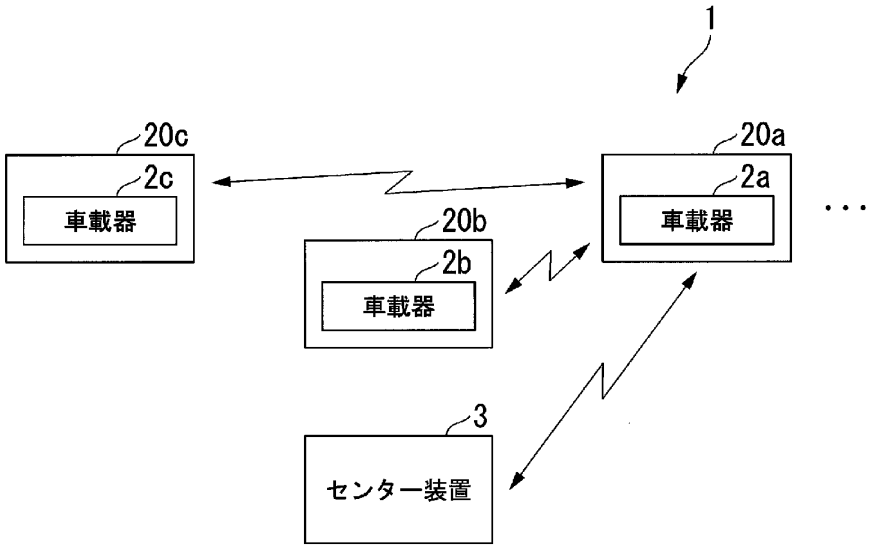
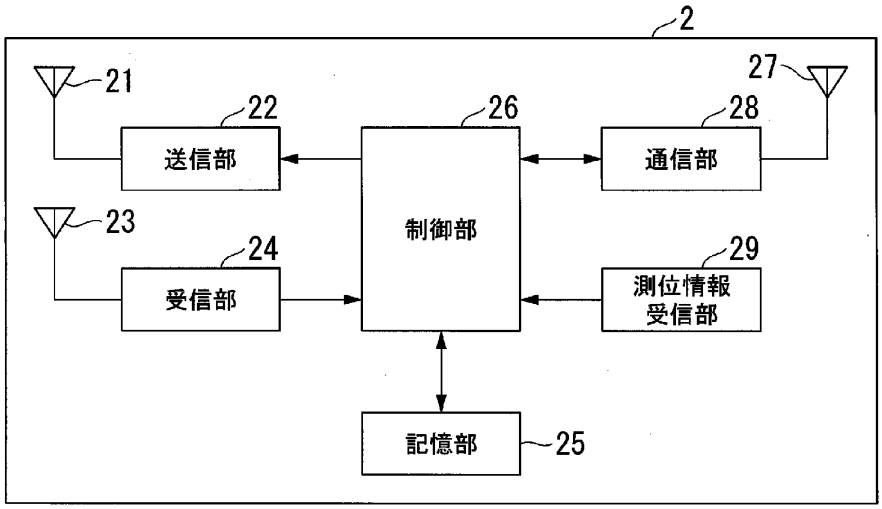
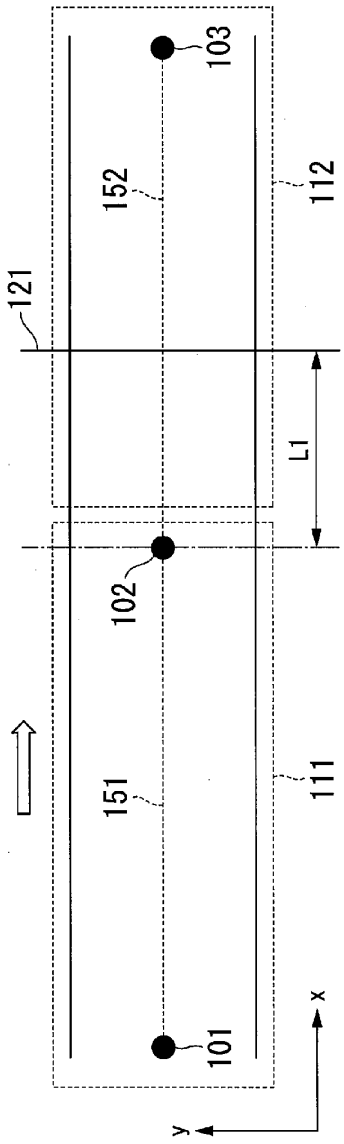
[図1]


