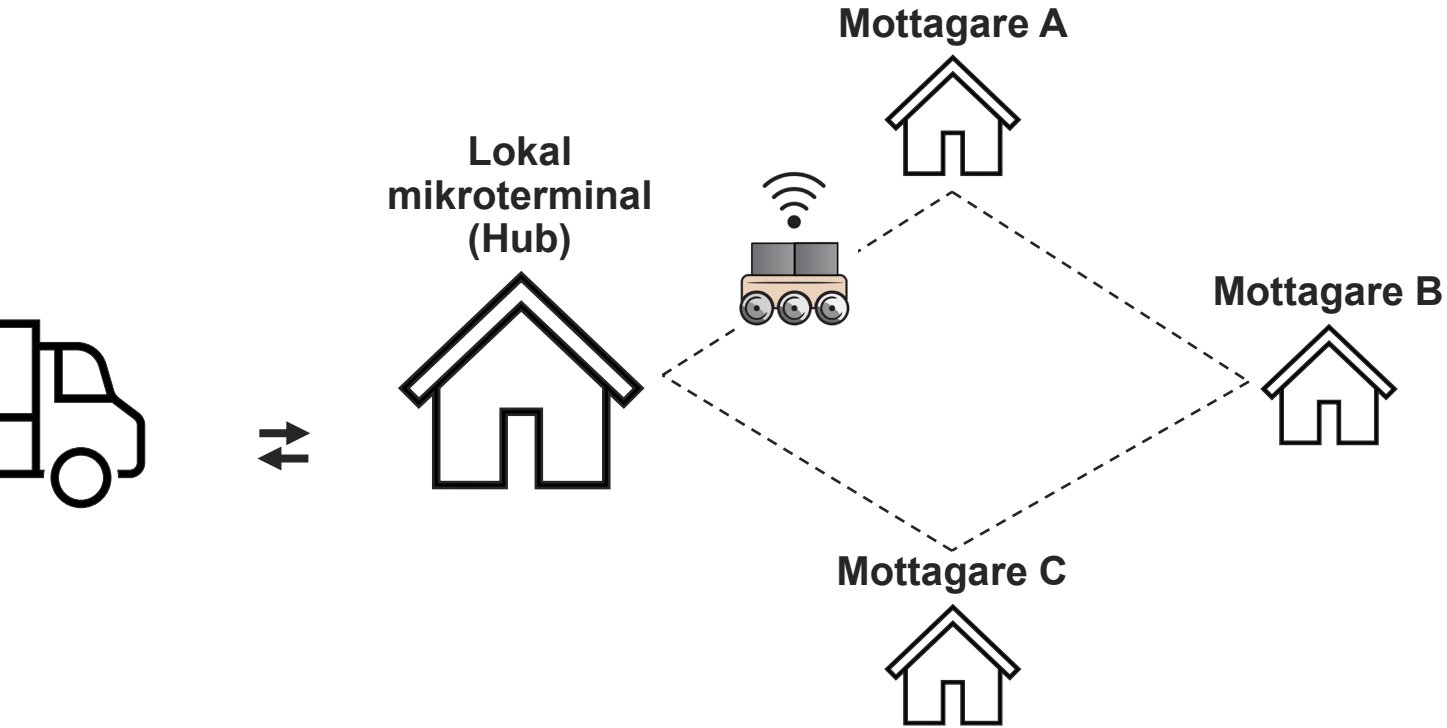
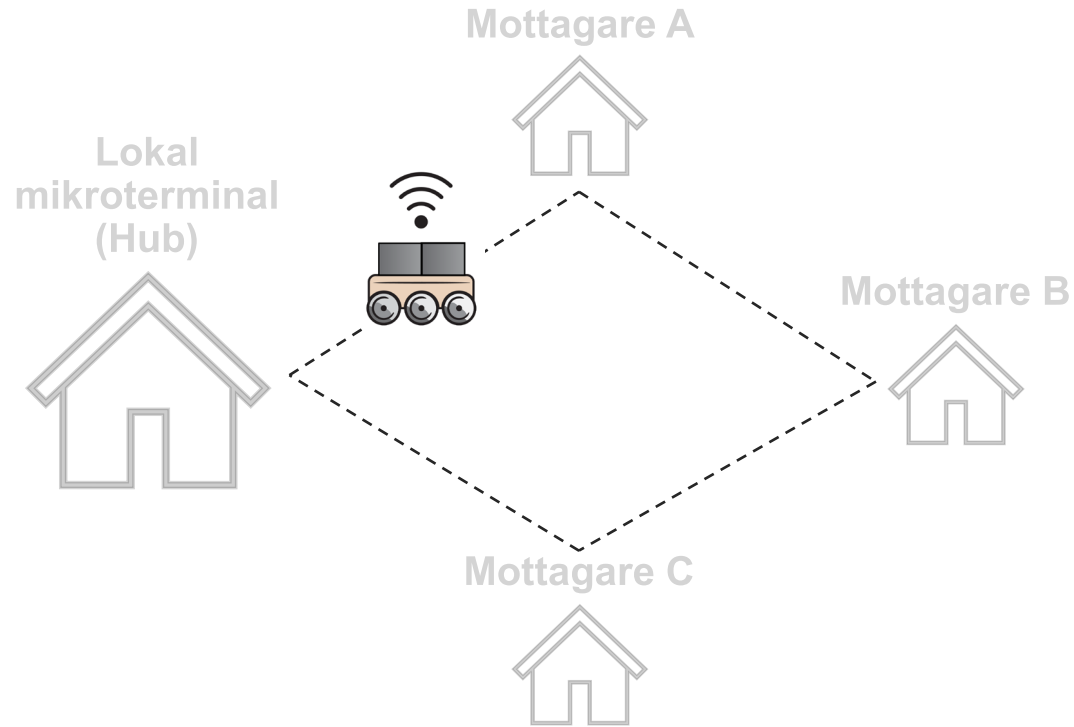


