

### 3.4. 位置特定パッケージの詳細設計

位置特定パッケージの全体構成クラス図を、図 3-28 に示す。

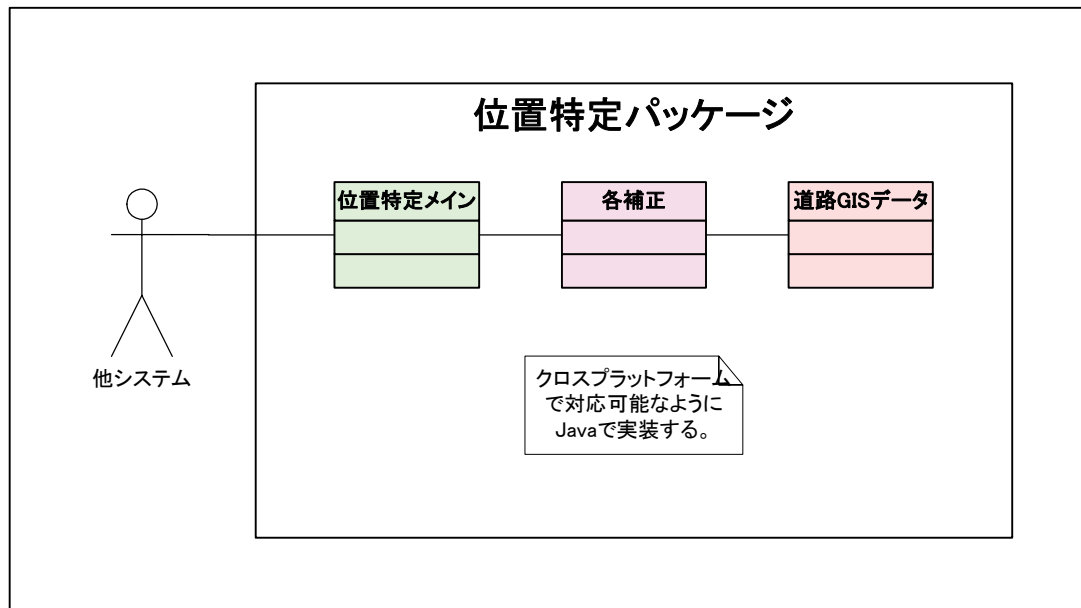


図 3-28 ハイブリッド型高精度位置特定パッケージ 全体構成クラス図

位置特定パッケージは、実験システムやシミュレータなどの他システムから操作される受動的なプログラムである。位置特定メインクラスは、設定された各センサデータ(GPS、ジャイロ、加速度計、車速センサ、レーンマーカセンサ)を用いて、各補正クラス(パルススケール補正、停止判定、ドリフト補正、姿勢補正、方位算出、速度算出、マルチパス補正、位置補正、レーンマーカ補正、マップマッチング)を実行することで位置データ(緯度・経度・方位)を算出する。他システムは、位置特定機器の取得データあるいは擬似センサデータを設定し、位置特定処理・位置データ取得を実行することで、設定された位置データを取得することが可能となる。

(なお、本プログラムは、クロスプラットフォームで対応可能なように java で実装した。)

位置特定パッケージの詳細設計として、以下の設計について行った。(別添資料 4 参照)

- コード設計
- ファイル設計
- プログラム設計
- 通信インターフェース設計

### 3.5. 位置特定パッケージの実装設計

位置特定パッケージの実装設計として、各クラスのモジュール設計を行った。(別添資料 4 参照)

### 3.6. 位置特定パッケージのプロトタイプ製作およびテスト

位置特定パッケージの実装設計をもとに、プロトタイプを製作し、テストを行った。(別添資料 4 参照)