



设计无关。

2.1.3 自变量设计

(1) 风险变量。风险变量的两个水平由补充任务上实际的风险概率实现。低风险：小红条为间隙的两倍，即成功概率为 2/3；高风险：间隙为小红条的两倍，即成功概率为 1/3。因为小球下落的轨迹，在三个方向上是完全随机的，所以，小球下落处仅仅取决于小球最后的运动，其成功或失败，完全由小红条的宽度决定。因此，补充任务上成功与失败完全取决于实验提供的实际风险概率。

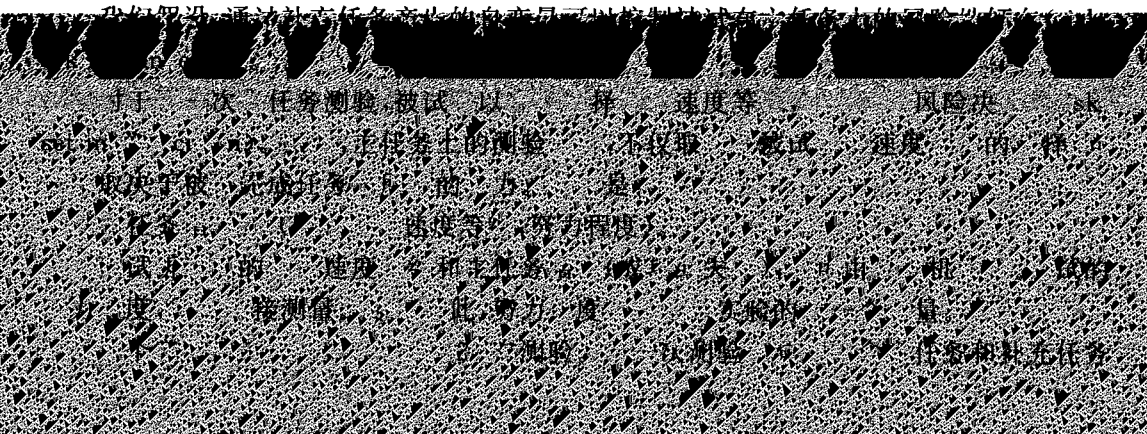
(2) 控制变量。控制变量的两个水平：高控制和低控制，是通过小红条的水平移动来实现的。在低控制状态，小红条不能移动，被试只能被动地看着小球自己落下。在高控制状态，按下起动手键后，小球一经下落，被试便可通过键盘上的←→两键，左右平移小红条。这样，在低控制状态，实验提供的是一个仅凭机遇的测验；而在高控制状态下，是一个既包括机遇又有技能的测验，因为被试可以通过键盘操作尽量去接住下落的小球。

控制变量的操作设计，实际上只是提供了一个视觉意义上而不是实际的控制。这是因为，水平移动小红条并不能改变实际的风险概率。前面我们已经分析过，补充任务上的成功或失败，仅仅依赖于小球最后一刻的运动，小球最后三个可能方向上的任一方向上的随机运动，决定小球落在小红条上或间隙中。因此，小红条的平移并不能影响实际的风险概率。风险概率只取决于小红条与间隙的相对宽度。这样的设计使风险变量与控制变量相互独立。

(3) 信息变量。根据对风险认知中信息作用的分析，我们将信息变量分为三个水平：
①无信息。所有被试在实验说明和实验练习部分，接受相同的有关主任务和补充任务表述的指导语。进入正式测验部分，则不再提供任何进一步信息。
②频率信息。频率信息是关于时间概念，重复性和相似性概念的信息。频率信息状态下，在正式测验部分用文字提供给被试：此测验在以往的研究中，其成功概率为 33%（高风险）或 67%（低风险）。
③过程信息。过程信息是关于风险情景机理，原因概念方面的信息。在过程信息状态下，被试得到更详细的关于补充任务设计的信息，其中包括两个补充任务的关键特征：
①小球的运动是完全随机的，向左、下、右三个方向作随机运动，其运动轨迹是无法预测和控制的。
②小红条的宽度是间隙的 2 倍（低风险）；或间隙的宽度是小红条的 2 倍（高风险）。

补充任务设计产生的三个自变量，共有 2×2×3 种可能的组合。

2.1.4 因变量分析



有的力和方向比...三个

三

高风险(N=12) 9

先

0)		低控	0.56
2)		高控	0.69
=8)		低控	0.53
=8)		高控制(N=10)	0.65
10)	0.70	低控制(N=10)	0.59
0)	0.50		



全凭运气
未发现年

语

计算机模拟
个体风险
论。实验
的风险和
高风险情
险情景可
反映了
的确对
空知觉
景因素
本实

1 Perception
2 Risk
3 , Per
4 , 19
5 , Tv
6 Tv
7 41
8 Bu
9 58