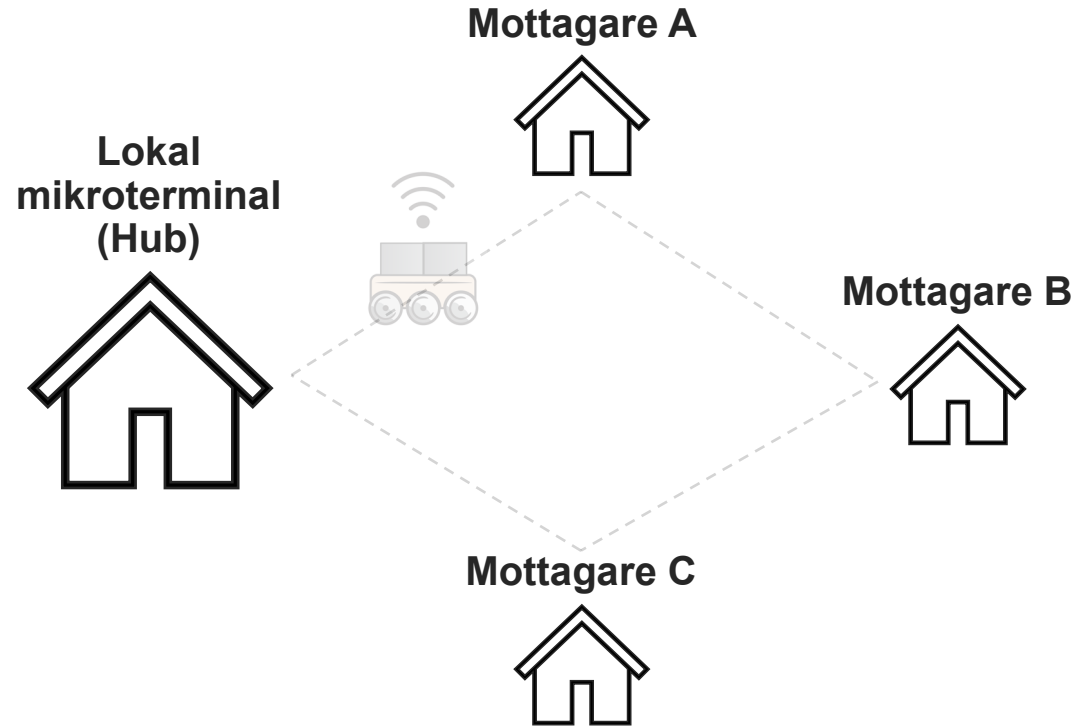
Användarupplevelse av automatiserade leveransrobotar

