

# UPPAALによる交差点における 自動運転車群のモデル化と検証

佐原優衣 中村正樹 榊原一紀(富山県立大学) 玉置久(神戸大学)

目的：自動運転車群制御アルゴリズムをモデル化し，性質を形式的に検証する  
 手法：UPPAALでは，時間オートマトンによるモデル化，シミュレーション実行，  
 モデル検査による形式的検証が可能  
 結果：特定方向の車両が前方車に追従して交差点を通過可能なアルゴリズムを  
 モデル化した．安全性と効率性を示す

