

12 月 6 日

唐山先生

Q.都市空間とは何を指しているのか。

A.既存の都市を参考に考える

Q.これから検証を計画している都市に信号はないのか。複数車線はないのか。

A.信号のない交差点ではあるが、車線は複数である

Q.加速度を考慮したモデルの話

A.UPPAAL では決め打ちで計算した車両の通過時間の妥当性を検証するために検証する必要がある

岩本先生

Q.理想的な都市のみの検証なのか現実的(不確定要素を含むよう)なものどちらを考えているか

Q.自動運転車の他に歩行者等の環境条件を考えるか

Q.自動運転車技術自体の特徴、問題点についても調査、フィードバックして落としどころを見つければ良い

西原先生

Q.9 ページ目について。4 台同時に車が来るように見える。今回の検証では車の順番は関係あるのか。自動運転車において追い越しを考えたら交差点の侵入パターンは固定されるのではないか。

奥原先生

Q.今回のモデルは同期か非同期か。

A.時間同期である

Q. 交差点制御において複雑なアルゴリズムが見つかるのか、右左折優先レベル以上のものが見つかるか

A. 前提として、今現在使われている交通ルールを使わずに、新たに効率的な交差点制御を考えていた。考える対象はレベル 4 以上の自動運転車で構成された都市空間において効率的な制御があるのではないかと考える

Q.将来複数の交差点でやろうと思ったら単にシミュレーションを見せるだけではないか、だったら一つの交差点で突き詰めればよいのでは

A.車両情報が完全にわかるので複雑なアルゴリズムを組める

振り返り

いま現在開発されている、自動運転技術の詳細と取り込んだモデルではないため、それを今後調査し、どう取り込むか考えるべきである。

また、今回対象としたモデルの大前提である、既存の交通ルールにとらわれない安全で効率的な制御というのが伝わっていなかった。したがって、今後も同じ前提とするならば、スライドにきちんと明記すべきである。

今後、修論としての落とし所をどうするかきちんと検討すべきである。