Fredrick Ekman, PhD student, Lic. Eng. M.Sc. | Design & Human Factors | 23-05-23

Lars-Ola Bligård, PhD, Lic, Eng. M.Sc. | Design & Human Factors | 23-05-23







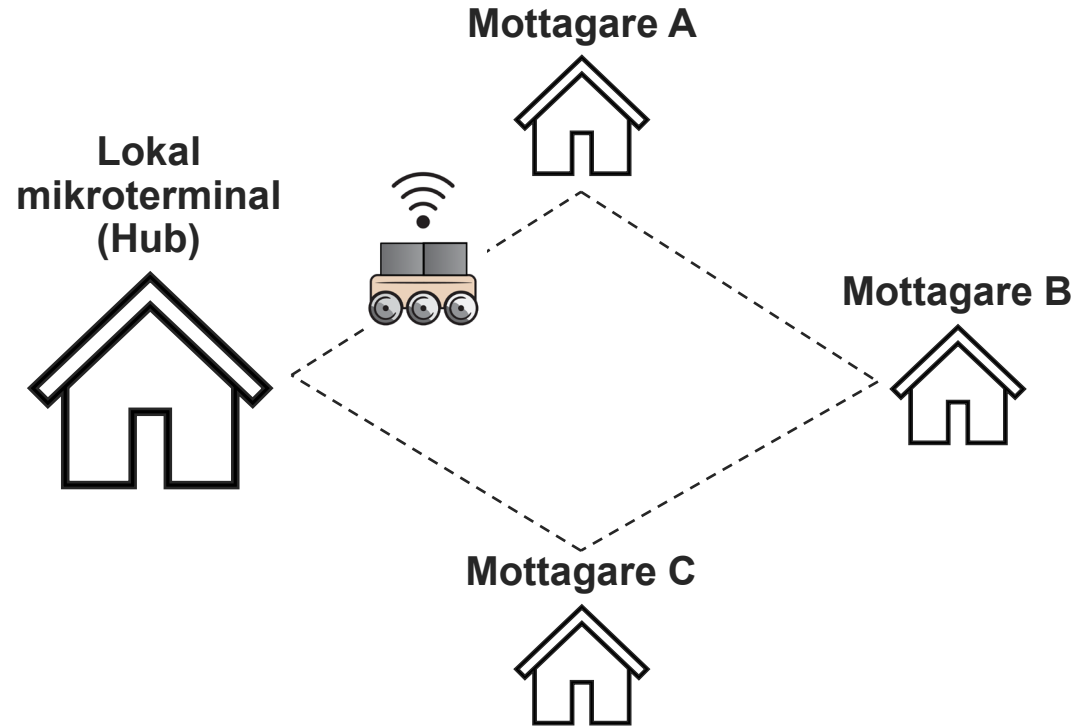
GENOMFÖRANDE



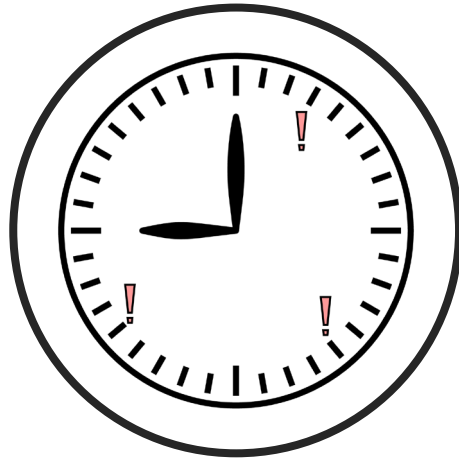
