

京都大学工学部 正員 吉川和広
京都大学工学部正員 岸田義夫

1.はじめに

われわれはこれまでに、実際的・多角的な水配分問題を種々の観点からとらえるとともに、主として数理計画モデルによるシステム分析の有効性とその適用の方法について検討を試みてきた。その場合数理計画法によるモデル化においては、評価すべき種々の事項のうちの1つにする。

のみ着目してこれを評価対象として定式化するとともに、

3問題として見直すとともに、その場合の数理計画法的アプローチの方法について記述することにする。このようない方法は一般に「目標計画法」(Goal Programming)と呼んでいる。なお具体的な問題としては、次のような広域水配分問題をとりあげて説明を行うこととする。

2.モデル化

そこで捨象され問題制約条件として記述する方法が 1) 主要な前提条件

とられてきた。このような方法はそれ自体も含めて有効①対象地域全体として複数水系流域をとりあげる。

であるといえるが、以下に述べる理由により、少し角度②各水系の上流にダム群を建設して新規水系の開拓を行を変えて視点からモデルの定式化と運用を試みる必要がある。これらの代替地ならびにその規模の上限は決っている。あると考えられる。すなわち、

③各水系の下流に水需要地を設定する。換言すれば水需

①水配分問題をより広域的・多角的な視点から検討して要量は各水系の新規取水実現水の量のことである。

いく際に、評価すべき事項もついで多岐にわたり、④必要ならば水系間に導水路を建設して分水を認めること、何らかの形で複数の事項(目標)の評価をすること⑤個々のダムおよび導水路の規模と費用の間にには線形生

が重要になる。

⑥実際に单一の目標を最適にするような解よりも複数

の目標が実現上満足できる基準によって達成していること

が保証されていて解に关心がある場合が多い。事実複数

の目標は相互に競合していることとか普通であるから、複

数の目標を同時に最適にするような解は存在しないこと

が多い。したがってこれらの目標のそれぞれにある満足

水準に達していける解をもとめることができなくてくる。

⑦新規開発可能量よりも新規発生水需要量(予測推定)の

方が大きく上回る地域においては、必ずしも全水需要量

C_{ij} = ダム(i,j)の建設規模(変数) $(i = \text{水系}, j = \text{ダム})$ を表わし、 j はその水系におけるダム群のうちの1つを

表す整数で、ダムの下流から数えて k 番目(=対応している)

方へ導水路を建設する場合には、必ずしも全水需要量

y_{ik} = ダム(i,j)の建設規模の上限; y_{ik} ($y_{ik} = i$ の水系から k の水系へ分水する導水路建設規模(変数); S_i =

か許容される範囲内にあればよいと考える方へ妥当な場

所で、 D_i = 水系の下流流域設定までの水需要量; G_i = 水系に隣接す

る水系を表わす添字の集合; $n = \text{水系の数}; m_i = i$ 水系

メーター値の変動に対する解の変化の挙動をパラメトリ

ックプログラミングや感度分析によって推定する方法

を補完的に用いて、ある新しい複数目標の設定の方法

を構成することによって異なる目標とのトレードオフの関係を推定して、また、シミュレーション上記の②、③の

観点に注目し、これにて考察して、各種の水配分問題

を、複数の目標の満足度を最大にするような解を見つけ

2) 定式化のための準備

$$i=1, \dots, n; j=1, \dots, m_i; k \in G_i \text{ について} \quad (1)$$

$$\sum_{j=1}^{m_i} x_{ij} \leq C_{ij} \quad (2)$$

$$S_i \geq D_i \quad (3)$$

$$x_{ij}, y_{ik} (y_{ik}), S_i \geq 0$$

ここに x_{ij} = ダム(i,j)の建設規模(変数)(iは水系

水準に達していける解をもとめることができなくてくる。

を表わし、 j はその水系におけるダム群のうちの1つを

表す整数で、ダムの下流から数えて k 番目(=対応している)

方へ導水路を建設する場合には、必ずしも全水需要量

y_{ik} = ダム(i,j)の建設規模の上限; y_{ik} ($y_{ik} = i$ の水系から k の水系へ分水する導水路建設規模(変数); S_i =

か許容される範囲内にあればよいと考える方へ妥当な場

所で、 D_i = 水系の下流流域設定までの水需要量; G_i = 水系に隣接す

る水系を表わす添字の集合; $n = \text{水系の数}; m_i = i$ 水系

メーター値の変動に対する解の変化の挙動をパラメトリ

ックプログラミングや感度分析によって推定する方法

を構成することによって異なる目標とのトレードオフの関係を推定して、また、シミュレーション上記の②、③の

観点に注目し、これにて考察して、各種の水配分問題

を、複数の目標の満足度を最大にするような解を見つけ

3) 複数の評価事項(目標)の設定

$$z_1 = \sum_{i=1}^n S_i \rightarrow \max. \quad (4)$$

$$z_2 = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^{m_i} a_{ij} x_{ij} + \sum_{i=1}^n \sum_{k \in G_i} b_{ik} y_{ik} + \sum_{i=1}^n \sum_{k \in G_i} b_{ki} y_{ki} \\ + \sum_{i=1}^n d_i S_i \rightarrow \min. \quad (5)$$

$\Sigma_{i=1}^n a_{ij} =$ 水系(i,j)の建設費用; $b_{ik}(b_{ki}) = i(k)$
水系からk(i)水系へ分水する導水施設の建設費用; $d_i =$
i水系の取水運送費用(実運河貯留費用を含む).