1
20c
2c
車載器
20a
2a
車載器
20b
2b
車載器
3
センター装置

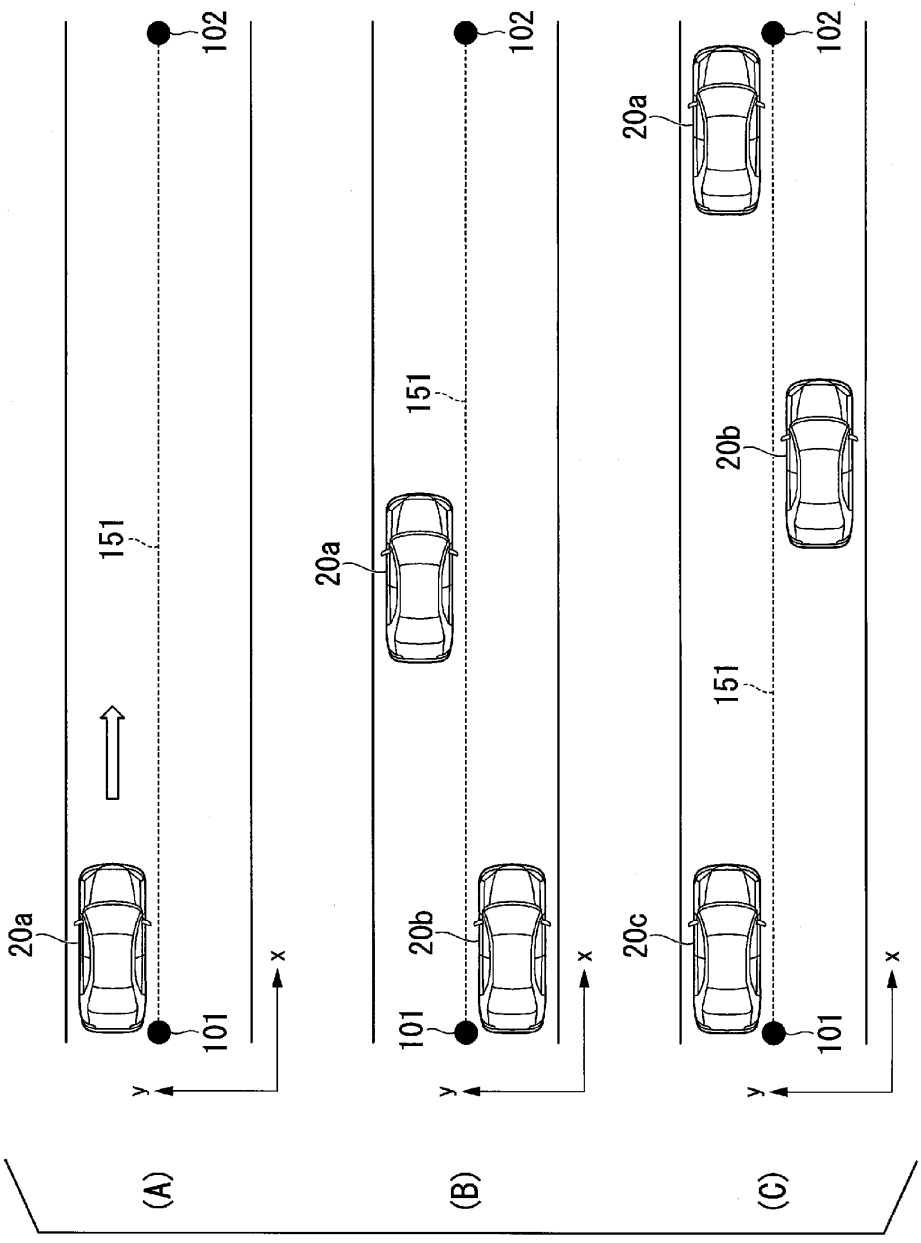
[図2]


