

IV-35

確率均衡配分モデルにおける θ の推定方法

九州東海大学 正 員 溝上 章志

1. はじめに

経路選択結果が Wardrop 均衡状態になるためには、①確定的効用最大経路選択、②完全情報、③集計的行動という3つの仮説が成立していなければならない。しかし、現実にはこれらがすべて成立しているとは考えられず、実際の交通はランダムな経路選択と等時間経路選択との中間に位置するような状態で均衡していると考えられる。このような均衡状態を表す均衡配分モデルとしては、Fisk¹⁾やSheffi²⁾らによって開発された確率均衡配分モデルがある。近年、このモデルに関する幾つかの理論的研究や実用可能性についての実証的研究が行われているが、このモデルが実際の配分プロセスに用いられないのは、計算方法の難易さ以上に、モデルのなかのパラメータの値を設定することが容易でないためである。

本研究では、Fiskが提案した Logit 型の確率経路選択規範を満足する確率均衡配分モデルのなかのパラメータ θ を、リンク交通量の観測値を用いて現実の経路選択結果に最も適合するように推定する方法を提案する。

2. リンク交通量推定値への θ の影響

よく知られているとおり、Fiskが提案した確率均衡配分モデルは以下の最適化問題 [P] で定式化される。

$$\min: Z = -\frac{1}{\theta} \sum_{i,j,k} h_{ijk} \ln h_{ijk} + \sum_a \int_0^{v_a} t_a(v) dv \quad (1)$$

$$\begin{aligned} \text{s. t. } & \sum_k h_{ijk} = t_{ij} \quad \forall i, j \\ & h_{ijk} \geq 0 \quad \forall i, j, k \\ & v_a = \sum_{i,j,k} \delta_{ijk,a} h_{ijk} \quad \forall a \end{aligned}$$

ここで、 h_{ijk} は ij OD ペア間第 k 経路の経路交通量、 t_{ij} は ij ペア間の OD 交通量、 $t_a(v)$ はリンクコスト関数、 $\delta_{ijk,a}$ はリンク a が ij OD ペア間第 k 経路に含まれるとき 1 をとるダミー変数である。この最適化問題の解が確率均衡配分交通量を与えるのは、[P] の Kuhn-Tucker 条件より、最終的に

$$h_{ijk}^* = t_{ij} p_{ijk}^* = t_{ij} \frac{\exp(-\theta c_{ijk}^*)}{\sum_l \exp(-\theta c_{ijl}^*)} \quad (2)$$

なる条件が導かれることから明らかである。ここで p_{ijk} は ij OD ペア間第 k 経路の選択確率、 c_{ijk} は $c_{ijk} = \sum_a \delta_{ijk,a} t_a(v_a)$ を満たす ij OD ペア間第 k 経路のコストであり、 $*$ はその均衡値を示す。式(2)から分かるように、式(1)の θ は所要時間を効用のスケールに変換するパラメータの役割を果たす。 $\theta \rightarrow \infty$ であると式(1)の Z の第1項が0に近づき第2項が卓越することから [P] は Wardrop 均衡問題と等価となり、 $\theta \rightarrow 0$ であると Z の第1項の経路交通量に関するエントロピー項が卓越するため、経路交通量に関して等確率な配分問題となる。このことは式(2)からも明らかである。このように、 θ の値は配分交通量の推定値に影響を与えることは理論的にも明らかである。 θ に対する配分交通量推定値の感度をモデルネットワークにより分析した結果、以下のことが明らかになった。① Fisk モデルによる解は Wardrop 均衡解とはかなり異なる。② θ に対する感度は配分される交通量大きいリンクほど大きい。③ $0 < \theta \leq 0.5$ の範囲でリンク交通量は大きく変動し、 $\theta \geq 0.5$ では推定値に大きな変化はない。④ 配分される総トリップ数は θ に対するリンク交通量の感度に影響を与える。これらの結果より、実際の交通量配分プロセスに Fisk のモデルを用いる場合には θ の値を正確に設定しておく必要があるといえる。

3. Fisk モデルにおける θ 値の推定方法

次の変数を定義する。 q_{ija} : ij 間 OD 交通量のうちリンク a を利用する交通量、 r_{ija} : ij 間の OD 交通量がリンク a に生起する先験確率、 p_{ija} : ij 間の OD 交通量がリンク a を選択する確率。このとき、

$$v_a = \sum_{i,j} q_{ija} = \sum_{i,j} t_{ij} p_{ija} \quad (3)$$

$$p_{ija} = \sum_k \delta_{ijk,a} p_{ijk} \quad (4)$$

の関係が成立する。いま、リンク a における q_{ija} の構成の仕方を確率的にとらえ、最も起こりやすい状態でリンク a 上の各 OD 交通量 q_{ija} の組み合わせが生起していると考え、このときにリンク交通量 v_a が得られる同時生起確率 $P(v_a)$ は

$$P(v_d) = \frac{v_d!}{\prod_i \prod_j q_{ijda}!} \prod_i \prod_j (r_{ijda})^{q_{ijda}} \quad (5)$$

