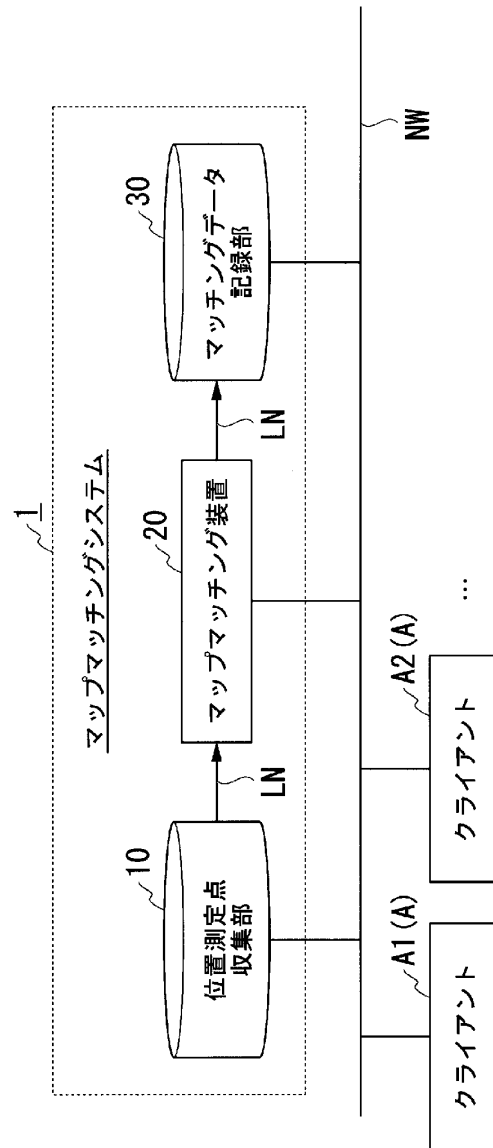


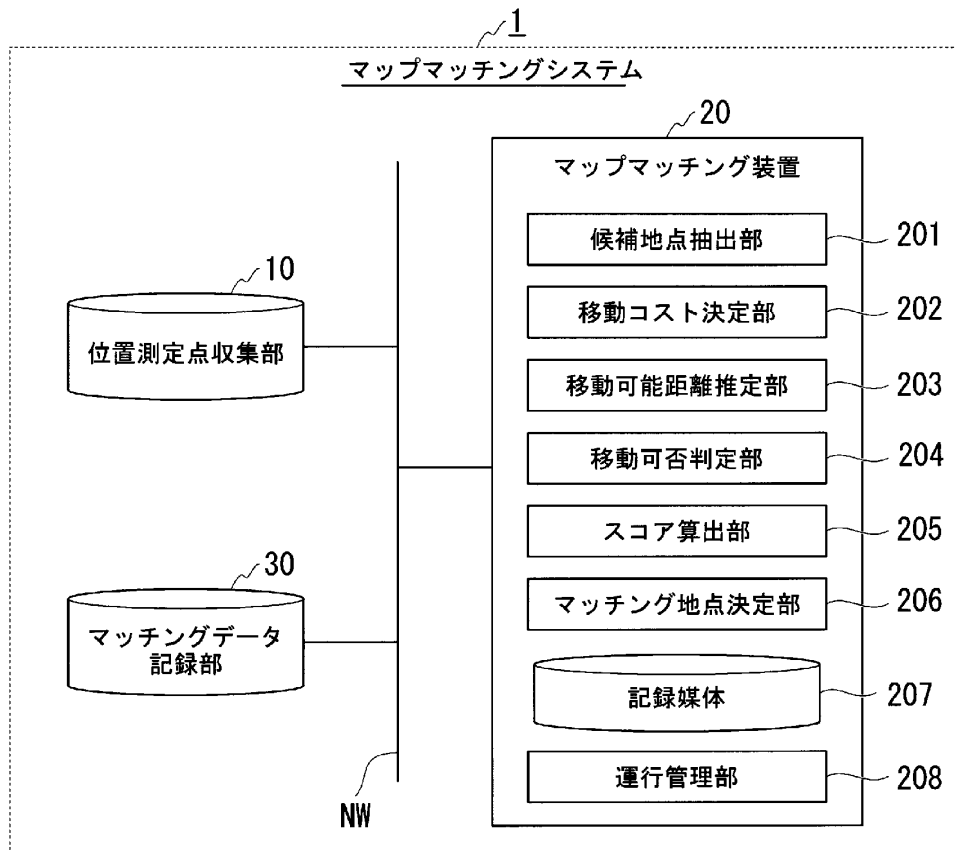
[図1]