2
21
22
送信部
26
制御部
27
28
通信部
23
24
受信部
29
測位情報
受信部
記憶部
25

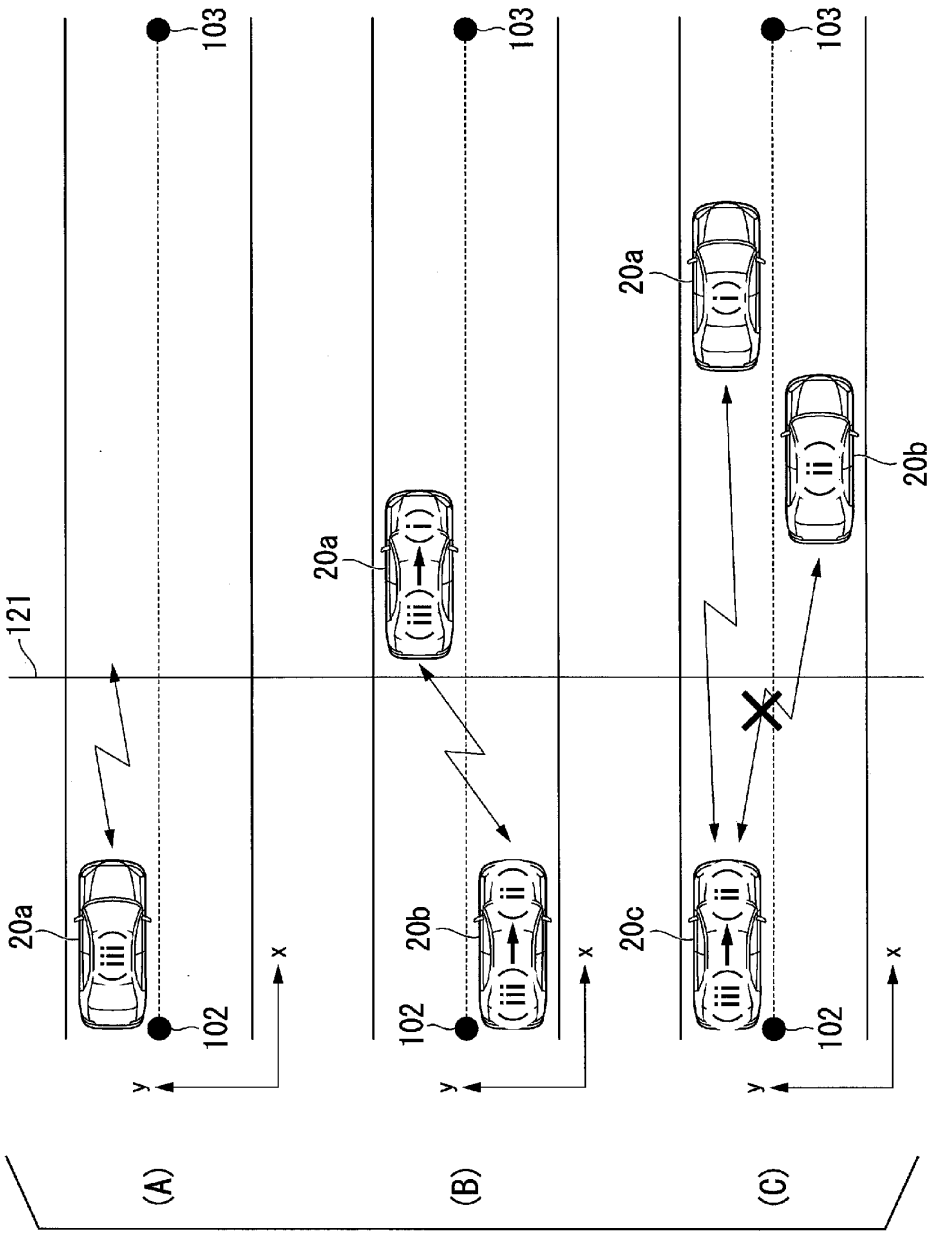
[図3]



