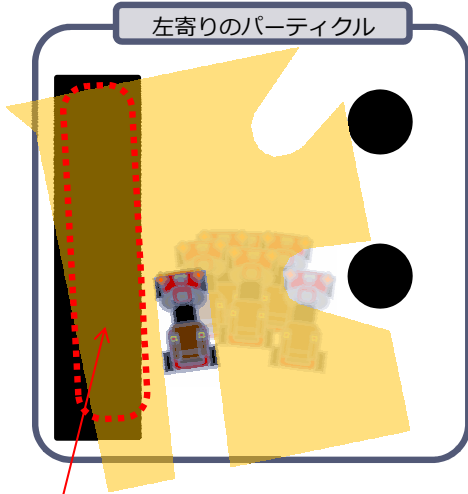


左寄りのパーティクル



壁に近いパーティクルは、
環境地図の占有空間と観測
した自由空間が重複する。

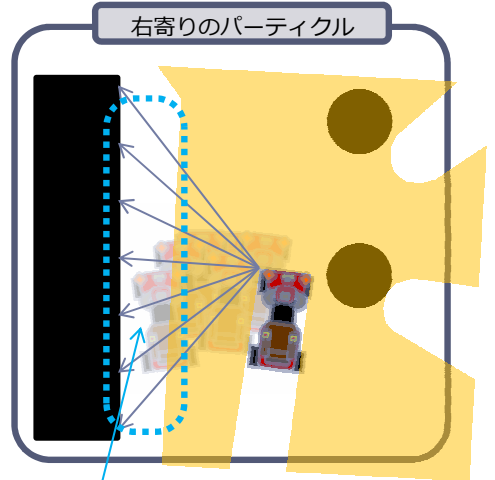


真の位置に近いパーティクル



正しい位置のパーティクルは、
環境地図の自由空間と観測し
た自由空間がぴったり重なる。

右寄りのパーティクル



壁から遠いパーティクルは、
期待した距離と観測された
距離にギャップがある。