すなはち(4式)は全取水可能量を最大にしたいという要求の定式化であり、他方(5式)運送費用を最小にしたいという要求である。

3) 定式化

(a) 制約条件

上記の(1), (2), (3)の条件に加えて、以下の制約条件を加用する考え方である。これ的具体的な意味について詳説する。

$$\sum_{i=1}^n s_i + \delta_1 - \varepsilon_1 = G_1 \quad (6)$$

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^{m_i} a_{ij} x_{ij} + \sum_{i=1}^n \sum_{k \in \Omega_i} b_{ik} y_{ijk} + \sum_{i=1}^n \sum_{k \in \Omega_i} b_{ki} y_{kji}$$

$$+ \sum_{i=1}^n d_i s_i + \delta_2 + \varepsilon_2 = G_2 \quad (7)$$

$$\sum_{i=1}^n s_i \leq g_1 \quad (8)$$

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^{m_i} a_{ij} x_{ij} + \sum_{i=1}^n \sum_{k \in \Omega_i} b_{ik} y_{ijk} + \sum_{i=1}^n \sum_{k \in \Omega_i} b_{ki} y_{kji}$$

$$+ \sum_{i=1}^n d_i s_i \leq g_2 \quad (9)$$

$$\delta_1 \times \varepsilon_1 = 0 \quad (l=1, 2) \quad (10)$$

$$\delta_2, \varepsilon_2 \geq 0 \quad (l=1, 2) \quad (11)$$

$$\lambda_l = G_l - g_l \quad (l=1, 2) \quad (12)$$

$\Sigma_{i=1}^n \delta_i, \varepsilon_i$ ($i=1, 2$) は G_l (目標の満足水準) を表す。

G_l は一応十分とみなされる水準であるのに付随して、 g_l は許容できる限りの量のうち、それより不足する量を表す变数

である。これらの式は(8), (9)式を代入することにより得る。これら

を用いて(8), (9)式を変形することができる。まず(6), (7)式の両辺にそれぞれ δ_1, δ_2 を掛けることにより

$$\delta_1 \sum_{i=1}^n s_i + \delta_1^2 - \delta_1 \varepsilon_1 = \delta_1 G_1 \quad (6')$$

$$\delta_2 \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^{m_i} a_{ij} x_{ij} + \delta_2 \sum_{i=1}^n \sum_{k \in \Omega_i} b_{ik} y_{ijk} + \delta_2 \sum_{i=1}^n \sum_{k \in \Omega_i} b_{ki} y_{kji}$$

$$+ \delta_2 \sum_{i=1}^n d_i s_i + \delta_2^2 + \delta_2 \varepsilon_2 = \delta_2 G_2 \quad (7')$$

$$\delta_1^2 - \delta_1 \varepsilon_1 \leq \delta_1 (G_1 - g_1), \quad \delta_1 \varepsilon_1 = 0$$

$$-\delta_2^2 + \delta_2 \varepsilon_2 \leq \delta_2 (G_2 - g_2), \quad \delta_2 \varepsilon_2 = 0$$

を得る。 δ_1, δ_2 は非負の变数であるから上式を解いて(参考文献) $\delta_1 = \frac{G_1 - g_1}{\varepsilon_1}, \delta_2 = \frac{G_2 - g_2}{\varepsilon_2}$ とおき、 δ_1, δ_2 を消してやると次式が求められる。

$$\delta_1 \leq \bar{\delta}_1 \quad (8')$$

$$-\delta_2 \leq \bar{\delta}_2 \quad (9')$$

(b) 評価函数

$$W_1 = \sum_{l=1}^2 \lambda_l \delta_l \rightarrow \text{Min.} \quad (10)$$

この評価函数は目標との乖離の度合(リグレット)を表すもので、 δ_1, δ_2 を最小にしていこうとする要求を表している。この場合の λ_1, λ_2 はするかの割合を λ_1, λ_2 の比で表す。この意味について詳説する。

3. モデルの変形

以上のようにして設定された目標計画法によるアプローチは、リグレットの評価函数によって若干定式化(評価函数と一部の制約条件)が異なってくる。ここで(1)式を改めて従つてそのいくつかを示す。

1) モデル1

先の制約条件の他に次式を加える。

$$\lambda_2 \delta_1 - \lambda_1 \delta_2 = 0 \quad (14)$$

さらに評価函数をつきのように設定する。

$$W_2 = \delta_1 \rightarrow \text{Min.} \quad (15)$$

2) モデル2

先の制約条件のうち(10)式を省略する。従つて(8), (9)式は(8), (9)式のように書き換えることはできない。評価函数をつきのように設定する。

3) モデル3

先の制約条件のうち(10), (11)式を取り去るとともに評価函数をつきのように設定する。

$$W_3 = \sum_{l=1}^2 P_{J_l} \delta_{J_l} \rightarrow \text{Min.} \quad (16)$$

ここに P_{J_1} は J_1 の方が P_{J_2} よりも優先的(大きい)パラメーター値をとるもので、目標の重要度の大きさ、ものをオールに優先して上位エゴの目標の満足度を高めようとするものである。

4. 實証例による検討

具体例として兵庫県の加古川・市川・夢前川・揖保川・千利川水系全体を含む東播・西播流域の広域水権分配問題をとりあげる。計算結果は詳説する。

得る。 δ_1, δ_2 は非負の变数であるから上式を解いて(参考文献) $\delta_1 = \frac{G_1 - g_1}{\varepsilon_1}, \delta_2 = \frac{G_2 - g_2}{\varepsilon_2}$ とおき、 δ_1, δ_2 を消してやると次式が求められる。