[図4]


102
151
20a
101
x
y
(A)
102
151
20a
20b
101
x
y
(B)
102
20a
20b
151
20c
101
x
y
(C)

[図5]


103
121
20a
(iii)
102
x
y
(A)
20a
(i)
(iii)
20b
(ii)
(iii)
102
x
y
(B)
20a
(i)
20b
(ii)
20c
(ii)
(iii)
102
x
y
(C)

[図6]

ヘッダー	リクエスト要求	送受信状態

[図7]

ヘッダー	リンクID	速度情報	送受信状態

[図8]

ヘッダー	リンクID	第1の車両の速度情報	第2の車両の速度情報	…	第nの車両の速度情報

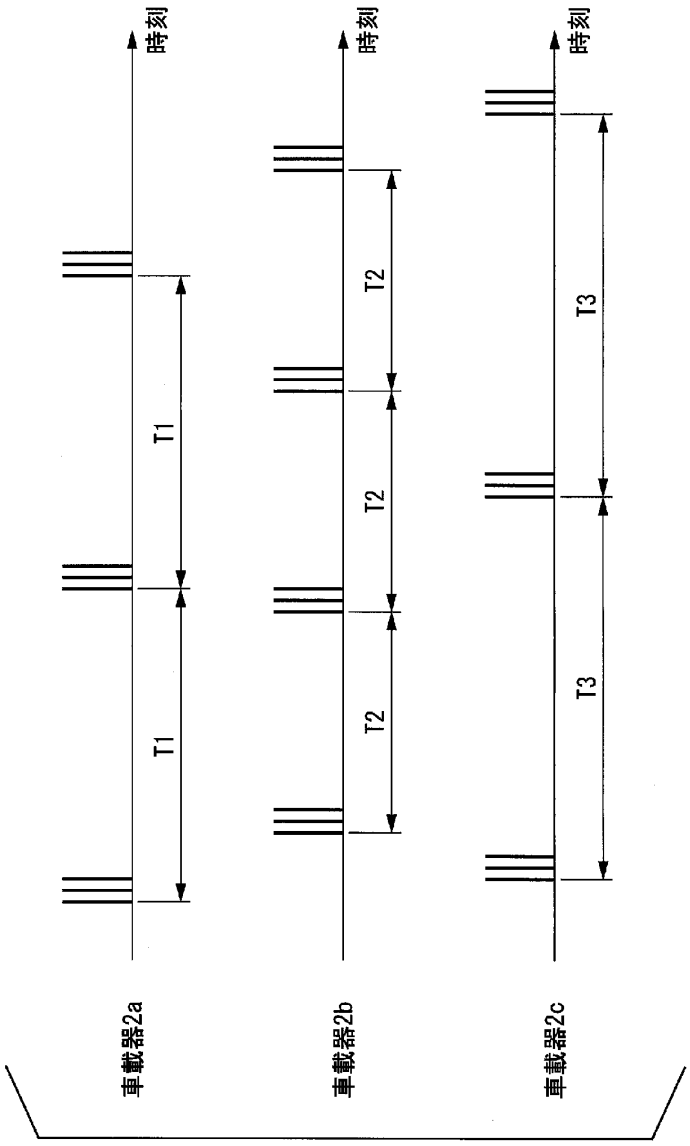
[図9]

