

2-18 UPPAALを用いた自動運転車の 群制御アルゴリズムのモデル化と検証

中村 (正) 研究室
1515024 佐原 優衣

1. 研究背景と目的

従来より、自動運転技術は発達し続けている。道路交通は自動運転車のみで構成される都市空間を考える。多数の自動運転車が走行する都市空間では、道路上車両密度が高くなるため、様々な問題が発生する可能性がある。したがって自動運転車群に対する効率的な群制御アルゴリズムが必要となる。

しかし、効率的なアルゴリズムが本当に問題がないかどうか確認がない。そこで本研究では群制御アルゴリズムをモデル化し、その性質を検証する手法を提案する。

モデル検査は、システム上で起こり得る状態を網羅的に調べることにより設計の誤りを発見する自動検証手法の一種である。モデル検査手法は、図1に示す様に、システムの振る舞いの設計、および検証したい性質をそれぞれモデル化し、ツールを用いて、システムが性質を満たしているかを調べる。本研究では、時間オートマトンによる時間制約検証が行えるUPPAALを採用する。

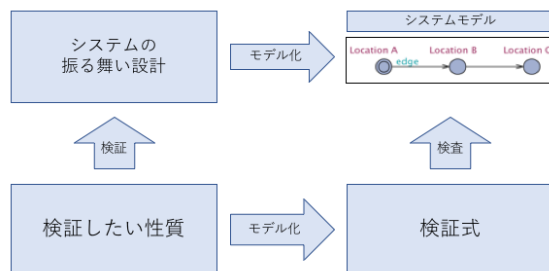


図 1: モデル検査とは

2. UPPAALを用いたモデル化と検証

UPPAALを用いて交差点を通過する1台の車両の時間オートマトンを作成する。車両は交差点進入前、交差点通過中、通過後の3つの状態に分けられる。すなわち進行方向以外は挙動が一致するのでテンプレートという概念で車両プロセスの挙動を定義する。

3. まとめ

本研究では、UPPAALを用いた群制御アルゴリズムのモデル化と検証の手法を提案した。単一の交差点においては車両の挙動をモデル化し、通過時間や衝突回避を検証することができた。しかし、都市空間には交

差点は複数存在する。したがって、複数の交差点からなるモデルを作成し検証することが今後の課題である。

参考文献

- [1] 長谷川哲夫, 田原康之, 磯部祥尚, UPPAALによる性能モデル検証—リアルタイムシステムのモデル化と検証—, (株) 近代科学社, 2012