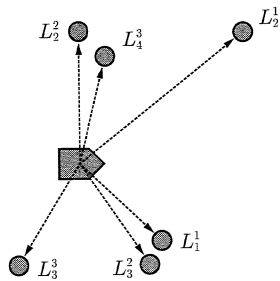
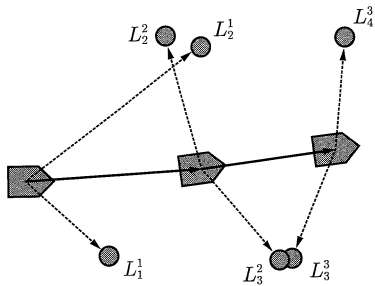


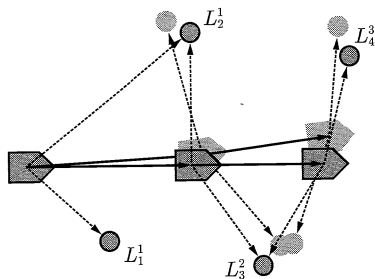
(a) ロボットが進みながらランドマークを計測する



(b) センサデータをそのまま並べる



(c) 推定したロボット位置に沿って並べる



(d) ロボットの推定位置を修正して並べる