

卒 業 論 文

UPPAALを用いた自動運転車の
群制御則のモデル化と検証

title

指導教員 中村 正樹 准教授

富山県立大学工学部 電子・情報工学科

学籍番号：1415045

氏 名 佐原優衣

提出年月 2018年2月

目次

第1章	はじめに	1
1.1	背景	1
1.1.1	問題提起	1
1.2	目的	1
1.3	論文の構成	1
第2章	性能モデル検査ツール UPPAAL	2
2.1	問題提起	2
2.2	実装論理	2
2.3	街の規格と車の規格	2
第3章	UPPAAL によるモデル化と検証	3
3.1	群制御アルゴリズム	3
3.2	街のモデル化	3
第4章	考察	4
第5章	まとめ	5
	謝辞	6
	参考文献	7

第1章 はじめに

1.1 背景

1.1.1 問題提起

1.2 目的

1.3 論文の構成

第2章 性能モデル検査ツール UPPAAL

2.1 問題提起

2.2 実装論理

2.3 街の規格と車の規格

第3章 UPPAALによるモデル化と 検証

3.1 群制御アルゴリズム

3.2 街のモデル化

第4章 考察

第5章 まとめ

謝 辭

参 考 文 献

(1) 参考文献の名称・著者