

縮小写像法による確率利用者均衡の計算法

岐阜大学工学部 正員 宮城俊彦

1. はじめに

Fisk によって提案された確率利用者均衡モデル (Stochastic User Equilibrium: SUE) は, Wardrop 均衡配分と完全なランダム配分を包含する一般的な配分モデルであり, 現時点では Powell と Sheffi, による逐次平均化法 (Method of Successive Average: MSA) が計算法となる. 本研究の目的は, SUE モデルの解法として縮小写像原理に基づく方法を提案し, その収束性を検討することにある.

2. SUE モデルとその解の特性

SUE モデルは以下の数理計画問題として定式化できる.

目的関数:  $Z(f) \rightarrow$  最小化

$$Z(f) = \frac{1}{\theta} \sum_{i,j} \sum_r f_{ijr} \ln f_{ijr} + \sum_a^{x_a} C_a(x) dx \quad (1)$$

制約条件:

$$\sum_{r \in R_{ij}} f_{ijr} = \delta_{ij}, \quad f_{ijr} \geq 0 \quad (2)$$

- $\delta_{ij}$ : ODペア  $i, j$  間の交通量
- $f_{ijr}$ : ODペア  $i, j$  の  $r$  番目経路交通量
- $x_a$ : リンク  $a$  の交通量
- $C_a(\cdot)$ : リンク  $a$  のパフォーマンス関数
- $R_{ij}$ : ODペア  $i, j$  間の経路集合
- $\theta$ : 分散パラメータ

この問題の最適解  $f^*$  は式で与えられる.

$$f_{ijr}^* = \frac{\delta_{ij} \exp\{-\theta C_{ijr}(f^*)\}}{\sum_{r \in R_{ij}} \exp\{-\theta C_{ijr}(f^*)\}} \quad (3)$$

実現可能交通量の集合  $F$  は

$F = \{f \mid f \geq 0, \sum_r f_{ijr} = \delta_{ij} \text{ for all OD pairs}\}$  と定義するならば, 式(3)は  $F$  上の関数  $F$  にロジット

変換によってその自身の上に写像する関係を与えて了. (なお, ロジット変換  $D$  が連続ならば, Brouwer の不動点定理によって  $D$  は不動点  $f^*$  をもち,  $f^*$  は均衡解に他ならない.)

式(3)は経路行列  $\delta = \{\delta_{a,r}^i\}$  を用いて次のように変換できる.

$$x_a = \sum_{i,j} \sum_r \delta_{a,r}^i \frac{\delta_{ij} \exp\{-\theta \sum_a \delta_{a,r}^i C_a(x)\}}{\sum_r \exp\{-\theta \sum_a \delta_{a,r}^i C_a(x)\}} \quad (4)$$

このような変換を施したとしても不動点  $x^*$  が存在する場合には変りない. このように SUE モデルは不動点問題を解くことによって均衡解が得られる. 式(2)を用いるならば, そのとき経路集合  $R_{ij}$  の要素が識別できたことが前提となるが, 一般には  $R_{ij}$  の識別は不可能である. 無論, 同じことが式(4)のリンクフローベース  $f$  についても言えるが, この場合は Dial 法を用いることによって経路別考を回避することになり, リンクフローを求めることができた. Dial 法は, リンク尺度という概念を用いて有効経路集合  $E_{ij} (\subseteq R_{ij})$  を決定し,  $E_{ij}$  に含まれるリンクにフローを負荷する方法であり, 経路交通量そのものは直接には与えない.

3. 縮小写像近似法の提案

$F$  を変換して得られる集合  $X$  上の任意の関数  $x$  を Dial 変換によって  $X$  上に写像する  $T$  の均衡解の計算法の概略を示す. まず, 不動点アルゴリズムを構築する場合に重要となった縮小写像定理を示す. [縮小写像定理]  $T$  が凸集合  $X$  上への縮小写像ならば,  $x^* = T(x^*)$  を満足する唯一のベクトルが存在する. さらに,  $x^0$  は任意の初期ベクトル  $x^0 \in X$  から出発する逐次近似法によって得ることができた.

