

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	高密度な自動運転車群	2
2.1	街の規格と車の規格	2
2.2	問題提起	2
2.3	実装論理	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

自動車の

1.1.1 問題提起

街の中で多数の自動運転車が他車を考慮しない経路選択をすると問題が発生する恐れがある。そのためには個々による車の制御だけでなく群制御則を導入する必要があるだろう

1.2 目的

自動運転車の群制御アルゴリズムを形式的に記述し，モデル検査を用いて，性質を検証する。

1.3 論文の構成

第2章 高密度な自動運転車群

2.1 街の規格と車の規格

2.2 問題提起

2.3 実装論理

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