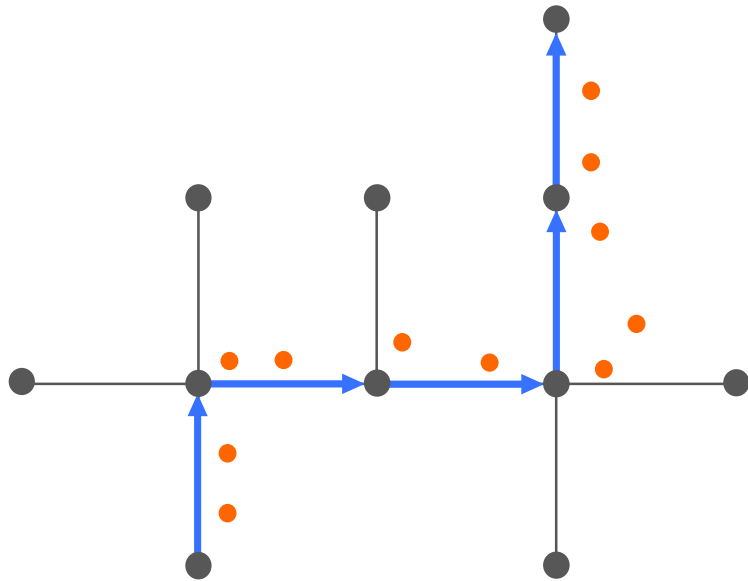


# マップマッチングのアルゴリズムについて

## ジオメトリックアルゴリズムとトポロジカルアルゴリズムの違い

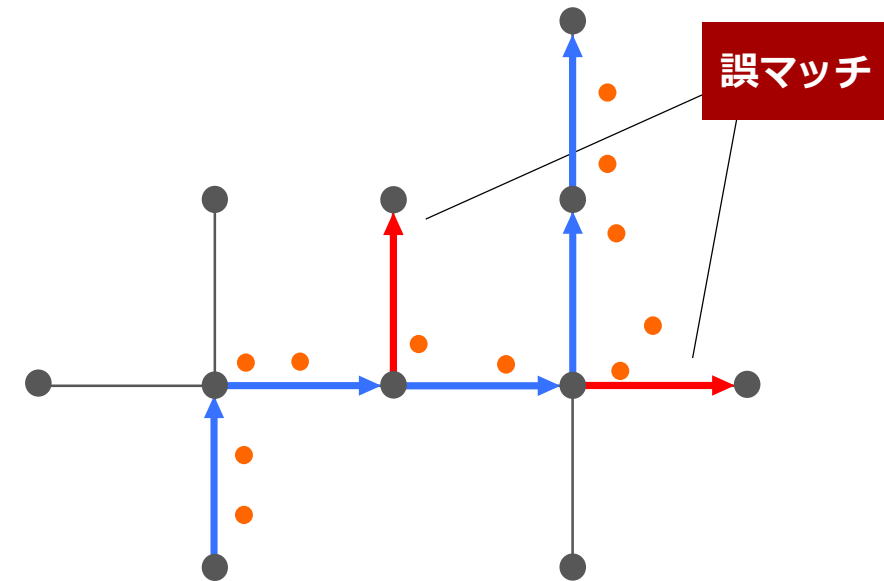
### トポロジカルアルゴリズム

リンク間の接続情報（一方通行等）と、進行経路を考慮し、通った可能性のある経路を絞り込んでいく



### ジオメトリックアルゴリズム

座標を最寄りの道路リンクにマッチングさせる。進行経路を考慮しないため、誤マッチが起こりやすい。一般道、高速道路の並走区間等での判定が難しい



マップマッチングではトポロジカルアルゴリズムを使用

進行経路を推定しながら経路を絞り込むため、マッチング精度の向上が望める

# 特徴①

右折位置から、高速ではなく一般道を通っていると推定



## 特徴②

進行方向、一方通行の情報を持つため、上下線のマッチングも可能

