

道路の介合流部では一般に、交通流の合流・交差・合流があるために速度低下や交通渋滞を生ずるのであるが、このような現象の程度は、この部分の幾何構造の他に上流からの交通流の状態によ、て左右される。高速道路合流部は、ランプからの合流部と本線同士の合流部とに大別されよう。ランプからの合流部の交通流についてはたとえば、待ち合せ理論の応用やシミュレーション等によるアプローチが従来から多くなされてあり、容量の推定、合流部の設計・運用上幾多の成果をあげているようである。これに対し、本線合流部その中でもいわゆるY型合流部については比較的研究例が少ないようである。本文は、Y型合流部における交通現象を圧縮性流体の流れにアナロジーしてモデル化しようとするものである。

図-1に示したように、ノーズ端から下流にむかってX座標をとる。わが国においては、たとえばノーズ端 $x=0$ より上流部では各2車線で、下流部では2車線に漸縮するという形が採用されることが多く、また上流側においてはそれぞれの交通流は大部分外側車線上を流れているのであるが、ここでは基礎的なモデル設定のためにつぎのように単純化する。すなわち、①上流側では車線区分がなく、②したがって交通流は断面上を一緒に流れている。

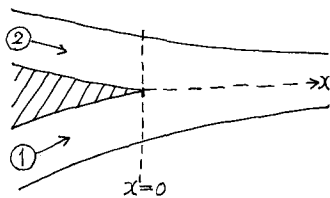


図-1 Y型合流

以下でもちこの記号を列記しておく。

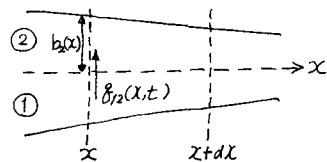
$q_2(x, t)$ = 断面 x , 時刻 t における交通量, $k_2(x, t)$ = 同じく密度, 但し断面 x 上単位巾当り平均密度,

$u_2(x, t)$ = 同じく平均速度, $p_2(x, t)$ = 同じく単位巾当り平均圧力, $b_2(x)$ = 断面 x における巾員, $q_{12}(x, t)$ = 断面 x , 時刻 t において①から②へ移る交通量, ($l = ①, ②$)

$q_{12}(x, t)$ は、たとえば図-2の下側①の交通密度が上側②にくらべて大きい場合には①から②へ移って走行する車が多くなるものと考え、これによって生ずる合流による上側②の速度低下を説明するために導入したものである。

上側②の部分で、微小区間 dx についての連続の式は

$$\int_t^{t+dt} \left\{ q_2(x, y) - q_2(x+dx, y) + \int_x^{x+dx} q_{12}(z, y) dz \right\} dy \\ = \int_x^{x+dx} \left\{ k_2(z, t+dt) - k_2(z, t) \right\} b_2(z) dz$$

図-2 ①から②への流れ $q_{12}(x, t)$

すなわち、流れ方向の微小区間 dx を通、て①から②へ流れる交通量は、 $\int_x^{x+dx} q_{12}(z, t) dz$ であるから、左辺は x 軸と断面 x および $x+dx$ とで囲まれた部分における交通量の増加分、右辺はこの部分の密度の増加分である。上式から次式を得る。

$$\frac{\partial q_2(x, t)}{\partial x} + \frac{\partial k_2(x, t) b_2(x)}{\partial t} = q_{12}(x, t) \quad (1)$$

運動方程式はつぎのようになる。まず、時刻 t において $x \sim x+dx$ 間の巾員は $\int_x^{x+dx} k_2(z, t) b_2(z) dz$ 、断面 x における流れ方向の速度 u_2 の変化(加速度)は $Du_2/Dt = \partial u_2(x, t)/\partial t + u_2(x, t) \cdot \partial u_2(x, t)/\partial x$ である。考えている微小部分に作用する力として、圧力 $p_2(x, t)$ ともう一つの力 $f(x, t)$ を考える。圧力 $p_2(x, t) = p_2(x, t) b_2(x)$ で、これは断面 x における全圧であるが、しかしながらこの圧力の交通流の中での意味づけは

困難である。ここでは密度の大きい流れでは圧力が高いというように考えておく。もう一つの力で (x, t) についてはつぎのように考える。図-3に於いて、下側①と上側②との間にたとえば速度差がある場合、たとえば、 $u_2 > u_1$ の場合、あるいは $k_1 > k_2$ の場合、 p_2 なる流れを生じると考えたのであるが、①から②へのこのような流れの移動はその境界線(x 軸)上においてあたかも相対速度を減少させ速度を一様化するむきに作用する力の存在を仮定する理由を与えようと思われぬ。ここでは、このような力 $\tau(x, t)$ で表わし、これを流体力学にならって剪断力とよんでおくこととする。この力の符号は、図-3のむきを正とする。なお、下側①は $-x$ の力をうけている。図-3から②の微小部分に作用する力は $\{-\partial P_2(x, t)/\partial x\}dx - \int_x^{x+dx} \tau(x, t)dx$ (ただし、 $P_2 = p_2 b_2$) である。以上により、運動方程式は