CHALMERS



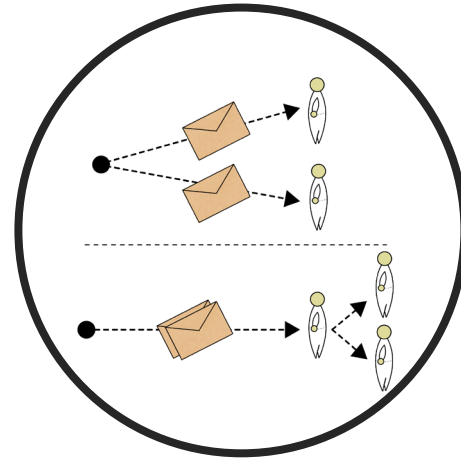
RESULTAT

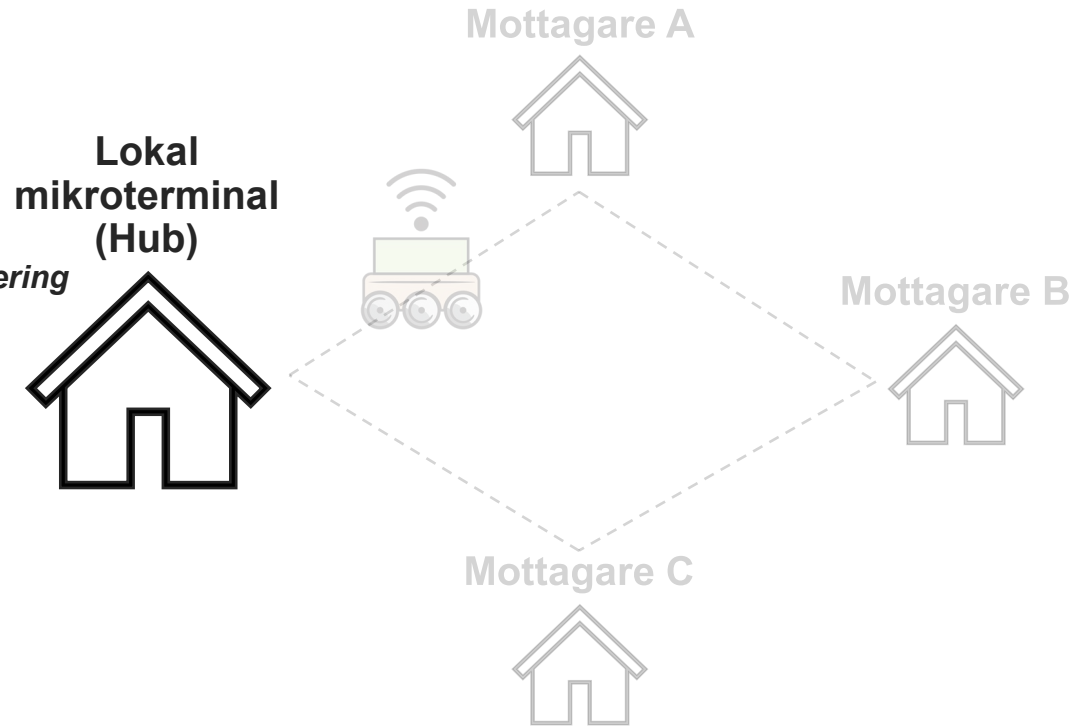


Fasta & On-Demand leveranser

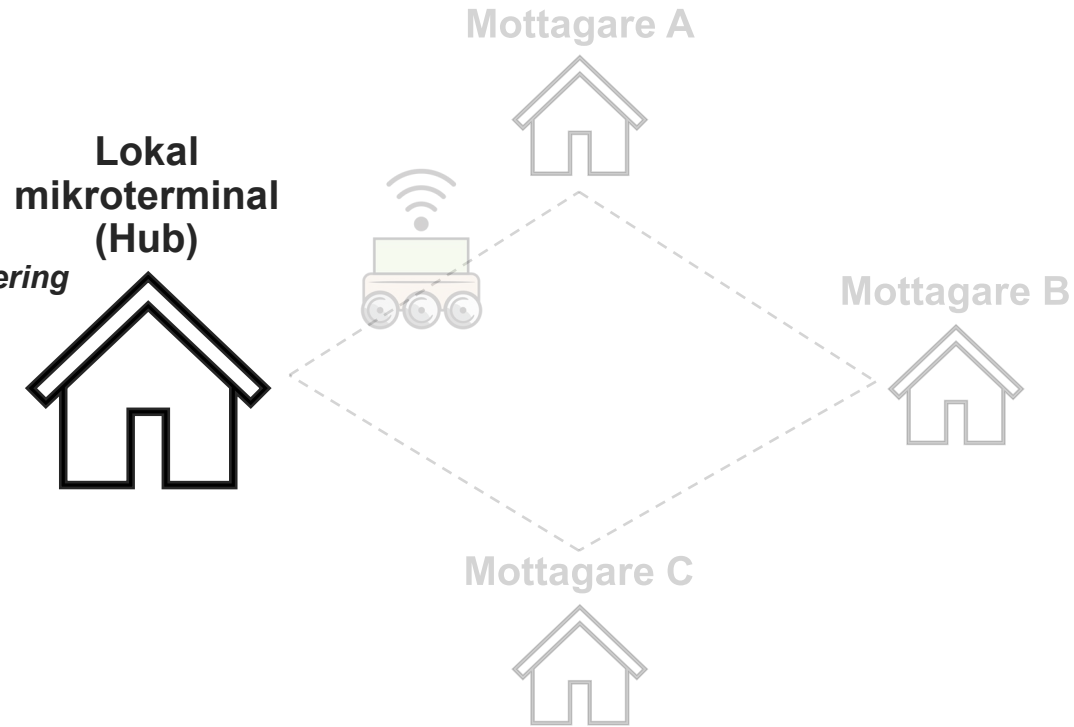


Individuella & kollektiva leveranser



