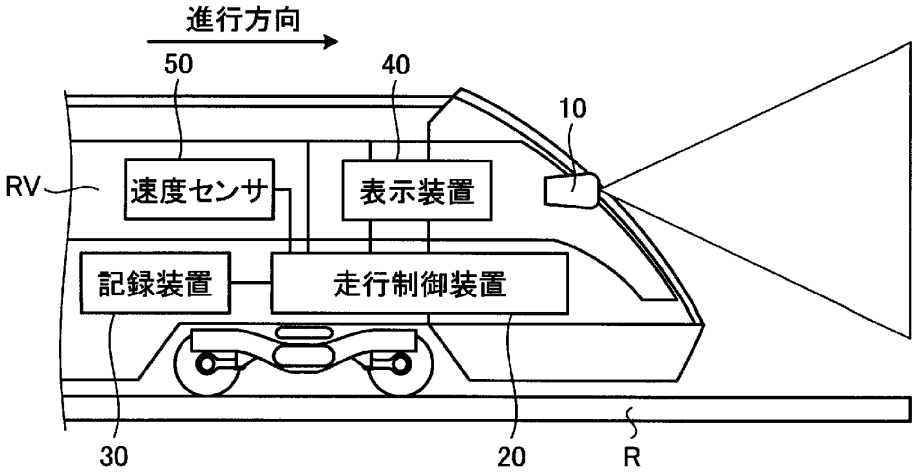
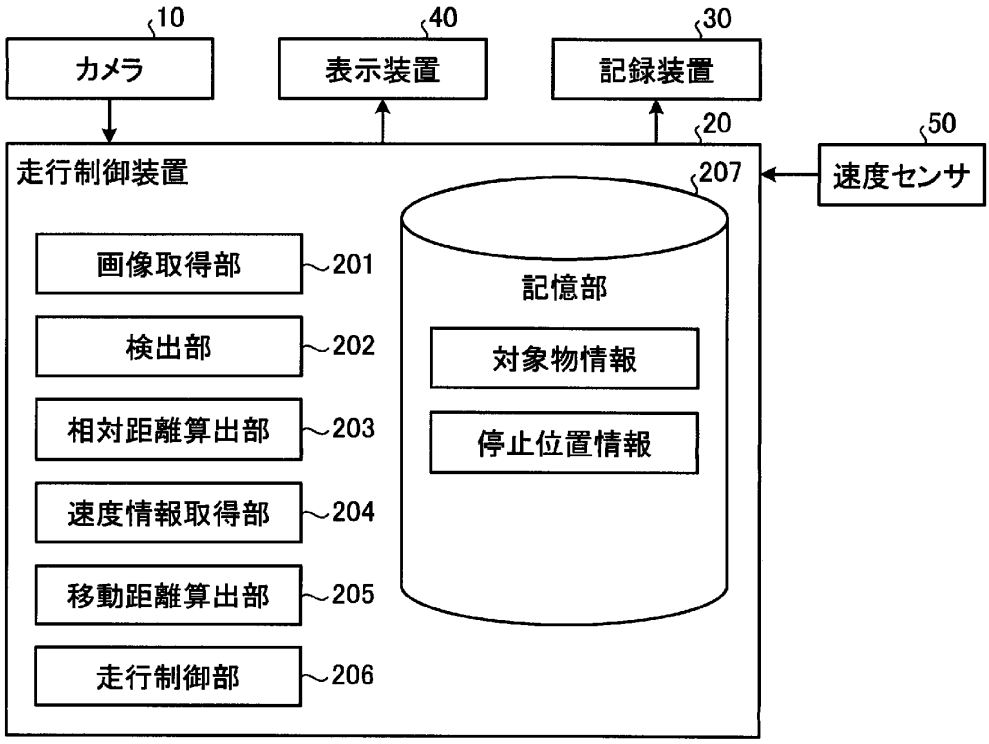
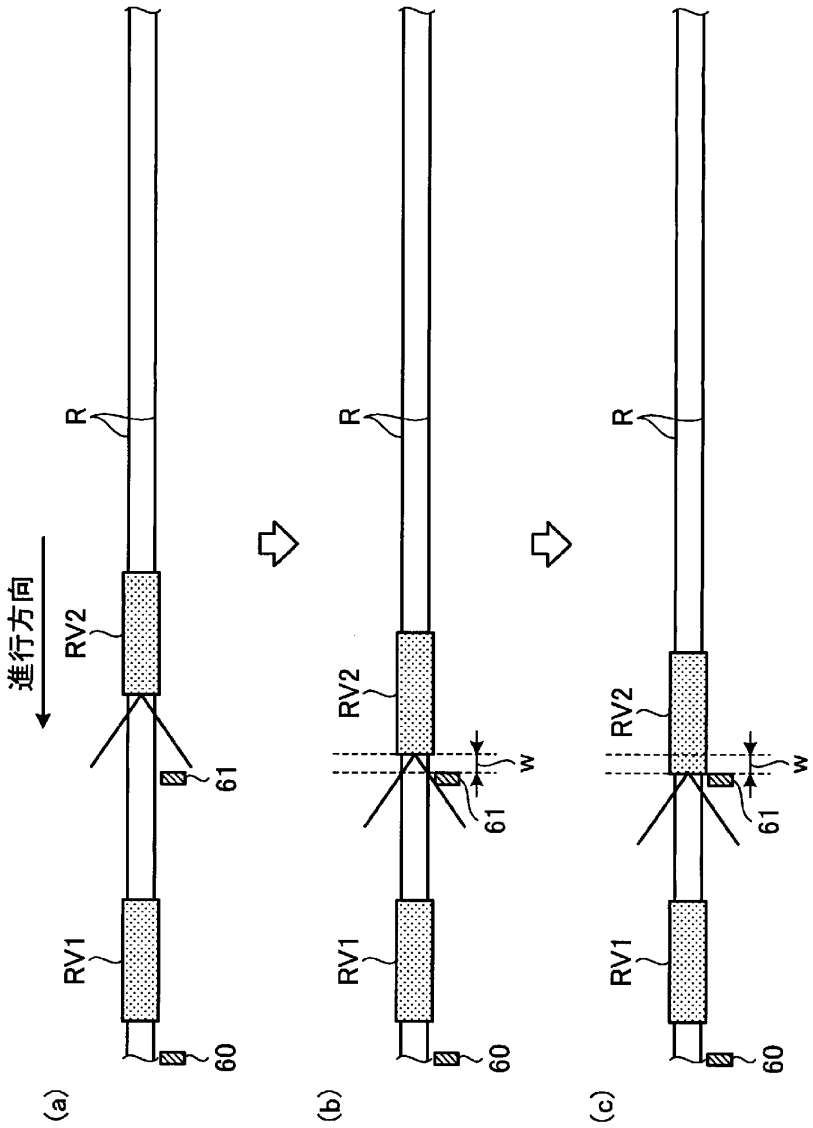
[図1]