縮小写像とは次の関係を満足する変換のことである。すなわち、 $y, x \in X$  に対し、

$$\|T(y) - T(x)\| \leq k \|y - x\|$$

を満足する  $k, 0 \leq k < 1$  が存在するとき、 $T$  を縮小写像という。

さて、初期実行可能リフロー  $x_0$  が与えられたとする。このとき、 $x_0$  の変換は  $y = T(x_0)$  を与えたとすの Dial 法によって行われ、 $y$  と見做される新しいリフロー  $x_1$  とおく。

すなわち、 $y$  の変換は  $T(y)$  とおくとき、

$$\|T(y) - y\| \leq k \|y - x_0\|, \quad 0 \leq k < 1 \quad (5)$$

が成立しているならば、このときの変換は縮小写像であり、新しい解  $x_1$  は  $x_1 = y$  として求む。もし、式(5)が成立してないならば、すなわち、 $x_1$  の候補  $y$  に対し、式(5)が成立しないときは、

$$\beta \|T(y) - T(x_0)\| \leq k \|x_1 - x_0\| \quad (6)$$

となるような  $\beta$  を求め、

$$x_1 = (1-\beta)x_0 + \beta y \quad (7)$$

として新しい解  $x_1$  を再計算する。この操作によって再度式(5)が成立せしめられたことである。このように操作を各反復時実行するならば、近似的に縮小写像が構成できる。すなわち、このように操作は、前の解  $x_{n-1}$  とその変換  $T(x_{n-1})$  に対して縮小写像となれば、 $x_{n-1}$  と  $x_n$  の間では式(6)が成立するかどうかは、線形探索間点以外の場合は保証できない。したがって、近似手法である、次第にこのような方法が条件で収束する。

#### 4. アルゴリズムの収束性

今、初期解  $x_0$ 、 $x_0$  の変換  $x_1$  および  $x_1$  の変換  $T(x_1) = y_1$  に対し、次の関係が成立するものと仮定する。

$$\|y_1 - T(x_0)\| > k \|x_1 - x_0\| \quad (8)$$

このとき、

$$\beta \|y_1 - T(x_0)\| \leq k \|x_1 - x_0\| \quad (9)$$

が成立せしめられたとき、

$$x_1 = (1-\beta)x_0 + \beta y_1 \quad (10)$$

として新しい実行可能リフロー  $x_1$  を得、 $y_1 = T(x_0)$ 、

このとき、

$$\|y_1 - T(x_0)\| \leq k \|y_1 - x_0\| \quad (11)$$

が成立する。議論を簡単にするために、一般性を失うことなく、より強くステップで式(8)と同様の逆向き不等式が成立するものと仮定する。このとき、第2ステップでは次の不等式が成立する。

$$\begin{aligned} \|y_2 - T(x_1)\| &\leq k \|y_1 - x_1\| \\ &\leq k \|y_1 - y_1 + (1-\beta)(y_1 - x_0)\| \\ &\leq k \|y_1 - y_1\| + k(1-\beta) \|y_1 - x_0\| \\ &= k(1+k-\beta) \|y_1 - x_0\| \end{aligned}$$

同様の不等式関係が以降のステップでも成立し、結局、 $n$  回反復時では、

$$\begin{aligned} \|y_n - T(x_{n-1})\| &\leq k \|y_{n-1} - x_{n-1}\| \\ &\leq k(1+k-\beta)^{n-1} \|y_1 - x_0\| \quad (12) \end{aligned}$$

が成立する。したがって、 $x_n = (1-\beta)x_{n-1} + \beta T(x_{n-1})$  (したがって、 $n \rightarrow \infty$  とする)とすると、

$$\|y_n - T(x_{n-1})\| \rightarrow 0$$

$$\|x_{n-1} - x_n\| \rightarrow 0$$

$$\|y_{n-1} - x_{n-1}\| \rightarrow 0$$

が成立し、これより、 $T(x_{n-1}) = y_{n-1}$ 、 $T(x_n) = x_n$  として不動点を得られる。したがって、このアルゴリズムが上述のように収束するためには、 $k < \beta$  となるような  $\beta$  が存在することが必要である。このときの数値計算例によれば、有効経路集合を固定した場合に MSA が早い収束性を示す場合が多い。また、有効経路集合を各反復時点で固定しない場合には MSA と同様の挙動を示した。

#### 参考文献

Fisk (1970) Some Development in Equilibrium Traffic Assignment. *Transp. Res.*, 4B(3), pp. 247-255.  
Powell and Sheffi (1982) The Convergence of Equilibrium Algorithms with Predetermined Step Sizes. *Transp. Sci.*, 16(1), pp. 45-55.