リンクID	車両の速度情報
1	自車両の速度情報
	…
	第nの車両の速度情報

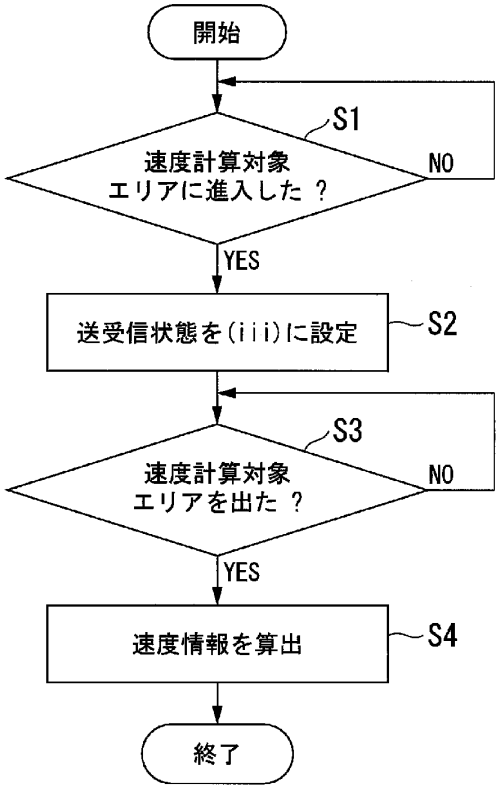
[図10]

自車載器の送受信状態	通信相手の車載器の送受信状態	処理
i	i	速度情報を取得しない
	ii	速度情報を取得しない
	iii	速度情報を取得
ii	i	速度情報を取得しない
	ii	速度情報を取得しない
	iii	速度情報を取得しない
iii	i	速度情報を取得しない
	ii	速度情報を取得しない
	iii	速度情報を取得しない

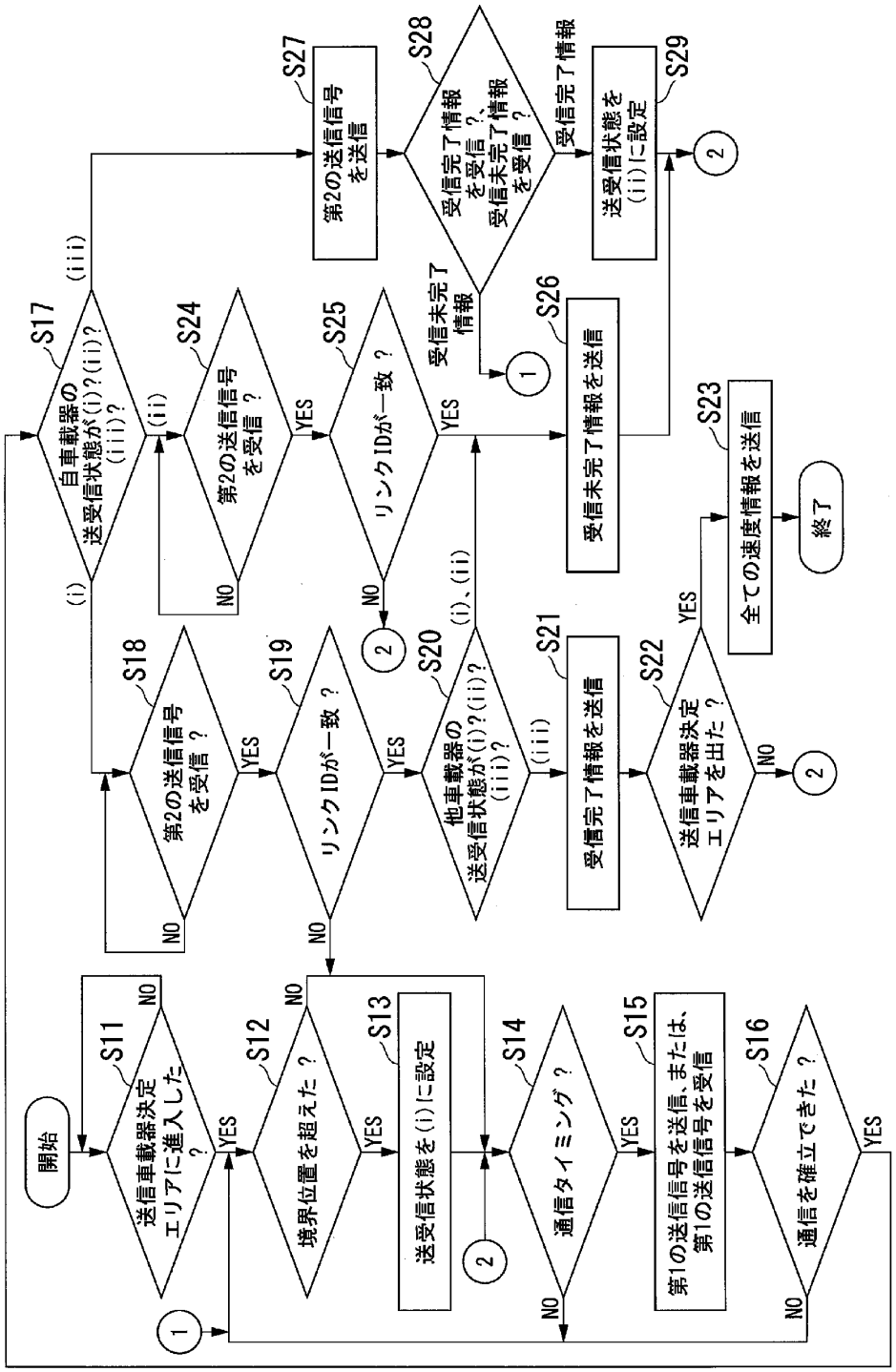
[図11]