で表される。ここで、

$$q_{ijda} = \sum_k \delta_{ijkd} h_{ijk} = \sum_k \delta_{ijkd} t_{ijk} p_{ijk} \quad (6)$$

である。交通量を観測した全てのリンク a ($a=1, \dots, m$) 上で q_{ijda} が最も起こりやすい状態で生起しているときの q_{ijda} は

$$\max: F_d = \prod_a P(v_d) \quad (7)$$

より求められる。問題を簡単にするために式(7)の両辺の対数を取り、これにスターリングの公式を用いて変形すると、この問題は以下の最適化問題と同等となる。

$$\min: I = \sum_i \sum_j \sum_a q_{ijda} \ln \left(\frac{q_{ijda}}{v_d \cdot r_{ijda}} \right) \quad (8)$$

いま、Fiskモデルのように経路選択確率がロジットモデルで表されるとき、式(6)より

$$q_{ijda} = \sum_k \delta_{ijkd} t_{ijk} \frac{\exp(-\theta c_{ijk})}{\sum_j \exp(-\theta c_{ijl})} \quad (9)$$

となることから、上の問題は、

$$\min: F(\theta) = \sum_i \sum_j \sum_a \left\{ \sum_k \delta_{ijkd} t_{ijk} \frac{\exp(-\theta c_{ijk})}{\sum_j \exp(-\theta c_{ijl})} \right. \\ \left. \cdot \ln \left[\frac{\sum_k \delta_{ijkd} t_{ijk} \frac{\exp(-\theta c_{ijk})}{\sum_j \exp(-\theta c_{ijl})}}{v_d \cdot r_{ijda}} \right] \right\} \quad (10)$$

となる。ここで t_{ijk} は既知である。また、 ij OD間の有効経路が限定できれば δ_{ijkd} は決まり、 c_{ijk} は有効経路上の所要時間の実測から得られる。したがって、 ij 間 OD 交通量 t_{ijk} がリンク a を選択する確率(道路区間利用率) p_{ijk} を用いて、 r_{ijda} を

$$r_{ijda} = t_{ijk} p_{ijk} / \sum_j \sum_l t_{ijl} p_{ijl} \quad (11)$$

などの方法で先験的に与えることができれば、実際のリンク交通量観測値に最も適合するような q_{ijda} を規定するパラメータ θ は、交通量観測道路リンクにおける観測リンク交通量 $\tilde{v}_d$ ($a=1, \dots, m$) と有効経路所要時間観測値 $\tilde{c}_{ijk}$ を式(10)に代入したときの目的関数 $F(\theta | \tilde{v}_d, \tilde{c}_{ijk})$ の最小化問題の解と

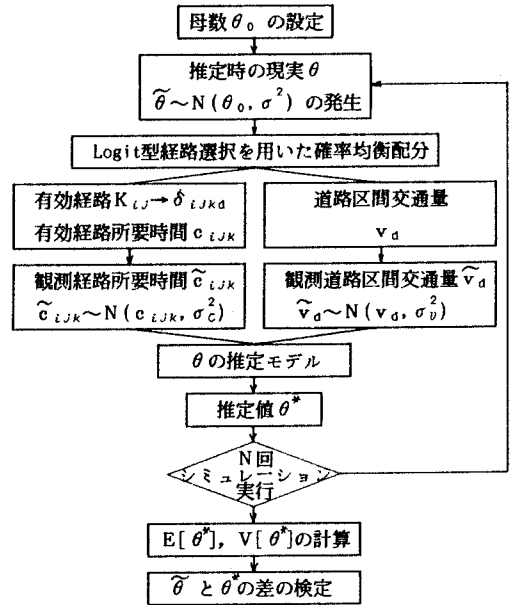


図-1 シミュレーションの方法

して求めることができる。このモデルはリンク交通量観測値から OD 交通量を推定するときに用いられる情報量最小化法³⁾を応用したものである。

この問題の最適性の条件は

$$\partial F / \partial \theta = 0 \quad (12)$$

となり、解は式(12)の θ についての非線形方程式を解くか、式(10)の最小化問題を θ について直接解くことによって得られる。

4. 推定方法の適用可能性分析

推定された θ を確率均衡配分モデルに用いる場合には、①実測道路区間の数と位置、② $\tilde{v}_d$ や $\tilde{c}_{ijk}$ の観測精度、③有効経路 K_{ij} と先験確率 r_{ijda} の与え方などに対して、提案した θ の推定方法の推定特性を明らかにしておく必要がある。そこで、モデルネットワークにおいて、図-1に示すようなシミュレーションにより推定精度の検討を行った。詳細については、講演時に発表する。

参考文献

- 1) Fisk, C.: Some Developments in Equilibrium Traffic Assignment, Transpn. Res.-B, Vol. 14B, pp. 234-255, 1980.
- 2) Sheffi, Y.: Urban Transportation Networks; Equilibrium Analysis with Mathematical Programming Method, Prentice-Hall, 1985.
- 3) Van Zuylen, H. J. & L. G. Willumsen: The Most Likely Trip Matrix Estimated from Traffic Counts, Transpn. Res.-B, Vol. 14B, pp. 281-293, 1980.