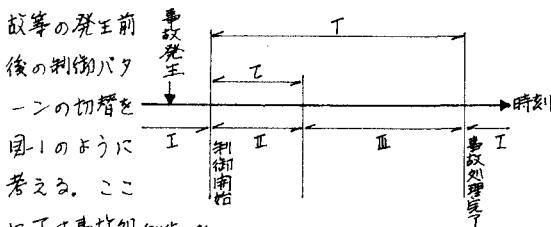


名古屋工業大学 正員 松井 寛
建設省 正員 佐藤 伸朗

1. はじめに

緊急時制御とは、自然渋滞の予防の平常時制御と異なり、予知できない原因、たとえば交通事故などによつて発生する渋滞に対して、その拡大を予防し、できだけ早くその解消を図り、円滑な交通流を回復することを目的とする制御である。緊急時制御の方法として、迂回指示、流出指示、流入ランプ制御などがあるが、本文では流入ランプ制御に基づく方法について考える。なお本文では、交通事故

図-1



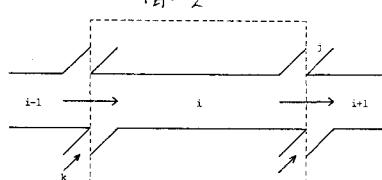
以下は事故処理パターン
理所要時間で:
Ⅰ: 平常時制御又は制御なし
Ⅱ: 緊急時制御
これは経験的
Ⅲ: 事故処理中の平常時制御

に与えられて
いふものとする。では事故発生に伴う渋滞の解消時間で
本文ではこれを最小とする制御を緊急時制御と呼ぶ。

2. 制御モデル

[状態方程式] 高速道路本線上及びオランプ上の交通流の時間変動を記述する状態方程式を作成する。まず本線上については、制御の対象区間を方向別にm個の区间に分割し、各区间に番号を付ける。さて図-2に示すよ

うなように
1つオラン
プとオフラ
ンプを両端に
持つ標準的な
区间iに注目



する。この区间iの交通密度x_i(t)の変化率は一般に次式によつて表わされる。

$$\frac{dx_i(t)}{dt} = u_k(t) + Q_i^{in} - Q_i^{out}, \quad (i=1, 2, \dots, m) \quad (1)$$

上式は流体における連続方程式に相当するもので、l_iは区间iの区間長、u_k(t)はオランプトからの流入交通

量で、これが本制御モデルにおける制御変数である。またQ_i^{in}, Q_i^{out}はそれぞれ区间iへの流入量、流出量である。なおQ_i^{in}, Q_i^{out}の考え方であるが、ここでは事故発生に伴う渋滞が右側へ拡大していく状態を表現できるよう、次のよう仮定した。

$$Q_i^{in} = \begin{cases} P_{i,in} q_{i-1} & 0 \leq x_i \leq x_{cr} \\ P_{i,in} q_{i-1} \sqrt{1 - \left(\frac{x_i - x_{cr}}{x_{jam} - x_{cr}}\right)^d} & x_{cr} < x_i \leq x_{jam} \end{cases}$$

$$Q_i^{out} = \begin{cases} q_i & 0 \leq x_{i+1} \leq x_{cr} \\ P_{i,out} q_i \sqrt{1 - \left(\frac{x_{i+1} - x_{cr}}{x_{jam} - x_{cr}}\right)^d} & x_{cr} < x_{i+1} \leq x_{jam} \\ + (1 - P_{i,out}) q_i & \text{その他} \end{cases}$$

ここにq_{i-1}, q_iはそれぞれ区间i-1, iの交通量、P_{i,in}, P_{i,out}は区间i-1とi、又向区间i+1との間の推移確率、x_{cr}は臨界密度、x_{jam}は飽和密度、dは経験的に与えられる定数である。図-3で与えられる部分を流出係数と呼び、これは右側区间から下流への流出係数(%)

区间から下流側区间への流出量 q_i は区间 0 の平均速度と交通密度の積で与えられる。

また平均速度は交通密度の関数形で与えられることが知られているから、結局 Q_i^{in}, Q_i^{out} ともに密度の関数形で表わされることになる。よって小式は交通密度を状態変数とする非線形微分方程式となる。

