

岐阜大学 学生員 〇小川 俊 幸
 岐阜大学 正員 宮城 俊 彦
 岐阜大学 正員 加藤 晃

1. 本研究の目的

ランダム効用理論を基礎とした交通統合モデルから、利用者均衡配分と確率均衡配分を統一的に説明する配分モデルが得られることが明らかにされている⁽¹⁾。すなわち、統一的配分モデルは経路情報に関する不確実さを反映するパラメータを含むが、このパラメータの大小によって、統一的配分モデルは利用者均衡を表すモデルとなったり、確率均衡を表す配分モデルとなったりする。

本研究の目的は、上述の経路情報パラメータの性質を計算例を通して実証的に示すことであり、また、実測交通量からのその推定法について考察することである。

2. 統一的配分モデルとその特性

ランダム効用理論と矛盾しないように提案された交通統合モデルにおいて、単一モードを考え、また発生量、分布交通量は既知とすると次のようなモデルを得る。

[P1] 目的関数: $F(T) \rightarrow \text{最小化}$

$$F(T) = \frac{1}{\alpha} \sum_i \sum_j \sum_m T_{ij}^m \ln T_{ij}^m + \sum_l \int_0^{f_l} C_l(f) df \quad (1)$$

$$\text{s.t. } \sum_m T_{ij}^m = T_{ij} \quad T_{ij}^m \geq 0 \quad (2)$$

ここで T_{ij} : i, j ゾーン間の分布交通量

T_{ij}^m : i, j ゾーン間の m 番目経路利用交通量

f_l : リンク l の利用交通量

$C_l(f)$: リンク l のパフォーマンス関数

$$\text{ただし } f_l = \sum_i \sum_j \sum_m \delta_{il}^m T_{ij}^m \quad (3)$$

[P1] の均衡条件は、Lagrange 未定乗数法で求めることができ、以下の様になる。

$$T_{ij}^m = \frac{T_{ij} \exp(-\alpha \cdot C_{ij}^m)}{\sum_m \exp(-\alpha \cdot C_{ij}^m)} \quad (4)$$

$$\text{ただし } C_{ij}^m = \sum_l \delta_{il}^m C_l(f) \quad (5)$$

[P1] を解くことは以下に示すランダム効用モデルの誘導と等価な意味をとつ。今、ODペア i, j が固定されたとき、経路 m を選択する効用を $\tilde{U}_{m|ij}$ とする。

$$\tilde{U}_{m|ij} = V_{m|ij} + \tilde{\varepsilon}_{m|ij} \quad (6)$$

ここで $V_{m|ij}$: 判定しうる効用

$\tilde{\varepsilon}_{m|ij}$: ランダム効用

経路 m を選択することの効用 $V_{m|ij}$ は、所要費用 C_{ij}^m の安さによって決まるであろう。よって

$$\tilde{U}_{m|ij} = -C_{ij}^m + \tilde{\varepsilon}_{m|ij} \quad (7)$$

と置く。経路 m の選択確率 P_{ij}^m は、 $\tilde{\varepsilon}$ がガンベル分布と仮定するとき

$$P_{ij}^m = \frac{\exp(-\alpha \cdot C_{ij}^m)}{\sum_m \exp(-\alpha \cdot C_{ij}^m)} \quad (8)$$

となる。したがって、式(4)と式(8)のモデルパラメータ α は同じものである。すなわち、 α はガンベル分布の形状を求めるパラメータであり、次のように与えられる。

$$\alpha^2 = \frac{\pi^2}{6 \cdot \sigma^2} \quad (9)$$

ここで σ^2 は、経路選択に伴うランダム効用の不確実性のバラツキを表す尺度である。したがって、経路選択において不確実性が増すならば α は小さな値となり、式(1)において第1項が優勢となり、[P1] は Dial が提案したような確率配分モデルとなる。一方、逆の場合 $\alpha \rightarrow \infty$ となり [P1] は利用者均衡問題となる。なお [P1] は Fisk によって与えられた問題であるが⁽²⁾ α を式(9)のように確率分布との関係で定義しておらず、その意味があいまいであった。

ところで、Daganzo は多項ロジットモデルで定義される満足度関数を用いて確率配分モデルを定式化した⁽³⁾が、Fisk モデルと Daganzo モデルは共役な関係であることが明らかになっており⁽⁴⁾、したがって [P1] を解くことと Daganzo モデルを解くことは同じ問題を解いていることになる。この点について、単一 OD ペアの簡単なネットワーク両モデルを適用し理論の妥当性を確認した。また、計算には Newton-Raphson 法を適用したが、その結果、次のことが明らかになった。すなわち、Fisk モデルでは α が大きくなると、Daganzo モデルでは α が小さくなると収束が不安定となる。この点を解決するため一定ステップ幅の Frank-Wolfe 法を適用

