

1°はじめに

最近のパーソントリップ調査をベースとしての将来交通量推定においては、種々の地域における実績が得られている。しかし一般的にみて、発生交通量の推定に比較して、分布交通量の推定については、推定方法のもつ論理性および推定精度の両面とももう一步の感が深い。

こでは、分布交通量推定の一手法として用いられているオポチュニティモデルについて、特に実用性の観点からの改良の方向づけとさぐることとを目指している。

オポチュニティモデルとは、

$$dP = L [1 - P(V)] dV \quad (1) \quad | P(V); V \text{ におけるトリップの吸収される確率} \\ | V; 積算されたトリップの吸収オーバンシャル$$

なる微分方程式の成立することを仮定している。この式からは次式が導かれる。

$$1 - P(V) = e^{-LV} \quad (2)$$

この(2)式によつて分布交通量の推定を行なうわけである。

2°問題点の二三について

上記のモデルを用いての分布交通量の推定を実際に試みた場合の問題点としては、次のようす事柄が挙げられる。

- i) L 値が全域において一定であるとする仮定の妥当性
- ii) L 値の初期値の定め方についての適切性
- iii) L 値の収束性とその収束条件として、平均トリップ長を合わせる二つの妥当性

これら事柄が検討の対象となるのは、実際に現実のデータを用いて推定を行なつて、その結果と観測値とを比較した場合に抽出されてくることだ。もっとも大きい難点は、各ゾーン別のトリップ長分布をしゃべるととき、単に平均トリップ長が一致しているのみで、短距離トリップと長距離トリップが、いらじろしく道歩推定となり中距離トリップが過大推定となってしまう点である。

3°問題点に関する考察

- i) 全域一定のし道について

L 値に関しては従来、トリップ目的別に全域一定の値であるとの仮定をとってきたが、実際のデータを用いて推定された全域一率のし道に対しても、各ゾーン別のし道の推定を行い、それらのし道の分散をしゃべみると、その安定性がかなり少しも保障されていないことがわかる。特に「事業」目的トリップにおける変動が大きい。

- ii) 初期値の定め方について

従来は、全ゾーンにおけるトリップ長別累積トリップ数を用いる方法がとられてきたが、この方法からもとめられるし道の初期値から出発すると収束計算のサイクルごとの変動が非常に大きく、初期値としての意味が薄いと思われる。これよりはむしろ、前述の各ゾーン別し道の発生量による重みづけ平均

$$L = \sum_i G_i L_i / \sum_i G_i \quad (3)$$

の方がより適当であると考えられる。

iii) L値の収束性とその方法について

L値を初期値から出発して一定に収束させるために、平均トリップ長を合わせる方法をとっているが、そのようにして求めたL値による分布交通量の推進結果を検討してみると、実際の分布形に比較して、平均距離による集中した分布形となり、明らかに短距離トリップと長距離トリップの過少推定、すなはち中距離トリップの過大推定が指摘される。

このことは、トリップ長分布の分布形の違いに関してこのL値の決定法が妥当ではないことを示している。

4^o モデル改良に関する考察

上記のようは問題点を開拓するためには、種々の側面からの改良が考えられるが、ここでは主として実用性という立場から考察する。

i) ゾーンのカテゴリ化とそれによるカテゴリー別L値の採用

各ゾーン別L値の解析から、全域一定のL値を用いることのマイナスを指摘したが、これを克服する一つの方法として、ゾーンごとに指標にしだがってカテゴリ化し、それごとのカテゴリごとに、L値の推進を行ない、それによる分布交通量推進を行なうことを考える。

そのためには、解析としては逆に各ゾーン別L値に注目してゾーン別カテゴリ化を行ない、そのカテゴリごと、L値という抽象量でない別の地域特性を具体的に表現する指標を用いて対応できるかどうかということが考えられる。こゝでは、L値としてはL値の大きさ(つまり国土では均配に当る)と、L値推進のためのトリップ分布の分布形の形状特徴の二つにもとづくカテゴリ化を試みた。またそれに対応させた外部指標としては、ゾーンの土地利用特性を表現するインデックスを用いた。

ii) ゾーンングとオポチュニティモデルの関係にまつわる改良

ゾーンの大きさがこのモデルに与える影響としては次のように考えられる。

- 1) 大きなゾーンにおける内々トリップ比率が高いため、L値の推定とそれによる分布推進で短トリップのいちじろしい過歩推進を多く原因となっている。
- 2) ゾーン間距離に対してもゾーン大きさのそろつてないヒカルもたらされる影響が、モデルの特性から強く出てくる。

以上の点から、このモデルを適用する場合は、オートゾーンングに配慮すること、オートマ化と得失の場合には、ゾーン内々トリップを推進上別扱いにしてからこのモデルを適用することなどが考えられる。後者についてはこゝで若干の試みを行なった。

iii) その他の改良案について

- 1) L値の収束はこのモデルで極めて困難なことではなくから、初期追従走行重みを小さめのもの、つまりによる分布量推定を行なう方法
 - 2) 収束を行なう場合平均トリップ長以外の条件を入れる方法
 - 3) モデル式のVとして集中量をもつてなく、 $f(V)$ の形がまたは更に他の量を用いる方法
 - = ゾーン間距離を単に順位だけではなくモデルの内部に入れる方法
- などが考えられた。

5^o おわりに

この報告の解説・計算については、省略する。なお確定改良モデルは今後の研究にまつこととし、この研究を行なうに当たって、東京都市群交通計画審議会の方々、その他多くの関連諸にむけた方々に謝意を表します。