

摘要

當今高度自動駕駛的發展下，駕駛者的信任水準需要隨者系統可靠度的不同而有所改變，若過度信任則可能造成濫用而導致意外；過度不信任則可能造成棄用，因此本實驗使用駕駛模擬器進行實驗以探討駕駛者使用自動駕駛功能時的信任程度、駕駛行為和反應績效，實驗為 3(可靠度：高、中和低；組內變項)*3(事件類型：誤警、漏失和命中；組內變項)*2(次要任務：有、無；組間變項)之混合因子設計。本研究結果發現駕駛者使用可靠度較高的系統時產生更高的信任。不同事件中漏失所帶來的影響皆更加嚴重，其中漏失在反應績效方面皆較誤警和命中差，同時有較長的接管時間和較低的信任程度。研究中也發現駕駛者的信任也與次要任務的得分有高度正相關。在未來自動駕駛中，應設置敏感度較高之系統以避免產生漏失警報，並且需要評估駕駛時執行次要任務的適當性。

關鍵字：自動駕駛、信任、可靠度、事件類型、次要任務