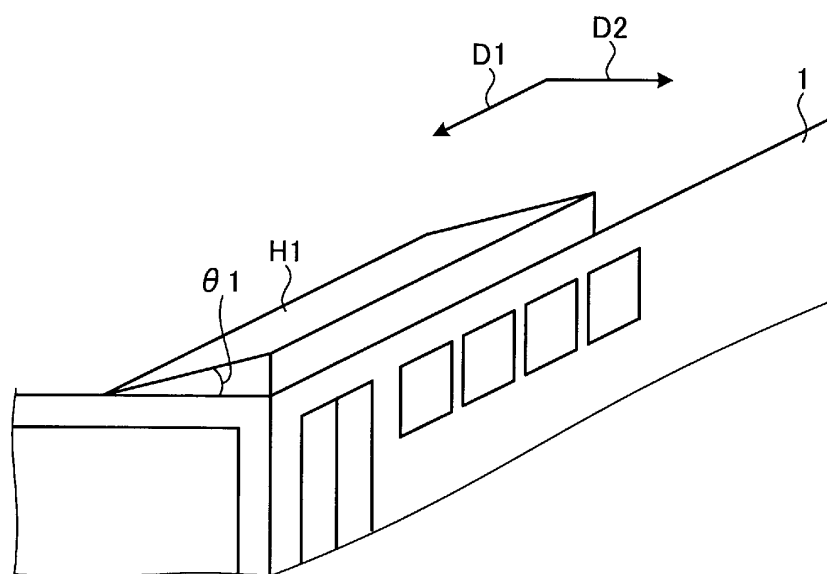
[図3D]



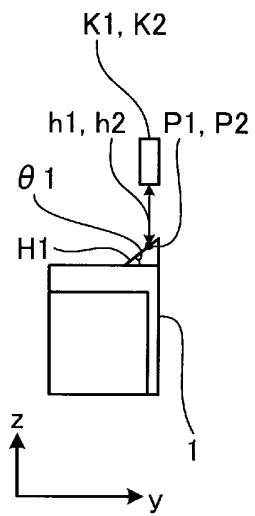
[図3E]



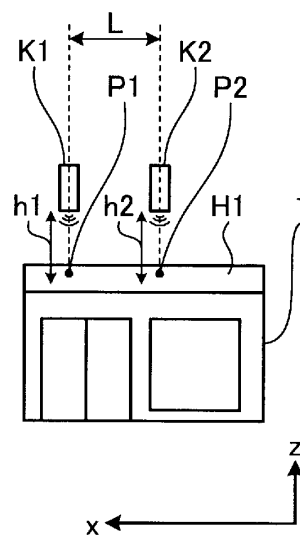
[図4]



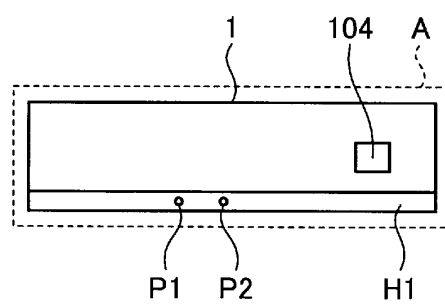
[図5A]



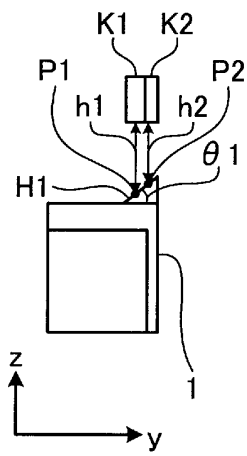
[図5B]



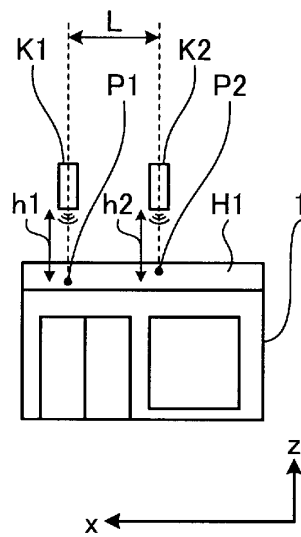
[図5C]



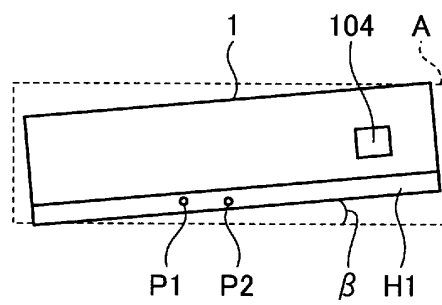
[図6A]