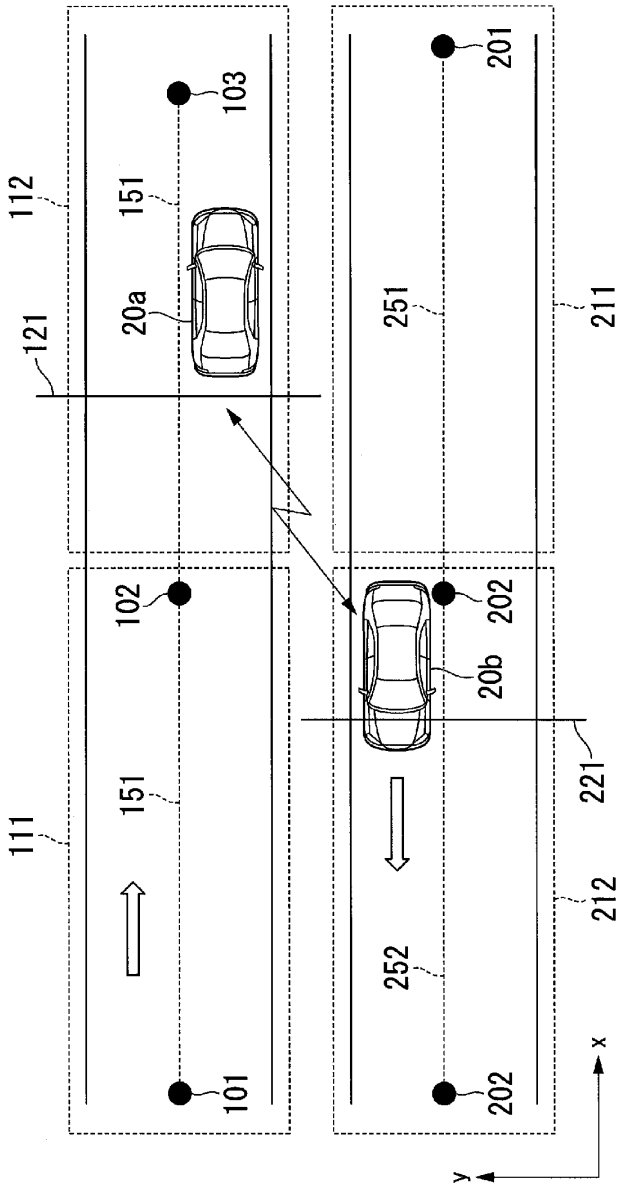
[図12]