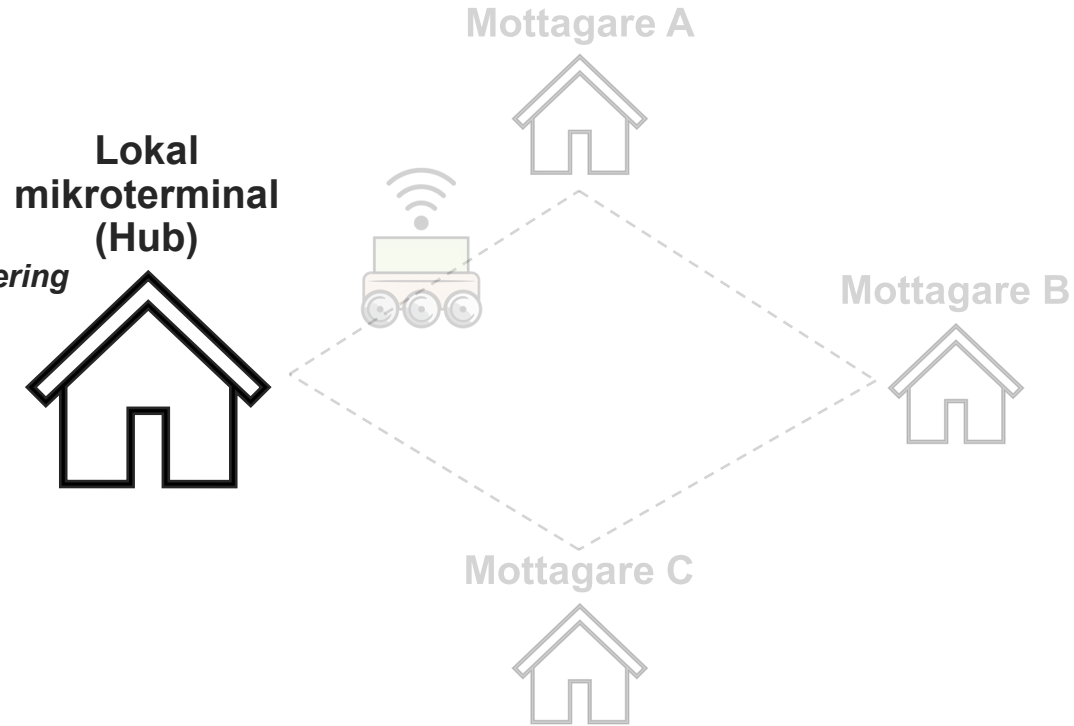


Ingen mänsklig involvering



Ingen mänsklig involvering

Tydlig fördelning av arbetsroller



Ingen mänsklig involvering

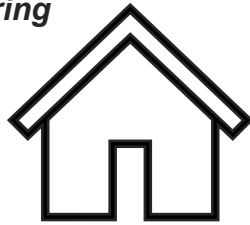
Tydlig fördelning av arbetsroller

