タンクモデル未知定数の数学的最適化手法について

Mathematical Optimization Method on Unknown Parameters in Tank model

北海学園大学工学部	正 員	嵯峨 浩	(Hiroshi Saga)
北海学園大学大学院	○学生員	亀山初基	(Hatsuki Kameyama)

1. はじめに

菅原のタンクモデルは、タンクを直列に三段または四 段に並べた構造で、短期出水・長期出水の解析によく使 われるおなじみの流出解析モデルである。適合性の良さ はすでに知られているところであるが、多数の未知定数 の最適同定には多大なる経験が必要とされる。数学的に 最適同定する方法としては、パウエル法¹⁾や遺伝的ア ルゴリズム²⁾などがあるが、その手法は極めて複雑で ある。本研究は簡便に未知定数を推定することを目的と して、ニュートン法により単一のタンクモデルの未知定 数を数学的に最適化する手法を提案する。さらに、入出 力の時間差から一つの未知定数を確定値として扱う方法 も提案する。

具体的には、タンクの構造は図―2 のように菅原のモ デルを参考にして4種類とし、それぞれの最適化手法を 構築した。実測ハイドログラフへの適用は、減水部情報 から流出成分ごとに成分分離し、それぞれの流出成分に 対して1個のタンクを対応させた。また、流域の大きさ によってタンクの構成を変え、最適なモデル構成ができ るかどうか検討した。

2. 流出成分の分離

流出成分の分離法は、ハイドログラフ立上がり点と減 水部第二折曲点を直線で結ぶ分離法を採用した。ただし 普通軸上で直接流出成分と基底流出成分を直線分離する と、立上がり点付近で負の値が生じることがある。これ を防ぐために対数グラフ上で直線分離をおこなった。直 接流出成分を表面流出成分と中間流出成分に分離する場 合は、第一折曲点を採用した。成分分離した一例を図— 1 に示す。

この他に、ハイドログラフ減水部の標準逓減曲線³⁾ 特に1次の標準逓減曲線を用いて基底流出成分の分離を 行っている。これは図-2 に示したタンク④をそのまま 基底流出成分に対応させた場合である。



3. タンクの構造

本研究で対象とした4種類のタンクの構造を図-2に 示す。



図―2 タンクモデルの構造

 $C_1 \sim C_4$: 貯留高(*mm*)、 $q_1 \sim q_5$: 側方流出高(*mm/hr*)、 i_1, i_2 : 浸透高(*mm/hr*)、 $a_1 \sim a_5$: 側方流出孔係数、 $h_1 \sim h_3$: 側方流出孔高さ(*mm*)、 b_1, b_2 : 浸透孔係数

図—2 において、例えばタンク①で最適化すべき未知 パラメータは、 a_1 、 a_2 、 h_1 、 h_2 、 b_1 の5個である。

タンク④の a₅については、標準逓減曲線における逓 減係数と同じである。すなわち、タンク④は未知パラメ ータがないことになる。また、タンク④で上蓋がついて いるが、このタンクは先行降雨により流出したもので、 対象としている降雨には無関係であることから、上部タ ンクからの入力がないことを意味している。

未知パラメータの最適化は、大きな流域の場合、直列 三段タンクモデルの構成とし、表面流出成分に対応した タンクを1段目、中間流出成分を2段目、基底流出成分 を3段目とする。小流域では直接流出成分と基底流出成 分に対応した直列二段タンクモデルで、それぞれに対応 した流出成分ごとに最適化を行った。

最上段タンクの入力は観測降雨であるが、下部タンク は上部タンクの未知パラメータが最適化されていること から、上部タンクの浸透高が下部タンクへの入力となる。

4. 数学的最適化手法^{4)、5)}

本研究では、図-2のように4種類のタンクについて それぞれ最適化のアルゴリズムを構築したが、紙面の関 係上一番複雑なタンク①のみについて述べる。支配方程 式は(1)式で表される。

$$\frac{dC_1}{dt} = r - q - i_1 \qquad \cdots (1)$$
$$q = q_1 + q_2$$

$$\sub{C}, \quad \begin{array}{l} q_j = \alpha_j (C_1 - h_j) \cdot Y(C_1, h_j), \\ i_1 = b_1 \cdot C_1 \end{array}$$
(2)