進行方向
50
40
10
RV
速度センサ
表示装置
記録装置
走行制御装置
30
20
R

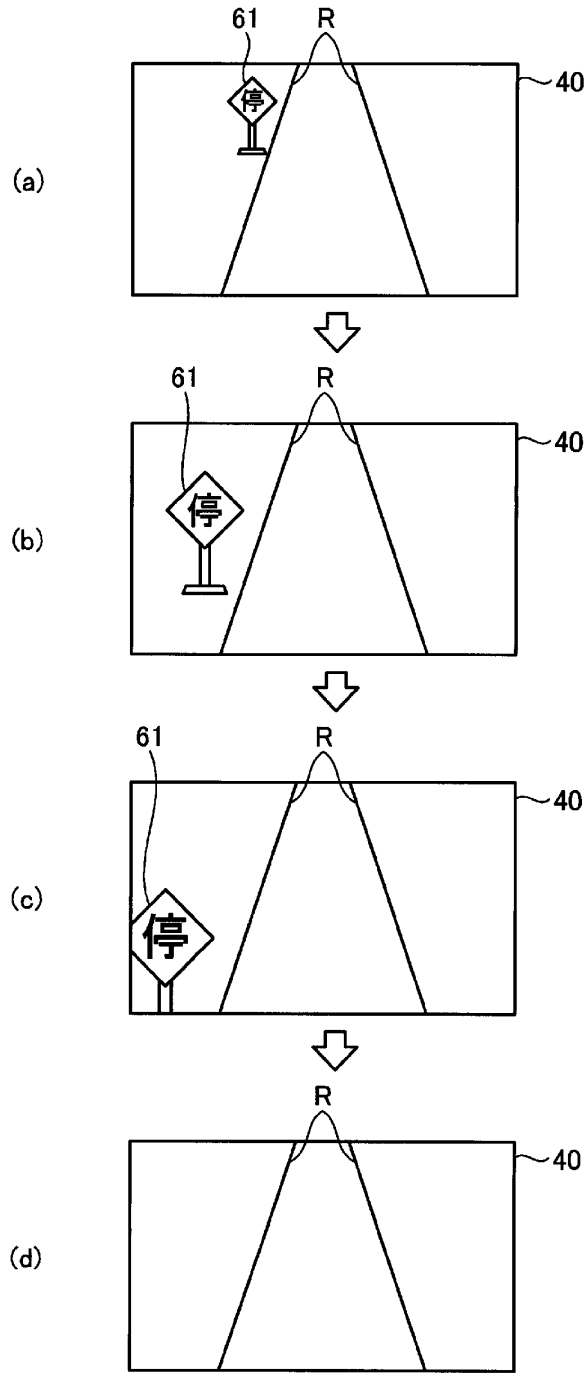
[図2]