Tydlig avgränsning



CHALMERS

**Lokal
mikroterminal
(Hub)**



Ingen mänsklig involvering

*Tydlig fördelning av
arbetsroller*

Tydlig avgränsning

*Upplevd förenkling
(arbetsuppgifter)*

Mottagare A



Mottagare B

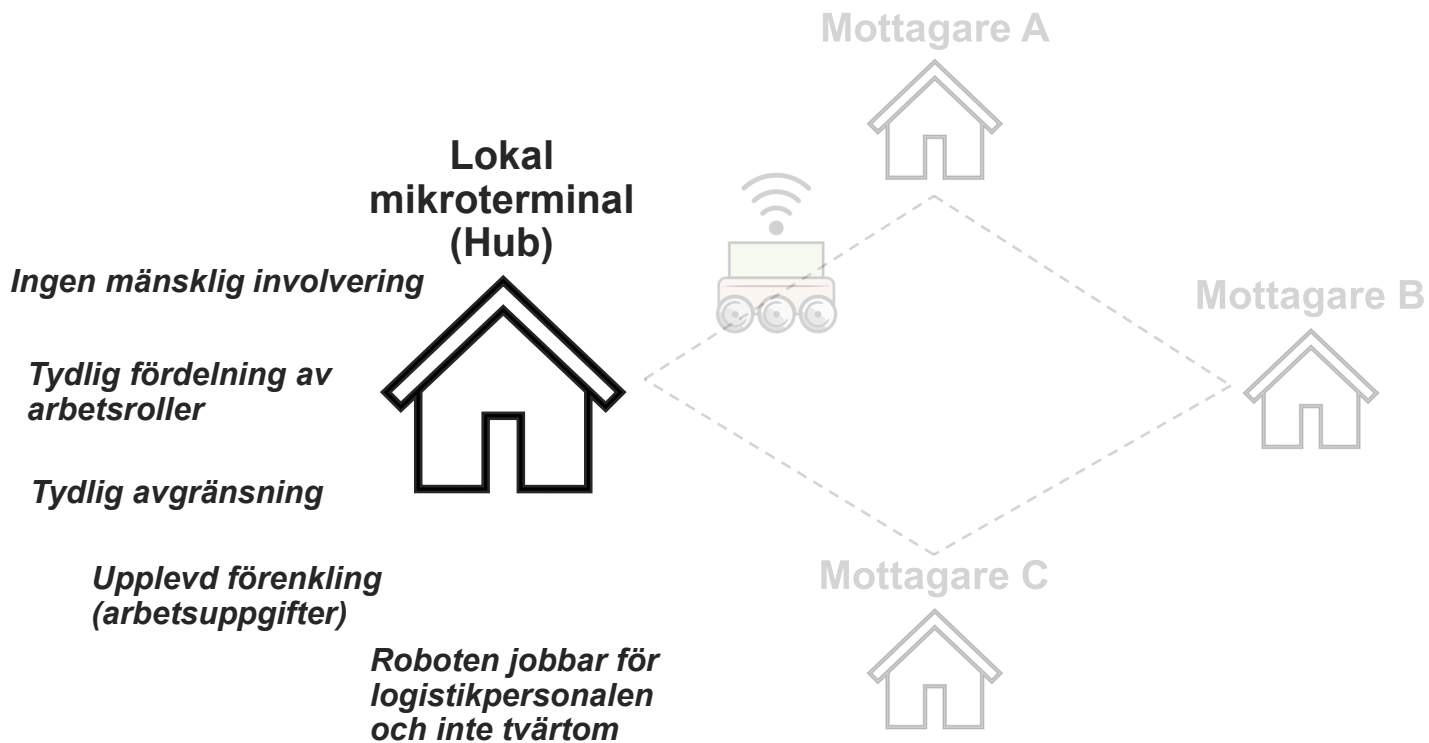