 $r: 降雨量、Y(C_1,h_i): Heaviside 関数 (ステップ関数)$

(2) 式のようにステップ関数を用いると、貯留高と 側方流出孔高さの大きさで場合分けすることなく、流出 高は一つの式で表現できる。本研究ではステップ関数の 近似関数として(3) 式で示される Heaviside 関数を用い た。

$$Y(C_{1},h_{j}) = \frac{1}{\pi} \left\{ \tan^{-1} \left(\frac{C_{1}-h_{j}}{\varepsilon} \right) + \frac{\pi}{2} \right\}, \quad (3)$$

ここで、 ε は 10⁶程度である。以後、 $Y(C_l, h_j)$ は Y_j と表記する。

(1) 式は見かけ上、線型微分方程式であるが、実際 にはステップ関数が介在するため、不連続になっており 非線形微分方程式である。

(2) 式を(1) 式に代入すると、(4) 式となる。
$$dC_1 = AC + B$$
 ……(4)

$$\frac{dC_1}{dt} = AC_1 + B \qquad \cdots \quad (4)$$

$$= -\alpha_1 Y_1 - \alpha_2 Y_2 - b_1 B = \alpha_1 h_1 Y_1 + \alpha_2 h_2 Y_2 + r$$

(4) 式を差分表示すると次式のようになる。

$$C_{1,k+1} = \varphi C_{1,k} + \gamma B_k \qquad \cdots \qquad (5)$$

 $\begin{array}{l} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \overbrace{} \\ & \varphi = A^{-1}(e^{AT}-1) \end{array}$

(5) 式は漸化式となっており、容易に計算を行うことができる。

本研究では、未知パラメータを数学的に最適化する方 法として、感度係数を用いたニュートン法を採用した。 目的関数は(6)式で定義される。

$$MinJ = \sum e_j^2 \quad , \quad {}_{j=1,2,3,\cdots,N} \qquad \cdots \quad (6)$$

$$\Box \Box \mathfrak{C}, \qquad e_j = \frac{q_j^* - q_j}{\sqrt{q_j^*}}$$

 $q_j^*: 観測流出高、<math>q_j:$ 計算流出高、N:流量標本数 ニュートン法における (m+1) ステップ時の未知パラ メータは次式で算出される。m は計算過程におけるステ ップ数を示し、 ΔP^m は補正値を示す。

$$P^{m+1} = P^m + \Delta P^m \qquad \cdots \qquad (7)$$

$$\Xi \Xi \mathfrak{T}, \quad P^{m} = \begin{bmatrix} \alpha_{1}^{m} \\ \alpha_{2}^{m} \\ h_{1}^{m} \\ h_{2}^{m} \\ b_{1}^{m} \end{bmatrix} \quad , \quad \Delta P^{m} = \begin{bmatrix} \Delta \alpha_{1}^{m} \\ \Delta \alpha_{2}^{m} \\ \Delta h_{1}^{m} \\ \Delta h_{2}^{m} \\ \Delta b_{1}^{m} \end{bmatrix}$$

補正値は、(8)式によって算出され、効率よく算定 できる成分回帰手法を併用した⁴⁾。*T*は転置を意味する。

$$\Delta P^{m} = \begin{bmatrix} X^{T}X \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} X^{T}E \end{bmatrix} \qquad \cdots \qquad (8)$$

$$\Box \subset \overline{C}, \quad E = \begin{bmatrix} E_{1} \\ E_{2} \\ \vdots \\ E_{N} \end{bmatrix} \quad , \quad X = \begin{bmatrix} x_{1,1} & x_{1,2} & \cdots & x_{1,5} \\ x_{2,1} & x_{2,2} & \cdots & x_{2,5} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{N,1} & x_{N,2} & \cdots & x_{N,5} \end{bmatrix}$$

$$\Box \subset \overline{C}, \quad x_{j,1} = \frac{1}{\sqrt{q_{j}^{*}}} \cdot \frac{\partial q}{\partial \alpha_{1}}, \quad x_{j,2} = \frac{1}{\sqrt{q_{j}^{*}}} \cdot \frac{\partial q}{\partial \alpha_{2}}, \cdots \cdots$$

 (7) 式を繰り返し計算し、(9) 式で示される条件を 満たしたならば収束とする。εは1%~5%程度にとれば 十分である。

$$\varepsilon \ge \left| \frac{\Delta P^m}{P^m} \right| \qquad \cdots \quad (9)$$