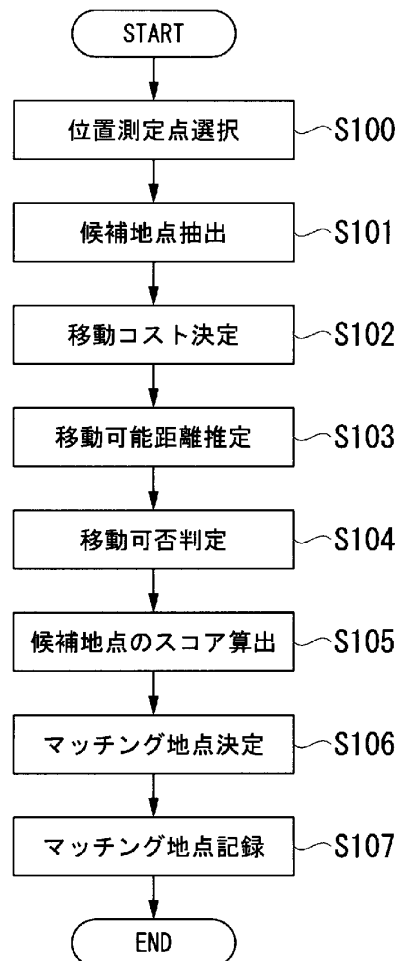
[図2]

N0.	機器 ID	位置情報 (緯度, 経度)	測定日時 (年/月/日, 時:分:秒)	速度 (km/h)	移動方向
P1	00000001	N**, *****, E**, *****	t1 (YYYY/MM/DD, hh : mm : ss)	**	東
P2	00000001	N**, *****, E**, *****	t2 (YYYY/MM/DD, hh : mm : ss)	**	南
P3	00000001	N**, *****, E**, *****	t3 (YYYY/MM/DD, hh : mm : ss)	**	西
:	:	:	:	:	:

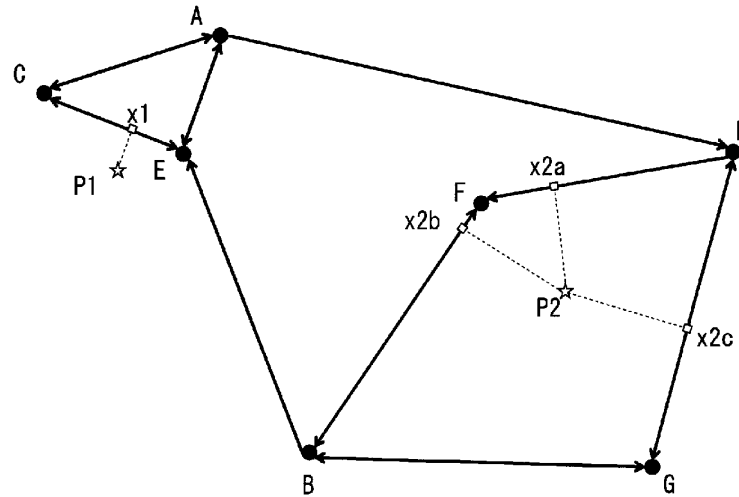
[図3]



[図4]



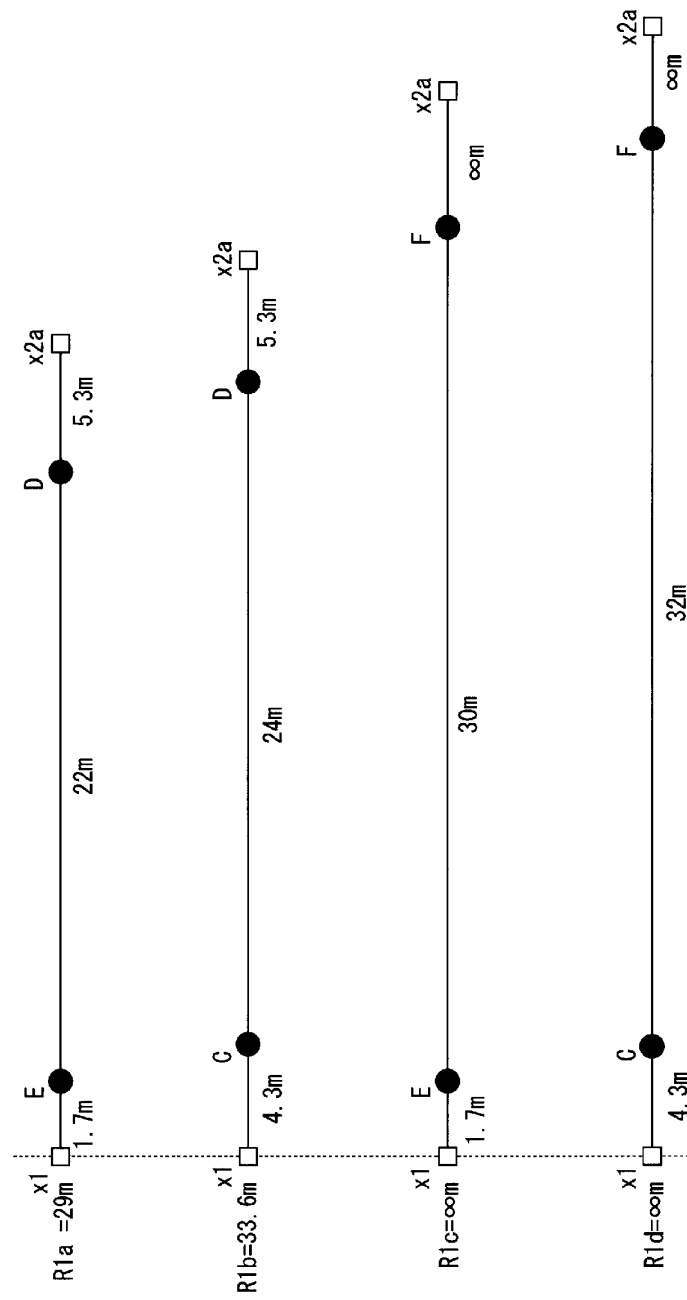
[図5]