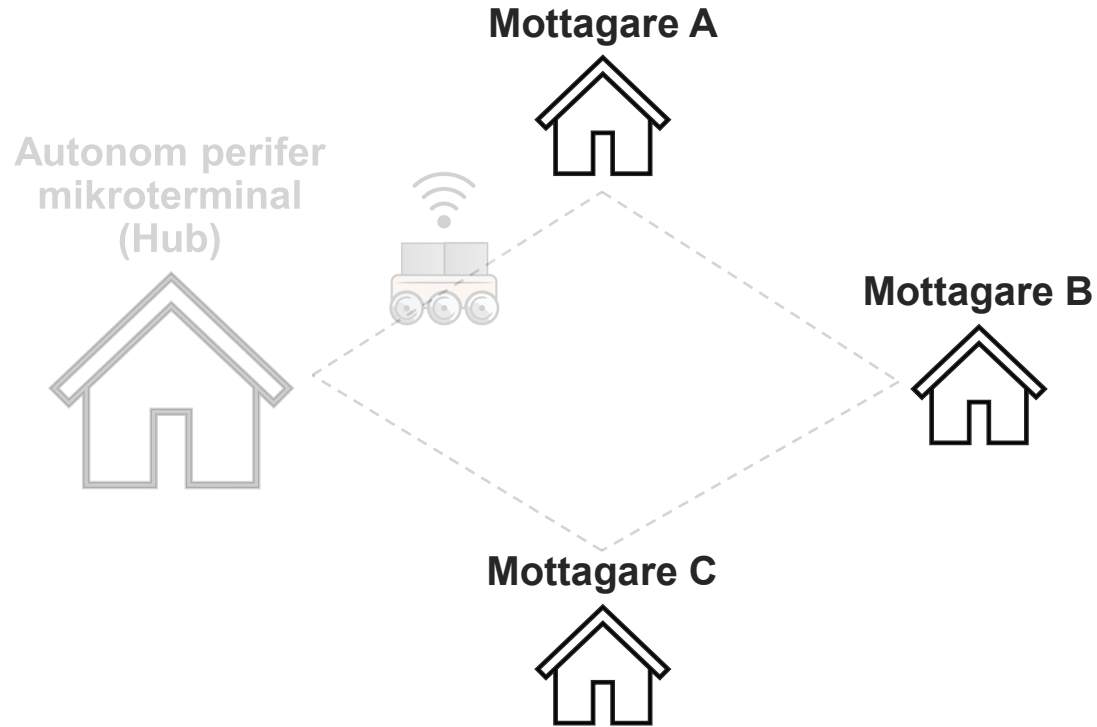
Mottagare C

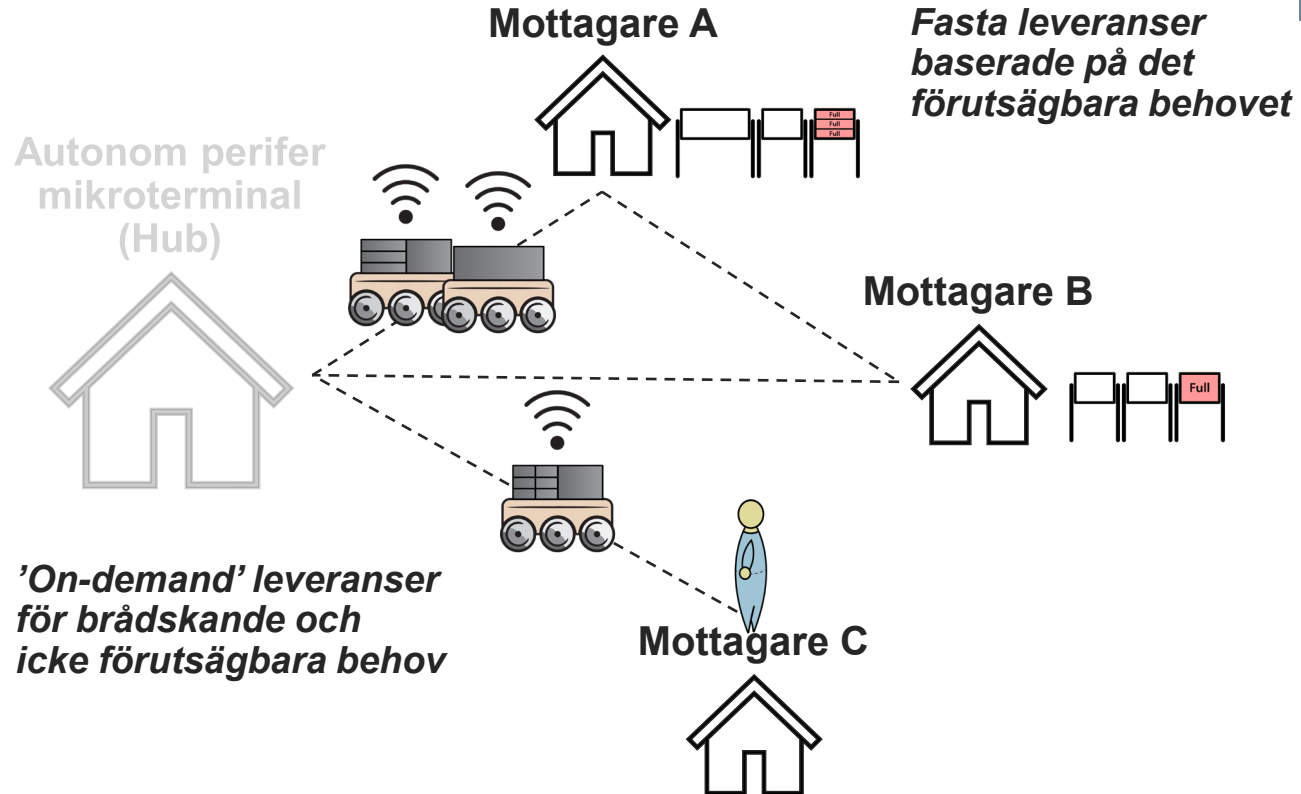




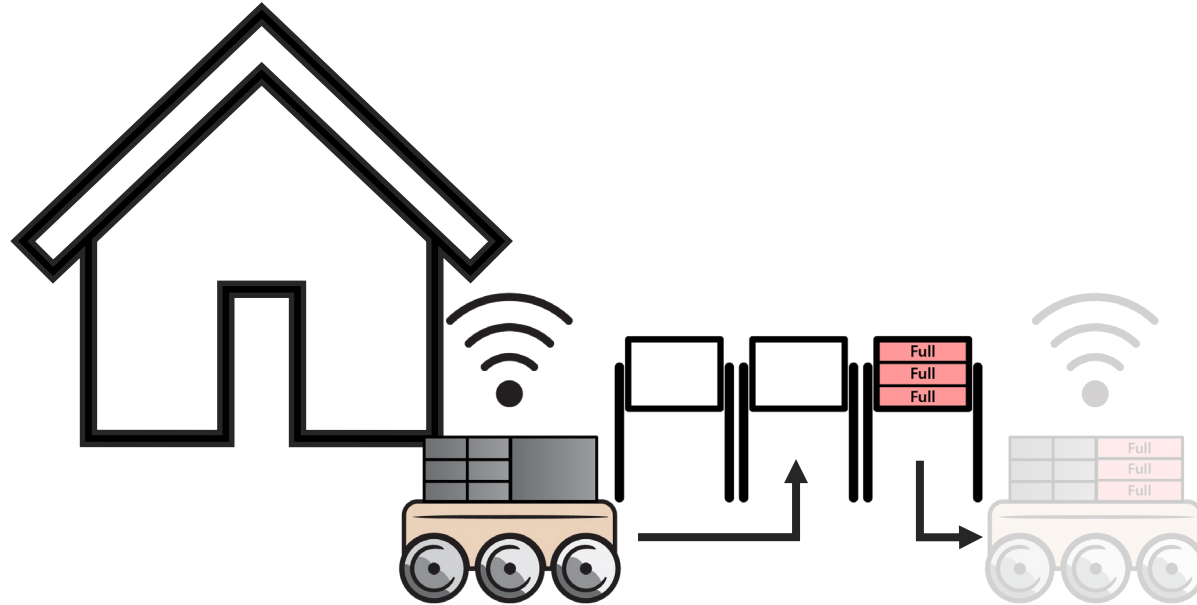
CHALMERS

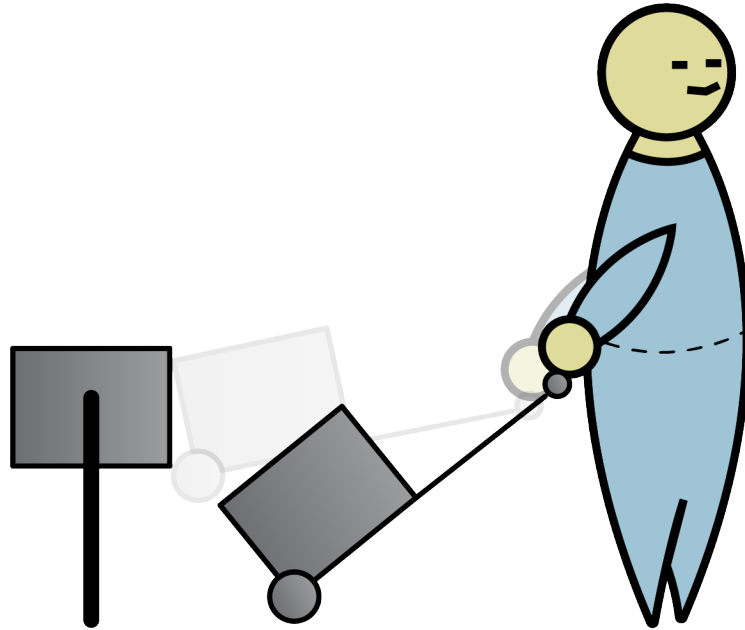
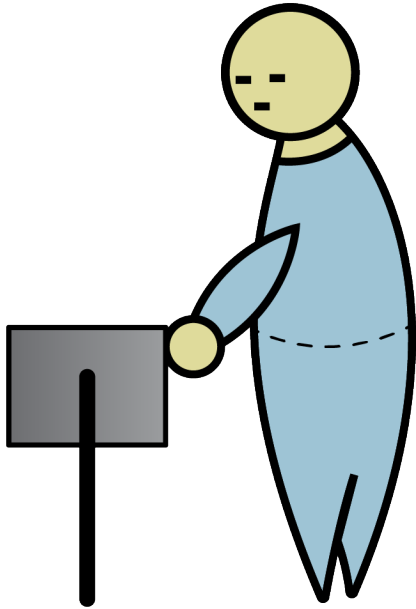