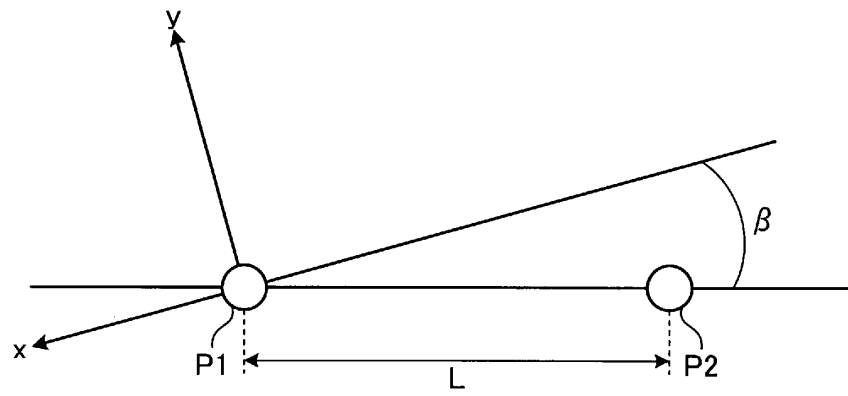
[図6B]



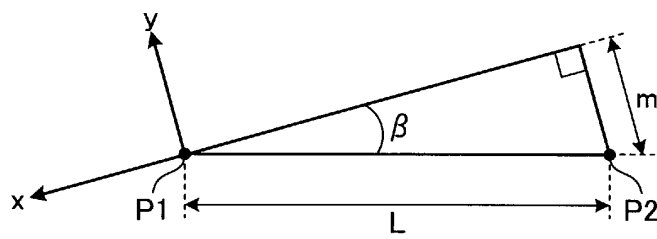
[図6C]



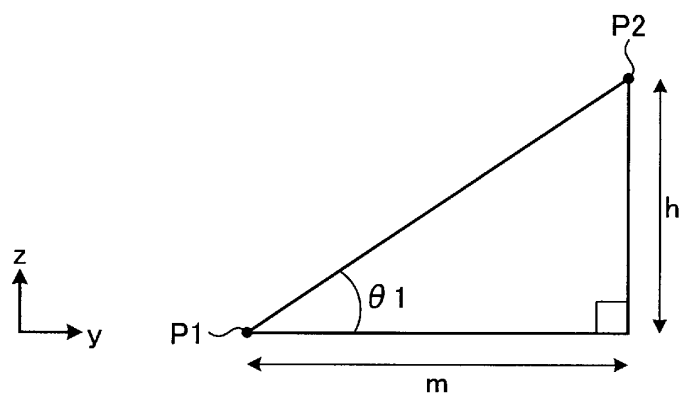
[図7A]



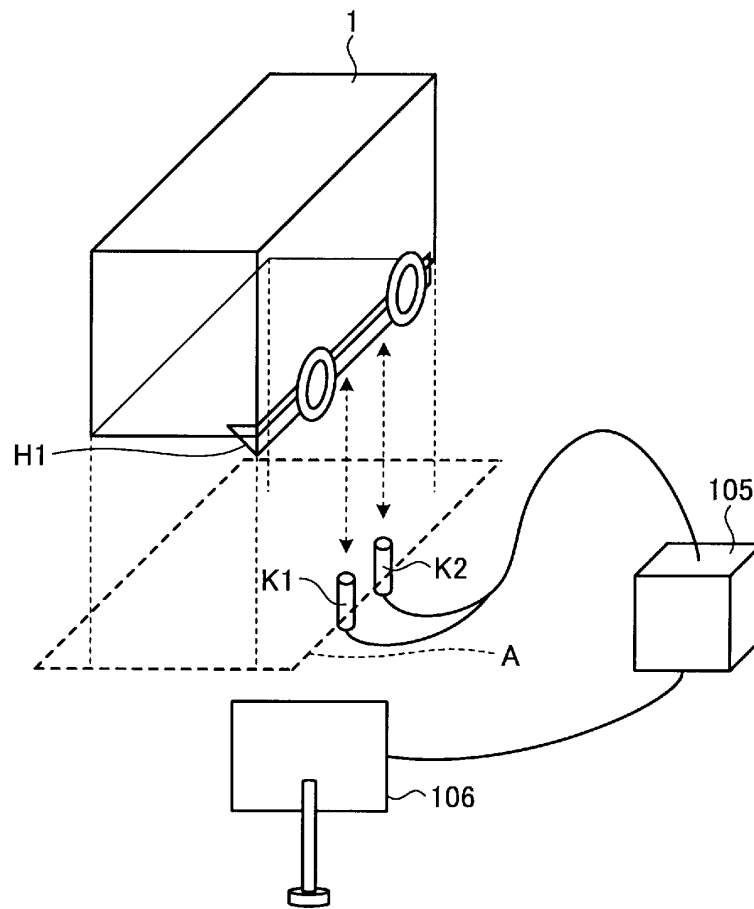
[図7B]