開始
S1
速度計算対象
エリアに進入した ？
NO
YES
送受信状態を(iii)に設定
S2
S3
速度計算対象
エリアを出た ？
NO
YES
速度情報を算出
S4
終了

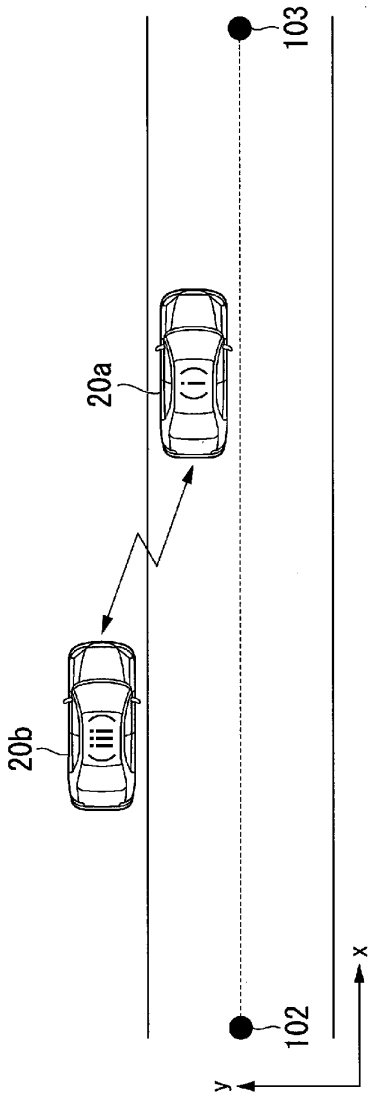
[図13]


開始
S11
送信車載器決定エリアに進入した？
NO
YES
S12
境界位置を超えた？
NO
YES
S13
送受信状態を(i)に設定
S14
通信タイミング？
NO
YES
S15
第1の送信信号を送信、または、第1の送信信号を受信
S16
通信を確立できた？
NO
YES
S17
自車載器の送受信状態が(i)?(ii)?(iii)?
(i)
(ii)
(iii)
S18
第2の送信信号を受信？
NO
YES
S19
リンクIDが一致？
NO
YES
S20
他車載器の送受信状態が(i)?(ii)?(iii)?
(i)、(ii)
(iii)
S21
受信完了情報を送信
S22
送信車載器決定エリアを出た？
NO
YES
S23
全ての速度情報を送信
終了
S24
第2の送信信号を受信？
NO
YES
S25
リンクIDが一致？
NO
YES
S26
受信未完了情報を送信
S27
第2の送信信号を送信
S28
受信完了情報を受信？、受信未完了情報を受信？
受信未完了情報
受信完了情報
S29
送受信状態を(ii)に設定
1
2

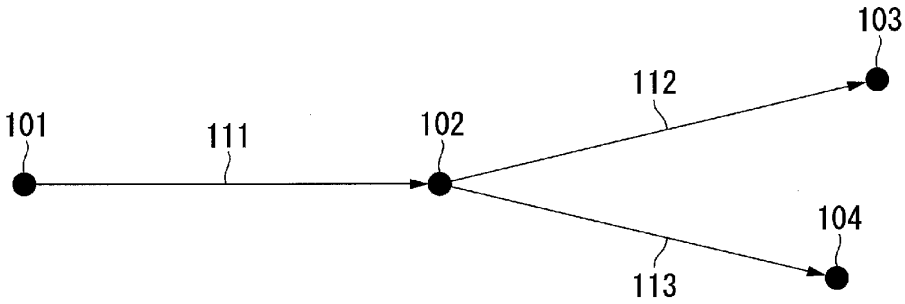
[図14]


103
201
112
151
251
211
20a
121
102
202
20b
221
111
151
212
252
101
202
x
y

[図15]



[図16]



[図17]