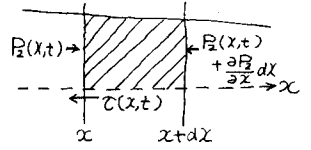


図-3 微小部分に作用する力

$$\int_x^{x+dx} k_2(x, t) b_2(x) dx \cdot \left\{ \frac{\partial u_2(x, t)}{\partial t} + u_2(x, t) \frac{\partial u_2(x, t)}{\partial x} \right\} = - \frac{\partial P_2(x, t) b_2(x)}{\partial x} dx - \int_x^{x+dx} \tau(x, t) dx$$

この式から次式を得る。

$$\frac{\partial u_2(x, t)}{\partial t} + u_2(x, t) \frac{\partial u_2(x, t)}{\partial x} = - \frac{1}{k_2(x, t) b_2(x)} \left\{ \frac{\partial P_2(x, t) b_2(x)}{\partial x} + \tau(x, t) \right\} \quad (2)$$

ただし、上式では平均流れの方向を x 軸の方向に一致するものとして近似的にとり扱っている。圧力 $P_2 = p_2 b_2$ の意味づけは困難であるが、ここではこれを密度の関数と考えこつぎのように仮定する。

$$P_2(x, t) = \alpha \{ k_2(x, t) \}^n \quad (3)$$

$$\text{また、} \quad p_2(x, t) = k_2(x, t) b_2(x) u_2(x, t) \quad (4)$$

下側①についても式(1)~(4)と同様の式がえられ、 p_{12} および τ の形を与えれば、 u_i , k_i あるいは p_i ($i = 1, 2$) がえられる。ただし、 $b_i(x)$ は合流部巾員により定まる関数である。 p_{12} の形としては、密度、速度などの関数であると考えられ、種々の形のものがあるであろうが、ここでは比較的簡単なものとして直感的に、

$$p_{12}(x, t) = \beta \{ k_1(x, t) - k_2(x, t) \} \quad (5)$$

を仮定する。この関数形についてはなお検討の余地がある。つぎに、剪断力 τ については、①から②への移動量 p_{12} に比例しかつ①、②間の速度差に比例する形が直感に合うように思われるので次式を仮定する。

$$\tau(x, t) = \gamma p_{12}(x, t) \{ u_2(x, t) - u_1(x, t) \} \quad (6)$$

以上を整理して結局次式を得る。ただし、式(3)で $n = 1$ を仮定している。

$$\frac{\partial}{\partial x} \{ k_i(x, t) b_i(x) u_i(x, t) \} + \frac{\partial}{\partial t} \{ k_i(x, t) b_i(x) \} = -\beta \{ k_1(x, t) - k_2(x, t) \}, \quad i = 1, 2 \quad (7)$$

$$\frac{\partial u_i(x, t)}{\partial t} + u_i(x, t) \frac{\partial u_i(x, t)}{\partial x} = - \left[\alpha \frac{\partial k_i(x, t) b_i(x)}{\partial x} - \beta \gamma \{ k_1(x, t) - k_2(x, t) \} \{ u_2(x, t) - u_1(x, t) \} \right] / k_i(x, t) b_i(x) \quad (8)$$

定常な流れについて上式はつぎのようになる。

$$\frac{dK_i}{dx} = \beta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ (1-r) u_1 + r u_2 \} / (\alpha - u_1^2), \quad \frac{dK_2}{dx} = -\beta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ (1+r) u_2 - r u_1 \} / (\alpha - u_2^2), \quad K_i = k_i b_i$$

$$\frac{dU_1}{dx} = -\beta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ r u_1 (u_2 - u_1) + \alpha \} / K_1 (\alpha - u_1^2), \quad \frac{dU_2}{dx} = \beta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ r u_2 (u_2 - u_1) + \alpha \} / K_2 (\alpha - u_2^2)$$

ここでさらに、 $u_i/\sqrt{\alpha} = U_i$, $\beta/\alpha = \theta$ とおくと次の解を得る。

$$\frac{dK_i}{dx} = \theta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ (1-r) U_1 + r U_2 \} / (1 - U_1^2), \quad \frac{dK_2}{dx} = -\theta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ (1+r) U_2 - r U_1 \} / (1 - U_2^2) \quad (9)$$

$$\frac{dU_1}{dx} = -\theta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ r U_1 (U_2 - U_1) + 1 \} / K_1 (1 - U_1^2), \quad \frac{dU_2}{dx} = \theta \left(\frac{K_1}{b_1} - \frac{K_2}{b_2} \right) \{ r U_2 (U_2 - U_1) + 1 \} / K_2 (1 - U_2^2) \quad (10)$$

θ および γ を適当に仮定して数値計算を行ない、 K_i , U_i あるいは p_i を求めることができる。 θ , γ の値の妥当性は計算結果を観測値によってチェックすることによって吟味されよう。本研究は、交通工学会の合流部交通現象委員会に負うところが大きい。米谷栄一委員長はじめ委員の方々に謝意を表す次第である。