4.1. 感度係数の算出

感度係数は未知パラメータの変化に対する流出高の変 化を表し、効率よく補正値 ΔP^m を求めるために導入さ れる。

感度係数 U は次式によって算出される。

$$U = (\alpha_1 Y_1 + \alpha_2 Y_2)W + D \qquad \cdots \qquad (10)$$
$$U = \begin{bmatrix} \frac{\partial q}{\partial \alpha_1} & \frac{\partial q}{\partial \alpha_2} & \frac{\partial q}{\partial h_1} & \frac{\partial q}{\partial h_2} & \frac{\partial q}{\partial b_1} \end{bmatrix}^T$$
$$\simeq \simeq \subset \subset W = \begin{bmatrix} \frac{\partial C_1}{\partial \alpha_1} & \frac{\partial C_1}{\partial \alpha_2} & \frac{\partial C_1}{\partial h_1} & \frac{\partial C_1}{\partial h_2} & \frac{\partial C_1}{\partial b_1} \end{bmatrix}^T$$

 $D = [(C_1 - h_1)Y_1 (C_1 - h_2)Y_2 - \alpha_1Y_1 - \alpha_2Y_2 0]^T$ 従って、(10) 式における W を求めると、感度係数 が求まる。W は次式で求めることができ、(4) 式と同 様な方法で容易に計算可能である。

$$\frac{dW}{dt} = AW + V \qquad \cdots (11)$$

ここで、

$$V = [-(C_1 - h_1)Y_1 - (C_1 - h_2)Y_2 - \alpha_1Y_1 - \alpha_2Y_2 - C_1]^T$$

5. 未知定数の理論的推定について

タンク①では未知定数が5個であるが、実際に実流域 に適用してみると、収束性において実用上疑問を生じる 結果となった。収束性を高めるためには未知定数の数を 1個でも少なくすることが必要である。本研究では、入 力後出力が発生するまでの時間差を考慮して、側方流出 孔高さ h₂を推定する方法を考案した。

流出成分を分離した結果、表面流出成分は入力後しば らく出力が発生しない。その後出力は発生するが、この 時の時間を T_0 とする。 T_0 まではタンクに入力が溜まる 一方であり、 T_0 で初めて出力が出現することから、こ の時間での貯留高を側方流出孔高さとしてやれば良い。

出力が発生するまでは、浸透孔のみのタンクであるか ら、貯留高は以下のように理論的に求めることが可能で ある。

連続の式は、次式で示される。

$$\frac{dC_1}{dt} + C_1 \cdot b_1 = r \qquad \cdots (12)$$

(12) 式の解は次式で示される。

$$C_{1}(t) = C_{1,0}e^{-b_{1}\cdot t} + \int_{0}^{t} e^{-b_{1}(t-\tau)}r(\tau)d\tau \qquad (13)$$

ここで、*C_{1,0}*は初期貯留高である。また、(13)式の 積分項は離散値の場合、(14)式のように計算できる。

$$A(t) = \begin{cases} \frac{1}{b_1} (1 - e^{-b_1 \cdot t}) & t < \Delta t \\ \frac{1}{b_1} \cdot e^{-b_1 \cdot t} (e^{b_1 \cdot \Delta t} - 1) & t \ge \Delta t \end{cases}$$
(14)

すなわち、 $t=T_0$ で流出が始まるので、(13)式おいて 時刻が T_0 の時の値を h_2 とする。すなわち、浸透孔係数 b_1 が決まると一義的に h_2 が決まることになり、未知パ ラメータを1個減らすことができる。また、(14)式か らわかるように任意の初期貯留高 $C_{1,0}$ を与えても、出力 の出現時刻 T_0 は変わることがない。

6. 実流域への適用

上述の理論を鵡川流域の流出に適用した。基準点は穂 別で、流域面積は949.5 (km²)である。このときの出水 は、氾濫を起こした大出水である。

図-3~図-5 にそれぞれ、表面流出成分、中間流出 成分、基底流出成分に対応した計算結果を示す。タンク の構成は①、②、④の直列三段タンクモデルである。

図-3 では降雨のピークと流出高のピークが一致して いるが、実測値では4時間のピーク差がある。すなわち、 意図的に降雨量を4時間ずらしている⁶⁰。この操作は 直列の複数タンクモデルでは、流出ピークの時間遅れを 下部タンクと側方流出孔高さで表現するが、単一のタン クでは時間遅れを表現することが不可能であることに起 因する。木村の貯留関数法においても、貯留高・流出高 曲線(S~Q 曲線)の二価性を解消するために遅滞時間 が導入されているが、物理的意味がないと評価されてい る。本研究でも物理的意味を現段階では明らかにするこ とは出来ないが、タンクモデルでは河道効果を表現でき ないことから、ピーク時間を一致させる意味は河道の伝 播過程を無視したものと解釈できる。