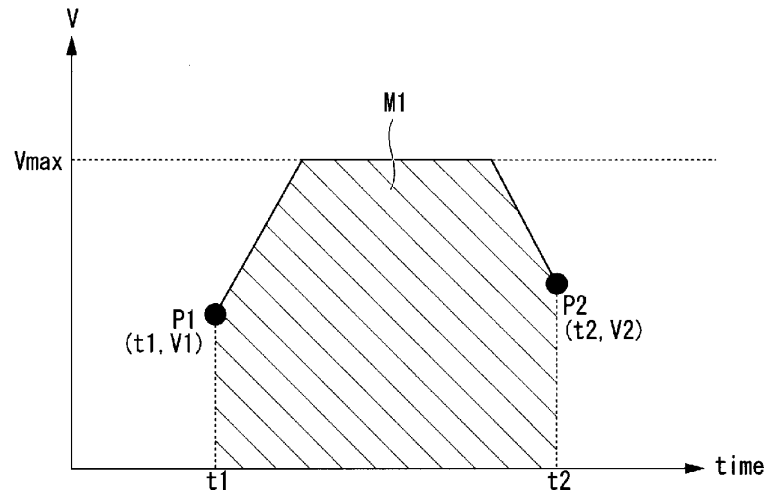
[図6]

セグメントn							
セグメント2							
セグメント1							
リンケージ	A	B	C	D	E	F	G
A	0m	35m	4m	20m	2m	28m	30m
B	15m	0m	19m	26m	13m	7m	13m
C	4m	39m	0m	24m	6m	32m	34m
D	30m	15m	34m	0m	28m	8m	10m
E	2m	37m	6m	22m	0m	30m	32m
F	22m	7m	26m	30m	20m	0m	20m
G	28m	13m	32m	10m	26m	18m	0m

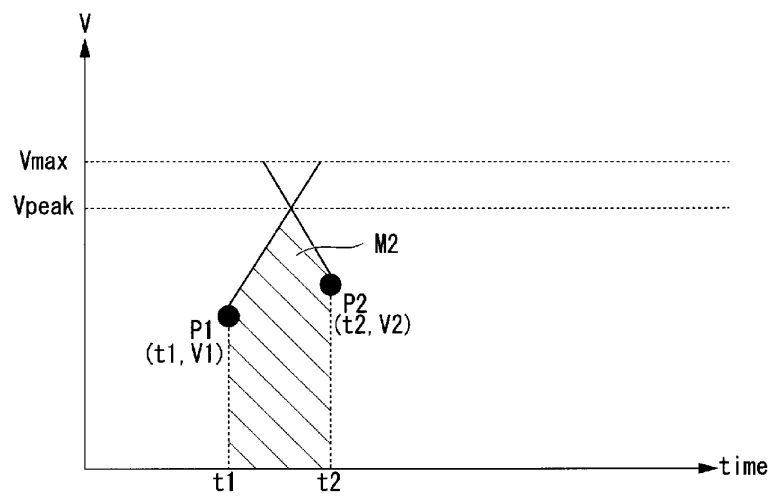
[図7]



