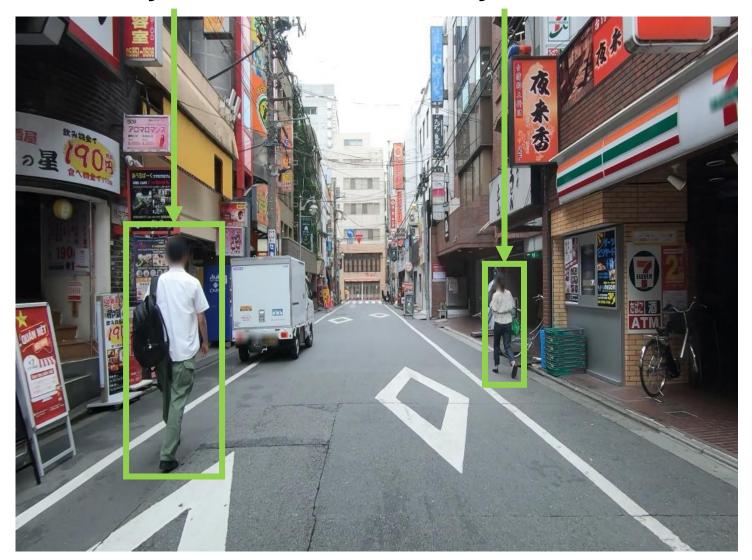
object1

object2



## object1

- 対象が自車進路に進入するかもしれない
- 対象が自車の存在に気づいていない

## object2

● 対象が自車の存在に気づいていない