図-4 は中間流出成分の計算結果であるが、入力値は タンク①からの浸透高である。図-3 と同様にピーク差 をなくするため、入力を 17 時間遅らせている。図-5 は基底流出成分を表し、逓減係数は 0.0189 である。



各流出成分の計算結果を足し合わせたものが図—6 で ある。次に、基準地点が鵡川町の計算結果を図-7~図 —8 に示す。流域面積は 1228.0 (km²) であり、入力値 を最上段のタンクでは 8 時間、2 段目タンクでは 22 時 間遅らせており、逓減係数は 0.0182 である。



図-7 のタンク構成は①、②、②、図-8 のタンク構 成は①、②、④の直列三段タンクモデルである。

最下段のタンクを④にした場合、すなわち、逓減係数 を利用して流出成分を分離した方が計算精度は向上して いる。また、収束性も向上していることを付記する。

小流域での流出解析結果を図-9に示す。対象流域は 豊平川支流のオカバルシ川である。流域面積は3.42

(km²)でほぼ全域が自然林となっている。タンクの構成は②、④とした。なお、小流域であり降雨と流出量の ピーク差は30分程であることから、入力の遅れ操作は 行っていない。また、図に示していないがタンク②のみ での解析も行っており、計算精度、収束性共に基底流出 成分を考慮した方が向上していることを確認している。

このように小流域では、流出過程が2段程度のタンク で構成されていると思われる。



8. 結論

- 構造の異なる4種類のタンクの未知定数をニュートン法により最適化する手法を構築した。
- 未知定数を理論的に確定値とする工夫を行い、側方 流出孔高さを浸透孔係数で表すことができた。
- 流出の流出成分ごとに単一のタンクを対応させて流 出解析を行い、良好な結果を得た。
- 4)流出解析の際、大流域において遅延時間を導入せざ るを得なかったが、小流域ではその必要はなかった。 入力の遅延は河道効果に起因すると思われるが、今 後の検討が必要である。
- 5)大流域では直列三段タンクモデル、小流域では直列 二段タンクモデルで流出過程を表現することができた。また、同じタンク段数でも最適なタンク構造で モデルを構成すると計算精度、収束性が向上する。 このように、流域ごとに構成を変えることで流出計 算を改善できることがわかった。
- 6)流出成分の分離法は、いわゆるハイドログラフ立上がり点と第二折曲点を直線で結ぶ分離法を採用したが、逓減係数を利用して基底流出成分を分離した方が本解析手法では優れていることがわかった。

なお、今後さらに解析例を増やし、入力を遅延させる 原因を明らかにすると共に、流域の違いによる適切なモ デル構成を明らかにしていきたい。

9. 参考文献

- 永井明博、角屋睦:タンクモデルの最適同定法に関 する基礎的検討、京大防災研究所年報、第23号 B-2,pp.239-247,1980.
- L.S.Diniz, R.S.S.Gois, V.S.Srinivasan:Application of a genetic algorithm for calibration and structural modification of Tank Model, Hydraulic Engineering Software VI,pp.11-20,1996.
- 3) 吉川秀夫、砂田慶吾、グエン・ソン・フン:洪水流 量逓減曲線の特性を考慮した流出モデルに関する研 究、土木学会論文報告集、第 283 号,pp.23-32, 1979.
- 4)北海道開発局開発土木研究所、若手水文学研究会: 現場のための水文学,1994.
- 5) 嵯峨浩:流出解析モデルと計算手法、第40回水工学 に関する夏期研修会講義集,pp.A-1-1-A-1-20,2004.
- 6)川谷健、斉藤雅彦、エマヌエル・アサレ・ポアフ: 短期出水予測を目的とするタンクモデルの同定に関する研究、神戸大学都市安全研究センター研究報告 第2号,pp.83-95,1998.
- H.Saga, K.Hosi:Optimization algorithm of parameters in the Tank model, Hydraulic Engineering Software VI,pp.21-27,1996.
- 8) 永井明博、角屋睦、中嶋章雅、鈴木克英:長期流出 タンクモデルの実用的同定法とその考察、京大防災 研究所年報、第23号 B-2,pp.249-261,1980.
- 9) 野口正人、小林高昌、山本隆洋:流出タンクモデルの同定に関する研究、長崎大学工学部研究報告第17 号,pp.93-98,1981.