10
カメラ
40
表示装置
30
記録装置
20
50
速度センサ
走行制御装置
207
記憶部
対象物情報
停止位置情報
画像取得部
201
検出部
202
相対距離算出部
203
速度情報取得部
204
移動距離算出部
205
走行制御部
206

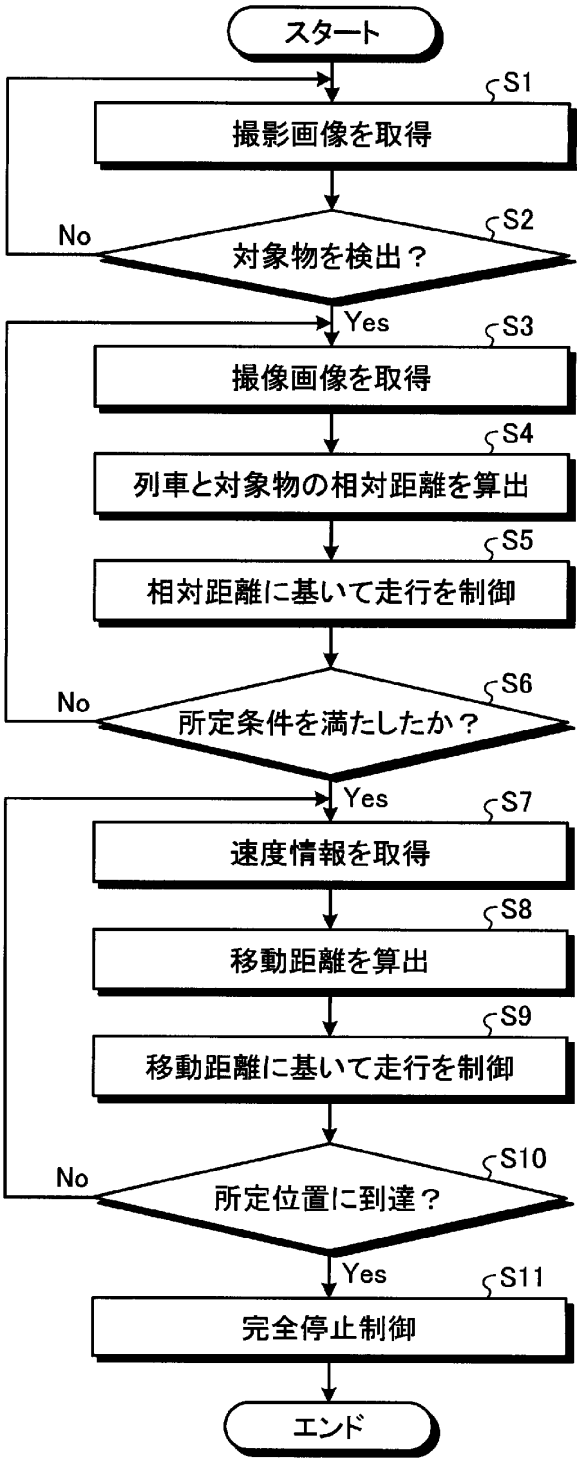
[図3]



[図4]



[図5]


スタート
S1
撮影画像を取得
S2
No
対象物を検出？
Yes
S3
撮像画像を取得
S4
列車と対象物の相対距離を算出
S5
相対距離に基いて走行を制御
S6
No
所定条件を満たしたか？
Yes
S7
速度情報を取得
S8
移動距離を算出
S9
移動距離に基いて走行を制御
S10
No
所定位置に到達？
Yes
S11
完全停止制御
エンド