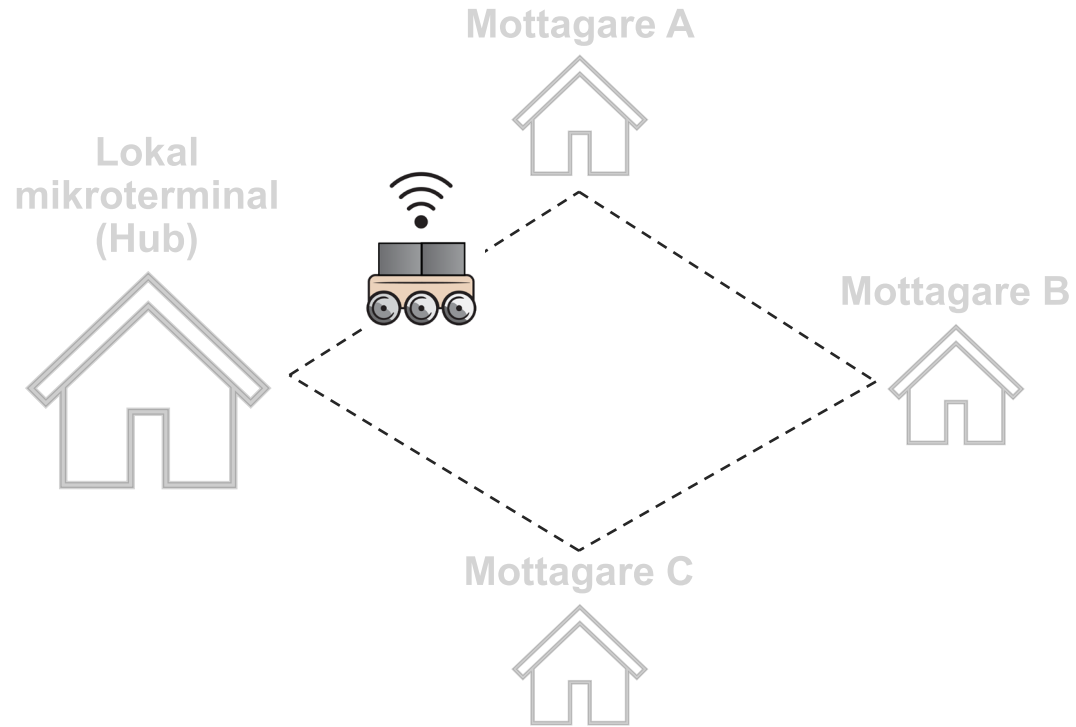




Mottagare A



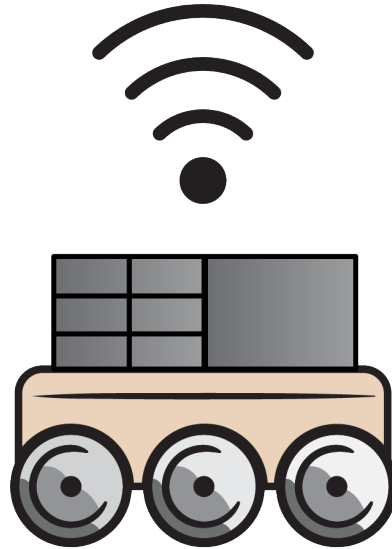




Tydlig att uppfatta och se

Möjlighet till att uppfatta intentionerna

Förutsägbart och konsekvent beteende



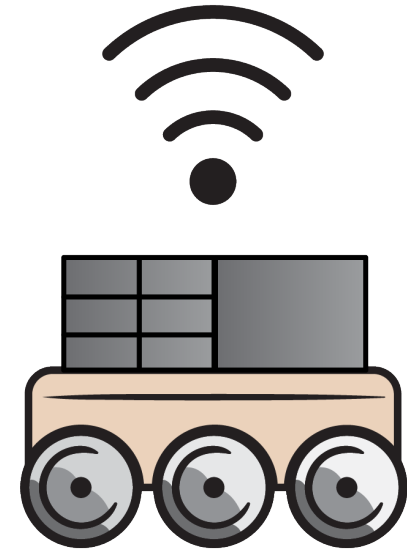
Primärt tillsammans med gångtrafikanter

Anpassa hastighet efter flöde efter omkringliggande trafik

*Ofta trafikerade stråk:
Uppmärkta leder*

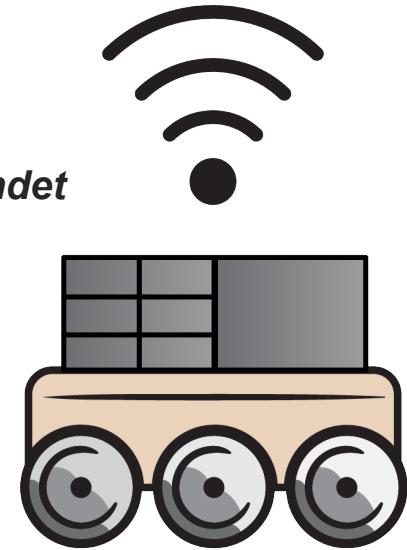
SLUTSATS

Det finns stor potential för positiv användarupplevelse och acceptans



Det finns stor potential för positiv användarupplevelse och acceptans

MEN, det kommer krävas en standardisering över tex körbeteendet men också det omkringliggande 'robotleveranssystemet'





CHALMERS