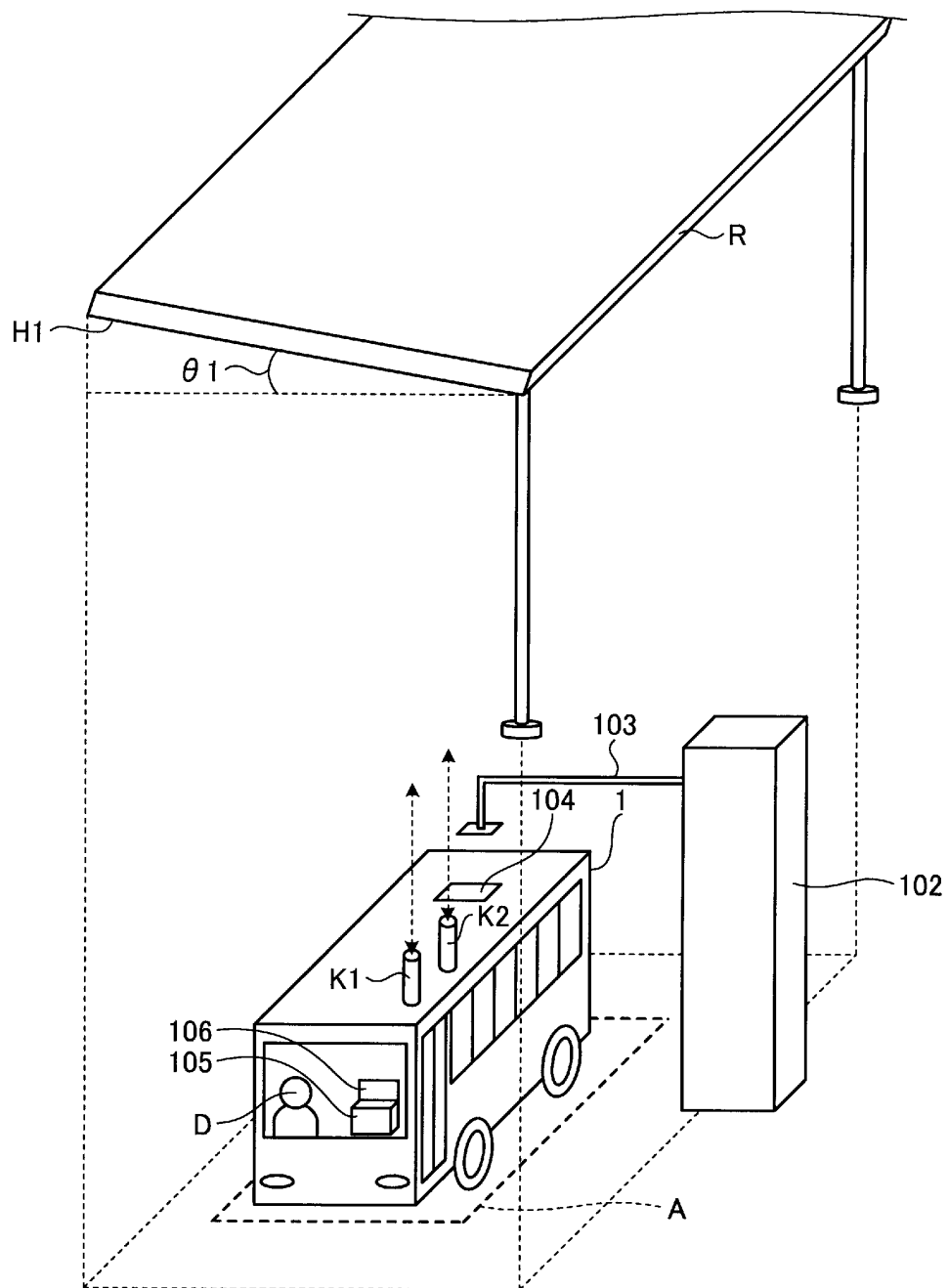
[図8]