し、 α の大きさに関係なく収束することを確かめたが、収束までの時間がかかりすぎるという問題点が残った。以上の数値例は負数の関係上割愛したが、講義時に報告する。

3. パラメータ α と交通均衡状態の関係

次に図-1の様な単-ODペアの模擬ネットワークを考へ、分布交通量 $T_{ij}=100$ をFrank-Wolfe法で配分した⁽⁵⁾。この模擬ネットワークは、利用可能経路が5本存在する。経路1: ①→③→⑤, 経路2: ①→③→②→⑤, 経路3: ①→③→④→⑤, 経路4: ①→③→④→②→⑤, 経路5: ①→④→⑤ とし、各経路費用とパラメータ α の関係を図-2に示した。

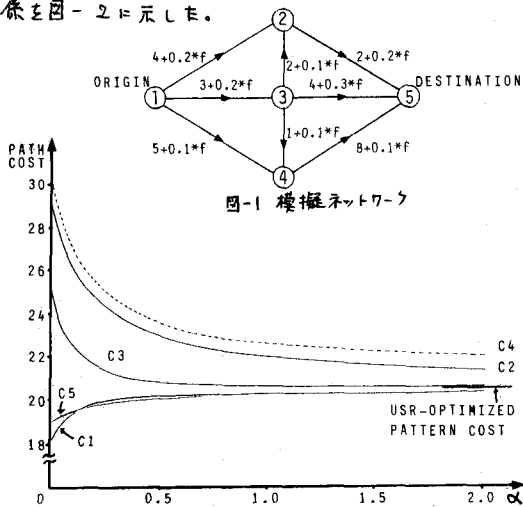


図-2 経路費用とパラメータ α の関係

図-2からは、 α が小さい時は各経路費用のバラツキが大きいが、 α が大きくなるにつれ、各経路費用が利用者最適化パターン時の利用経路費用(20.4)に近づくことがわかる。このことは、式(9)の説明を裏づけている。

4. 経路交通量データからのパラメータ α の推定方法

これまでの議論で、統一配分法は、確率配分と利用者均衡配分の両方を含んだ問題と与えることがわかった。

現実の交通フローパターンは、その中間に存在すると思われ、 α をどのように求めるかが現実の交通状況を再現するに重要となる。ここでは、最尤推定法を用いたパラメータ α の推定方法の一例を示す。ここで考えるネットワークは模擬ネットワーク図-1とする。

今、経路交通量の観測値 T_{ij}^* が与えられており、また経路 m を利用する確率が式(8)で与えられているとき、経路選択に関する対数尤度関数は以下の式で与えられる。

$$S(\alpha) = \sum_{ij} T_{ij}^* \ln P_m^j \quad (10)$$

最尤推定値 $\hat{\alpha}$ は、次の非線形方程式の解で与えられる。

$$\frac{dS}{d\alpha} = -\sum_{ij} T_{ij}^* C_m^j + T_{ij}^* \sum_{ij} P_m^j C_m^j = 0 \quad (11)$$

(11)の回目で α の推定値 α^{q-1} が与えられているとし、方程式(11)の非線形項を α^{q-1} のまわりでテーラー展開し、線形近似すると

$$\sum_{ij} \frac{T_{ij}^*}{T_{ij}^*} C_m^j = E[C_m^j(\alpha^{q-1})] + (\alpha - \alpha^{q-1}) \frac{dE[C_m^j(\alpha)]_{\alpha=\alpha^{q-1}}}{d\alpha} \quad (12)$$

$$\text{ここで } E[C_m^j(\alpha)] = \sum_{ij} P_m^j C_m^j \quad (13)$$

$$\frac{dE[C_m^j(\alpha)]}{d\alpha} = -\sum_{ij} C_m^j P_m^j + E[C_m^j]^2 \quad (14)$$

これを反復計算で α について解けばよい。ここで、実測交通量 T_{ij}^* に $\alpha=0.1, 1.0$ と固定しFrank-Wolfe法で求めた配分交通量を代入してみると、推定値 $\hat{\alpha}$ は $\alpha=0.1 \rightarrow \hat{\alpha}=0.0990, \alpha=1.0 \rightarrow \hat{\alpha}=1.0179$ となり、実測交通量を与えることとなつた α はほぼ一致している。このことは、実測の経路交通量が求められるならば、その実測交通量を統計的にまともよく説明できる α を求めることができ、しかも、将来交通量の配分が有効に生かせることがわかる。しかしながら、大規模ネットワークにおいては経路交通量を測定するのは困難であるので、測定が簡単なリンク交通量からのパラメータ α の推定方法が今後の課題である。

参考文献

- (1) 宮城俊彦、加藤晃(1984) ランダム効用理論を基礎とした交通統合モデル、土木計画学研究・論文集 Vol. 1 pp. 99~106
- (2) Fisk, C (1980) Some developments in equilibrium traffic assignment. Trans. Res. 14B pp. 243~255
- (3) Daganzo, C. F (1979) Multinomial probit: The theory and its application to demand forecasting. Academic Press
- (4) 宮城俊彦(1982) 双対交通均衡モデル—交通モード均衡を例に—、第4回土木計画学研究発表会講演集 pp. 403~412
- (5) Y. Sheffi & W. Powell (1982) The convergence of equilibrium algorithms with predetermined step Trans. Science, Vol. 16