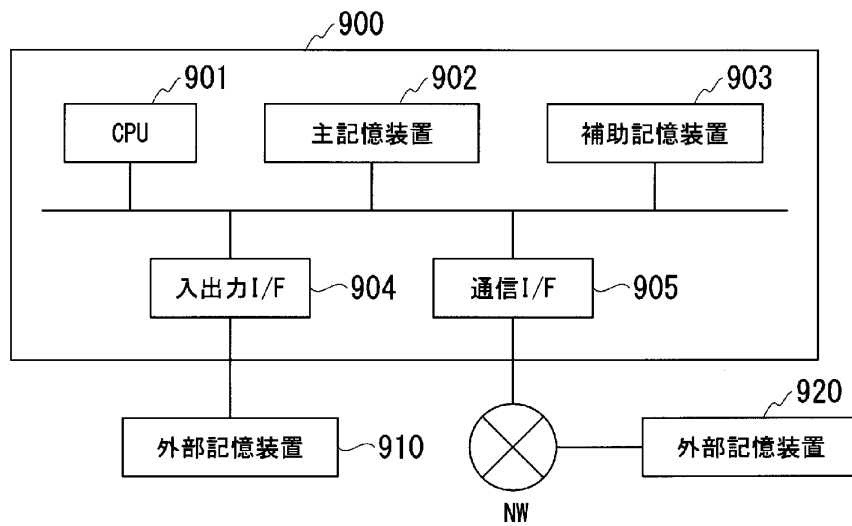
[図8]



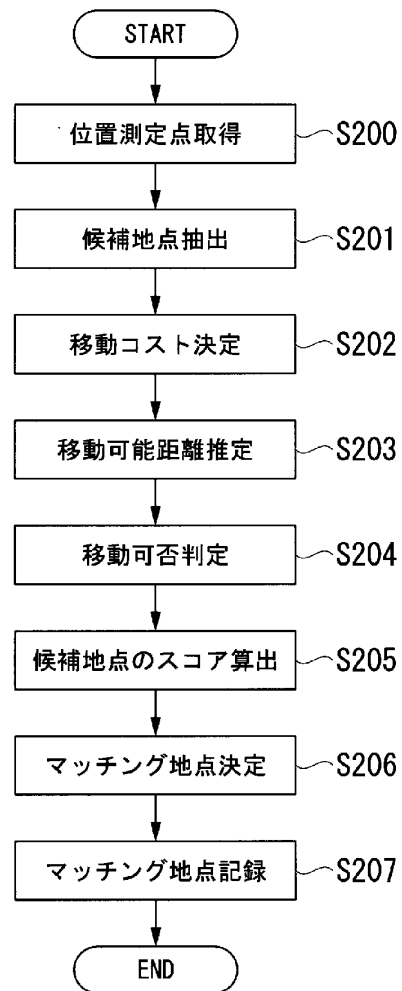
[図9]



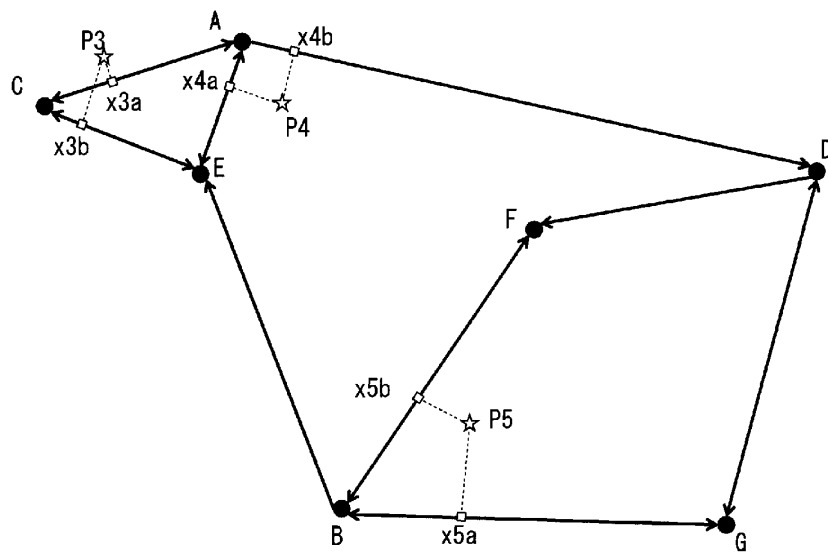
[図10]



[図11]



[図12]



[図13]

候補経路	P2	P3	移動コスト(m)	移動可否
R21	x2	x3a	13.8	可能
R22	x2	x3b	14.2	可能
候補経路	P3	P4	移動コスト(m)	移動可否
R31	x3a	x4a	3.5	可能
R32	x3a	x4b	4	可能
R33	x3b	x4a	5.3	可能
R34	x3b	x4b	5.8	不可能
候補経路	P4	P5	移動コスト(m)	移動可否
R41	x4a	x5a	38.5	不可能
R42	x4a	x5b	32.5	可能
R43	x4b	x5a	37	不可能
R44	x4b	x5b	31	可能

[図14]

P3		P4		P5	
x3a	x3b	x4a	x4b	x5a	x5b
0.1	0.4	0.3	0.2	0.6	0.4