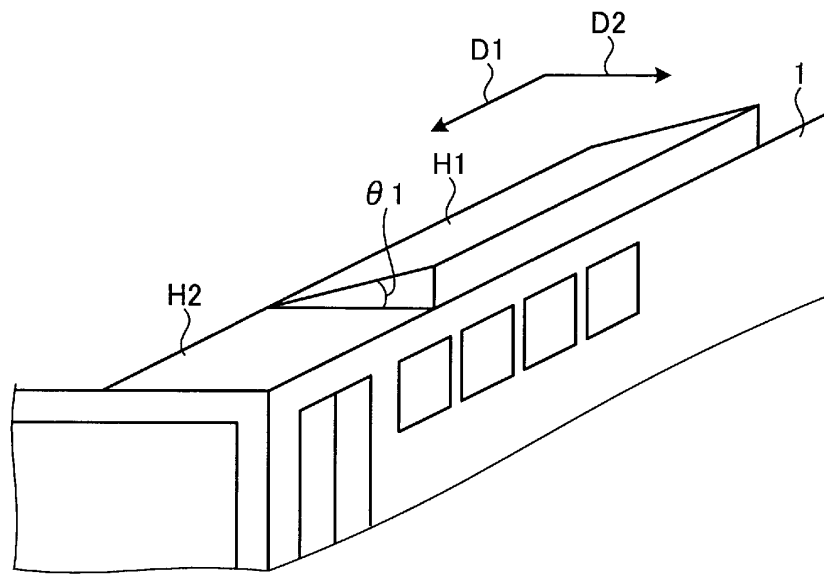
[図9]



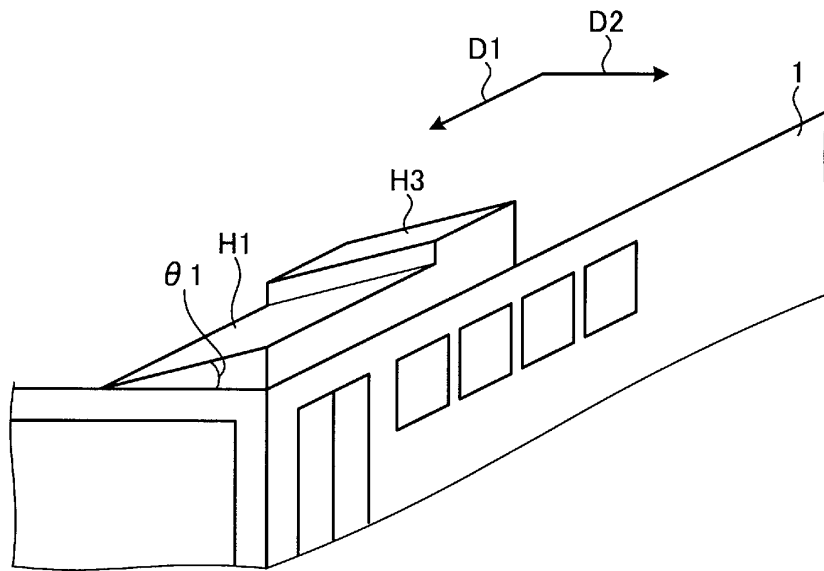
[図10]



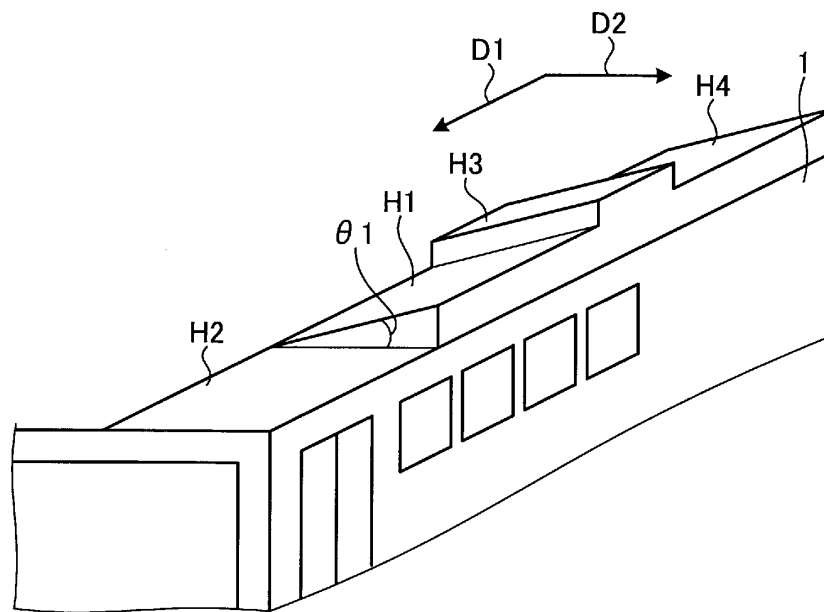
[図11]