さて、次にオランプグース前の流入待ち行列に関する状態方程式を考える。時刻tにおけるオランプkの待ち行列長をw_k(t)、流入需要量をg_k(t)とすれば、状態方程式は簡単に次のよう書ける。

$$\frac{dw_k(t)}{dt} = g_k(t) - u_k(t) \quad (2)$$

[制約条件] 本モデルでは2つの制約条件を導入する。1つは制御変数 u_k(t) に関するもので、オランプからの許容流入量に対する非負条件とランプ容量制約で、以下のように定式化される。

$$0 \leq u_k(\omega) \leq s_k \quad (k=1,2,\dots,n)$$

ここに s_k はオンライン上の容量である。

他の制約条件は流入待ち行列に関するもので、非負条件と待ち行列に制限値 M_k を設けるものである。

$$0 \leq w_k(\omega) \leq M_k \quad (k=1,2,\dots,n) \quad (4)$$

[詳細基準] 緊急時制御は渋滞発生後に通常工事のその後の制御であり、従ってその制御の目的は、渋滞の拡大を防ぎ、できるだけすみやかに円滑な交通流を回復することである。そのためには、事故発生による本線容量の低下の程度に応じた新しい定常交通流状態にすみやかに移行することである。これはいわゆる最短時間制御の問題となり、その詳細基準は次のよう規定化される。

$$J = \int_0^T dt \rightarrow \min. \quad (4)$$

ここに制御開始時刻を時間軸の原点にとり、 T はその制御時間と表わす。なおこの制御では、末期の制御終了時刻までにおける本線上の状態変数(密度)の終端状態が指定されることになる。

$$x_i(t) = c_i \quad (i=1,2,\dots,m) \quad (5)$$

ここに c_i は事故により車線の一部が閉塞された状態で、両端に交通流がさきげたときの密度で、これはあらかじめ計算しておくものとする。なお w_k に対する終端状態は指定されない。

結局以上の問題は、終端状態一覧指定、終端時刻決定、最大原理問題となる。解法としては、境界条件として状態変数の初期値と終端値が指定され、それに対しては、補助的補助変数の境界条件は与えられない。そこで解法のアルゴリズムとして、補助変数の初期値と制御時間とを仮定することにより、その制御結果において状態変数の終端値が指定された値と一致するまで繰り返し計算を行うことになる。ここでは補助変数の初期値と制御時間とを数値として、状態変数の終端値の誤差の和を最小化するという方法をとり、以下の計算例では非線形シングレックス法を用いた。

3. 制御対象区間の範囲

緊急時制御を行なう際、制御対象となる区間の範囲を高速道路網全体に広げることは、計算量が膨大となり制御時間がかかる上に必ずしも得策ではない。本章では制御対象区間の指定方法として、次の2通りの考え方を示す。

① 事故発生区間に沿線閉塞により、この区間の交通

量を S_i だけ減らす必要があるとする。問題の区间より上流側に存在するオンライン及びオフランプに下流側から順に番号をつけ、それぞれの流入量、流出量を $u_1, u_2, \dots, v_1, v_2, \dots$ としたとき

$$u_1 + u_2 + \dots + u_m - v_1 - v_2 - \dots - v_n \geq S_i$$

が成立する個のオンライン及びオフランプを制御対象区间とする。なお n はオンライン及びオフランプの数である。

② 上流側に最初に迂回指示ができる迂回路が存在するときは、その分歧点までを制御対象区间とする。

実際には、上の①、②で決まるどちらか小さい方の制御対象区间を採用すればよい。

4. 計算例

図4に示すような区間

2、流入ランプ数2の簡単なモデルでの計算例を示す。入力データは次の通りである。車線数と2車線とし、速度-密度曲線は3次曲線を仮定し、阪神高速道路空港線の資料に基づき最小

乗法で決定した。(相関係数 0.951) この結果本線容積は 76.0 台/分/2車線(2280 台/時/車線)となり、半区間長は 2 正規とも 2000 m、ランプ容量 80 台/分、 $u_1 = u_2 = 38$ 台/分とした。また流出係数の中の定数 α は、やはり阪神高速道路の資料に基づき 0.3 とおいた。状態変数の初期値及び終端値は次のとおりである。 $x_1^0 = 0.026, x_2^0 = 0.2, w_1^0 = w_2^0 = 0, x_1^T = 0.026, x_2^T = 0.095$ 。ここで区間2で事故が発生し、区間2で1車線閉塞された状態と想定している。なおオンラインの待ち行列制限はこの計算例では考慮しない。

計算の結果は次の通りである。

制御時間 $T = 8.4$ 分

$$\begin{aligned} \text{ランプ制御 } u_1 &= \begin{cases} 0 & 0 \leq t < 7.6 \text{ 分} \\ 80 \text{ 台/分} & 7.6 \leq t \leq 8.4 \text{ 分} \end{cases} \\ u_2 &= 0 \quad 0 \leq t \leq 8.4 \text{ 分} \end{aligned}$$

このように、最適制御解は、まず制御開始と同時に制御対象区内すべてのランプを開鎖し、以後徐々に上流側ランプから開放していくようなパターンを示している。

参考文献 松井宣、"非定常交通流における都心高速道路の流入制御" 工科論文中央研究部研究会 1980