

苫小牧工業高等専門学校 正員 O 榎 谷 有 三
北海道大学工学部 “ 加 来 照 俊

1. まえがき

著者等は、除雪車がどの様なルートで走行すればある評価基準(目的函数)を最小なり最大にするかという除雪車運用計画について考察してきた。本稿は、まず除雪車運用計画を行おう際、除雪対象地域の特性及び除雪ターミナル施設の配置等を考慮したとき除雪車がどの様に配置する事ができるかについて考察した。さらに、そのひとつの方法である除雪車1台がある分割された地域を担当する場合の走行ルートについて主にグラフ理論より考察した。これは、一般の道路網(除雪対象路網)をグラフにモデル化したとき、グラフの構造上はオイラー有向グラフであるが、種々の交通規制(右・左折禁止、転回禁止等)を考慮するとかんがずしそのグラフ上にオイラー線が存在しない場合があり、この存在についてである。

2. 除雪車運用計画について

除雪対象地域には何台かの除雪車が配置されている。降(積)雪時において、この限られた除雪車の台数がいかに迅速に、効率的に行なうかの除雪車運用計画は、その地域の住民や道路利用者に対するサービス、及び除雪を遂行する側からみれば経済性を考慮すると早急に考えなければならぬ問題である。除雪対象地域において、各々の除雪車にどの様な走行ルートを与えるかは、除雪対象地域の特性及び除雪ターミナル施設の位置あるいは配置等を考慮すると次の方法が考えられる。ひとつは、その地域に除雪車の台数に相当する数に分割したときそれぞれ分割された地域ごとに1台の除雪車を配置して、ある評価基準のもとで最適な走行ルートを与える方法である。次に、地域を分割しないが除雪ターミナルを同時に出発した各々の除雪車(2台以上)にある評価基準のもとで最適な走行ルートを与える方法である。さらに、この両方法の中間として地域をいくつかに分割したとき、それぞれ分割された地域ごとに1台あるいは2台以上の除雪車を配置して前述と同様な方法で除雪車の走行ルートを与える方法がある。一車線を除雪するための運行回数は、2回もしくは2台を履行して行なう方法がとられている。従って、上述の除雪車1台ということは2台を1パーティとして履行しながら除雪する場合とも考えることが出来る。以項においては、まえがきで述べたようにすでに分割された地域を1台もしくは2台履行によって除雪する場合について考察する。

3. 除雪車走行ルートについて

グラフ理論より明らかとなるように、各ノードの入次数が等しいオイラー有向グラフにおいては、かならずオイラー線が存在する。従って、道路網を有向グラフにモデル化した場合除雪車は総走行距離がすべて等しいオイラー線の中で、ある評価基準を最小なり最大にするオイラー線を探索して走行する。しかし、与えられた道路網をグラフにモデル化したとき明らかにグラフの構造上オイラー有向グラフにはなりえない場合がある。このグラフにおいては、あるリンクの走行が重複される必要があり、このとき除雪車の走行ルートは次の方法によって求めることができる。ひとつは、除雪車の経済性を考慮して総走行距離が最小になるように重複されるリンクを求め、前述と同様な評価基準を最小なり最大にする走行ルートを探索する方法がある。この総走行距離が最小になるように重複されるリンクを求める方法は、Stücker 等により研究された。他は、事前に重複されるリンクを求めないである評価基準によって走行ルートを探索する方法がある。

次に、グラフの構造上はオイラー有向グラフであるが、前述の種々の規制を考慮するとき必ずしもオイラー線が存在しない場合について考える。図-1に示される簡単な道路網において、道路網は明らかにオイラー有向グラフにモデル化できる6個のオイラー線が存在する。しかし、ロード2,3,4において転回禁止を加えるとオイラー線は1個(リンク番号を示すと、7-5-3-1-2-4-6-8)しかなく、さらに除雪車ロード1より出発することと考慮したときには存在しなくなる。従って、オイラー線が存在しなくなったときには前述と同様な方法で走行ルートを探索しなければならない。また、この様に種々の規制を加えられたときオイラー線が存在するしないかの判定は、以後の走行ルートを探索する際の計算を容易にするために必要である。この判定については、次項において考察する。

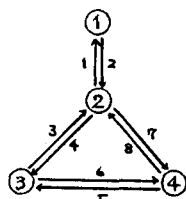


図-1

4. オイラー線の存在について

前項のオイラー線が存在するしないかの判定は、道路網を m 個のノードと n 個のリンクを持つグラフの枝行列(Edge Matrix)を通じて考察すると、次の様な計算手順により、2行なうことができる。

枝行列 E は、リンクがノードによってつながれていると考えたとき(1)式で表わすことができ、図-1の例は(2)式で表わされる。さらに、この行列 E の要素を $e_{ij}=1$ としリンクの順序系列を示すリンク積 $(1 \times 2 \times \dots \times n)$ に基づいた行列 R_i を考える。この行列 R_i は行列 E と同様、行と列にリンクを対応させた m 次の正方行列である。

$$E = [e_{ij}]_{m \times n} \quad e_{ij} = \begin{cases} 1; & \text{リンク} i \text{ がノード} j \text{ から} i \text{ へ走行可能するとき} \\ 0; & \text{しかならないとき} \end{cases} \quad (1)$$

$$E = \begin{matrix} & \begin{matrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \end{matrix} \\ \begin{matrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 6 \\ 7 \\ 8 \end{matrix} & \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \end{matrix} \quad (2)$$

(1) 各リンク間の連結関係は行列 E で示す。

(2) 種々の交通規制を加えたとき走行不可能になるリンク間の行列 E における要素を0におきかえる。

(3) (2)で定められた行列 E から行列 R_1 を求める。

(4) 行列 R_1 から行列 $R_2 = R_1 \times R_1$ により求める。

(5) 行列 R_i を $R_{i-1} \times R_1$ により求める。この際、要素は左に

は $1 \times 2 \times \dots$ のように同じ数字が現れたときには0におきかえる。これは、同じリンクが重複して走行することとできるためである。

(6) 順次 R_i を計算する過程において要素がすべて0になれば、その段階でそのグラフにはオイラー線が存在しないことがわかる。

(7) すべてのリンクを1度ずつ通過するオイラー線は、 m 個のグラフにおいて行列 R_{m-1} で求めらる。

$$R_1 = \begin{matrix} & \begin{matrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 \end{matrix} \\ \begin{matrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 6 \\ 7 \\ 8 \end{matrix} & \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \end{matrix} \quad (3)$$

この手順により図-1の例(ノード2,3,4で転回禁止を加えた場合)の計算は、まず(2),(3)式における下線に引いた要素は0におきかえられ、行列 R_1 において要素 r_{33} が $1 \times 2 \times 3 \times 4 \times 5 \times 6 \times 7 \times 8$ と取り代はすべて0となる。

上記の手順は、出発ノードを限定しない場合について考えたが、出発ノードを限定した場合には手順(4)以降の行列 R_{i-1} は行ベクトル R_{i-1} におきかえて行なえばよい。上の例で、ノード1より出発したときには行ベクトル R_1 においてすべての要素が0となり、前述の様にオイラー線が存在しなくなる。

5. あとがき

今後さらに、道路網上のある区間に多車線区間を含む場合についても検討を進める。

参考文献: 1) Routing for Public Service Vehicles; David H. Marks ASCE RD1-12 ** グラフとネットワークの理論; 見崎他

JIT社