[図12]



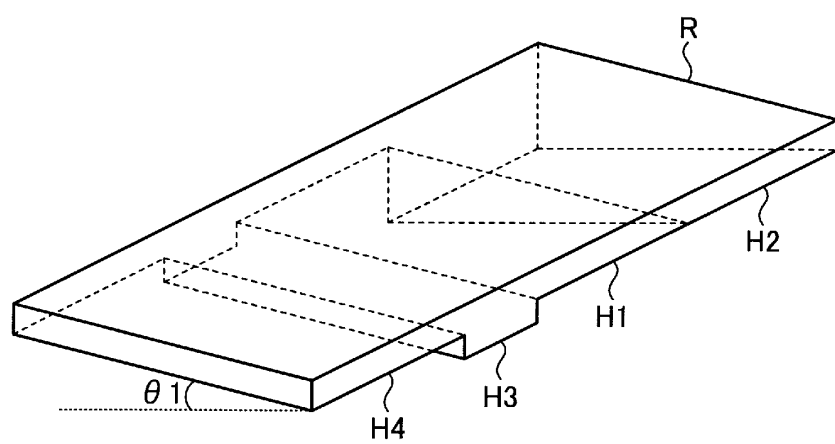
[図13]



[図14]

		S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7
EVバスの動作状態	接近中	進入	左右ずれ修正	左右ずれ、回転ずれを修正	正着位置に接近	正着位置	正着位置行過	正着位置行過
位置ずれの検出内容		基準距離	左右ずれ	左右ずれ、回転ずれ	左右ずれ、回転ずれ	左右ずれ、回転ずれ	左右ずれ、回転ずれ	左右ずれ、回転ずれ
第1測距離計の計測位置	地表面	第2反射面	第2反射面	第1反射面	第1反射面	第3反射面	第3反射面	第4反射面
第2測距離計の計測位置	地表面	第2反射面	第1反射面	第1反射面	第3反射面	第3反射面	第4反射面	第4反射面

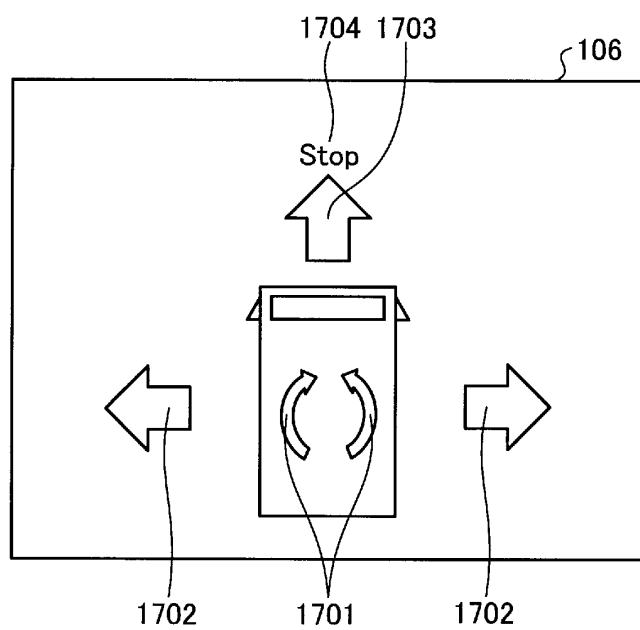
[図15]



[図16]

		S11	S12	S13	S14	S15	S16	S17
EVバスの動作状態	接近中	進入	左右ずれ修正	左右ずれ回転ずれを修正	正着位置に接近	正着位置	正着位置行過	正着位置行過
位置ずれの検出内容		基準距離	左右ずれ	左右ずれ回転ずれ	左右ずれ回転ずれ	左右ずれ回転ずれ	左右ずれ回転ずれ	左右ずれ回転ずれ
第1測距離計の計測位置	∞	第2反射面	第1反射面	第1反射面	第3反射面	第3反射面	第4反射面	第4反射面
第2測距離計の計測位置	∞	第2反射面	第2反射面	第1反射面	第1反射面	第3反射面	第3反射面	第4反射面

[図17]



[図18]

