

# 圖目錄

圖 1.4-1	機車運動行為分類圖	4
圖 1.5-1	研究流程圖	6
圖 2.1-1	行為門檻示意圖	14
圖 2.1-2	虛擬車法	15
圖 2.1-3	實體車變換車道法	16
圖 2.2-1	魚類視覺範圍	18
圖 2.2-2	魚體互動示意圖	20
圖 3.3-1	拍攝情形	24
圖 3.4-1	座標讀取示意圖	25
圖 3.5-1	本車速度	26
圖 3.5-2	本車速度比例圖	26
圖 3.5-3	本車速度累積比例圖	27
圖 3.5-4	鄰車速度	28
圖 3.5-5	鄰車速度累積比例圖	28
圖 3.5-6	相對距離	29
圖 3.5-7	相對距離累積比例圖	29
圖 3.5-8	縱向距離	30
圖 3.5-9	縱向距離比例圖	31
圖 3.5-10	橫向距離	32
圖 3.5-11	橫向距離比例圖	32
圖 3.5-12	距車道緣之距離	33
圖 3.5-13	距車道緣之距離比例圖	33
圖 3.5-14	偏向角之定義與計算	33
圖 3.5-15	偏向角度(單一機車)	35
圖 3.5-16	偏向角度(並排情形)	36
圖 3.5-17	偏向角度—左方有車(一輛)	37
圖 3.5-18	偏向角度—右方有車(一輛)	38
圖 3.5-19	偏向角度--左方有車(兩輛)	39
圖 3.5-20	偏向角度—右方有車(兩輛)	40
圖 3.5-21	偏向角度—左右各一	41
圖 4.1-1	路緣型機車道	44
圖 4.1-2	中央型機車道	44
圖 4.3-1	前車偏向與後車偏向	47
圖 4.3-2	相對距離在 0~30 公尺內，前車與後車偏向之相關度	47
圖 4.3-3	車速與自身偏向分佈圖	48

圖 4.3-4	縱向距離與後車偏向(左)(所有資料)	49
圖 4.3-5	縱向距離與後車偏向(左)(所有資料)	49
圖 4.3-6	縱向距離與後車偏向(右)(縱向距離小於 10 公尺)	50
圖 4.3-7	縱向距離與後車偏向(右)(縱向距離小於 10 公尺)	50
圖 4.3-8	橫向距離與後車偏向(縱向距離設為 0)	51
圖 4.3-9	橫向距離與後車偏向角度(縱向距離設為 0)	51
圖 4.3-10	後車偏左與距左車道緣之距離	52
圖 4.3-11	後車偏右與距左車道緣之距離	52
圖 4.3-12	後車偏左與距右車道緣之距離	53
圖 4.3-13	後車偏右與距右車道緣之距離	53
圖 4.3-14	前車偏向與縱向距離(所有資料)	55
圖 4.3-15	前車偏左與縱向距離	55
圖 4.3-16	前車偏左與縱向距離	56
圖 4.3-17	前車偏向與橫向距離(所有資料)	56
圖 4.3-18	前車偏向與橫向距離(縱向距離為 0)	57
圖 4.3-19	前車偏向與距車道緣之距離	57
圖 4.3-20	縱向距離與橫向距離	58
圖 4.5-1	魚體運動模式概念示意圖	61
圖 4.5-1	模式示意圖	63
圖 4.6-1	驗證示意圖	65
圖 5.1-1	驗證示意圖	71
圖 5.1-2	驗證誤差示意圖	72
圖 5.1-3	左邊有車(一輛)--縱向位移誤差比例圖	73
圖 5.1-4	左邊有車(一輛)--縱向位移絕對誤差累積比例圖	73
圖 5.1-5	左邊有車(一輛)—橫向位移誤差比例圖	74
圖 5.1-6	左邊有車(一輛)—橫向位移絕對誤差累積比例圖	75
圖 5.1-7	右邊有車(一輛)—縱向位移誤差比例圖	76
圖 5.1-8	右邊有車(一輛)—縱向位移絕對誤差累積比例圖	76
圖 5.1-9	右邊有車(一輛)—橫向位移誤差比例圖	77
圖 5.1-10	右邊有車(一輛)—橫向位移絕對誤差累積比例圖	77
圖 5.1-11	左邊有車(兩輛)—縱向位移誤差比例圖	78
圖 5.1-12	左邊有車(兩輛)—縱向位移絕對誤差累積比例圖	78
圖 5.1-13	左邊有車(兩輛)—橫向位移誤差比例圖	79
圖 5.1-14	左邊有車(兩輛)—橫向位移絕對誤差累積比例圖	80
圖 5.1-15	右邊有車(兩輛)—縱向位移誤差比例圖	81
圖 5.1-16	右邊有車(兩輛)—縱向位移絕對誤差累積比例圖	81
圖 5.1-17	右邊有車(兩輛)—橫向位移誤差比例圖	82
圖 5.1-18	右邊有車(兩輛)—橫向位移絕對誤差累積比例圖	82

圖 5.1-19	左右各一—縱向位移誤差比例圖	83
圖 5.1-20	左右各一—縱向位移絕對誤差累積比例圖	83
圖 5.1-21	左右各一—橫向位移誤差比例圖	84
圖 5.1-22	左右各一—橫向位移絕對誤差累積比例圖	85
圖 5.3-1	軌跡預測圖--右方有車(一輛)	87
圖 5.3-2	駕駛人決策流程圖	88