

パーソントリップの交通機関配分に関する一考察

京都大学 正員 佐佐木 紗
日本道路公団 正員 今坂 一郎

まえがき

最近、各交通機関別の交通需要量推定方式へ代わって、交通を人の行動の現われとみるいわゆるパーソントリップ法による交通需要推定法が用いられるようになつたが、この方法によるとパーソントリップの各交通機関への配分、すなはち各交通機関の利用分担率の決定(Modal Split)が重要な問題となる。しかし、現在のことごろこの分担率の決定については決定的な手法がまだ開発されていないようである。そこで、ここでは確率論的な立場に立つた1つの交通機関別分担率推定法を提案し、その定式化について述べる。

2 交通機関別分担率推定法の定式化

いま、パーソントリップのOD交通量が与えられているとし、これらを TW_1, TW_2, \dots, TW_k とする。Tは総トリップ数、 W_k はkというODの構成ウェイトを表わし $\sum_{k=1}^K W_k = 1$ である。そしてkというODに着目したとき、競合する交通機関が複数個存在する場合を考える。一般に各交通機関は1つのルートとみなせるので、以後これをルートと呼ぶ。ODたるルートのトリップ数を X_k^r とし、ODがkのときルートrを通る確率(分担率)を m_k^r とすれば、

$$X_k^r = TW_k m_k^r \quad (1)$$

$$\sum_{k=1}^K m_k^r = 1 \quad (r = 1, 2, \dots, k) \quad (2)$$

が成立する。そこで、総トリップ数TをODたるルートrに X_k^r トリップずつ割り振る場合の同時確率を考えると、これは多項定理により

$$P = \frac{T!}{\prod_{k=1}^K (X_k^r)!} \prod_{k=1}^K (m_k^r)^{X_k^r} \quad (3)$$

である。ただし、 m_k^r は1人の人がODたるルートrをとる確率であり、 $\sum_k m_k^r = 1$ となるものである。われわれは、この確率を指數モデルで

$$m_k^r = \alpha W_k e^{-\beta t_k^r} \quad (4)$$

と仮定する。ここに α は規準化のための定数、 β は正の指数、 t_k^r はODたるルートrを通ったときの所要時間である。式(3)を最大にするような m_k^r が求めれば、これは確率的に最も起こり易いルート分担率が求まるうことになる。式(3)の最大化はその対数をとったものの最大化と同義だから、式(3)に式(1)、(4)を代入したもののが式(5)となり、スターリング公式 $\ln(x!) \approx x \ln x - x$ を用いて変形し実数項を省くと、最大にするべき目的関数は

$$R_1 = - \sum_{k=1}^K \sum_{r=1}^{n_k} W_k m_k^r \ln m_k^r - \alpha \sum_{k=1}^K W_k m_k^r t_k^r \quad (5)$$

となる。

今まででは所要時間 t_k^r は定数と考えてきたが、たとえば自動車交通を例にとれば、道路における自動車交通量の増加が所要時間の増大を招くという現象がみられる。そこで、この影響をも考慮したものをとして、所要時間 t_k^r と交通量 x_k^r の関係を

ルート別交通量表

OD	1	2	...	R	計
1					TW_1
2					TW_2
...					TW_k
K					TW_K

$$t = l(a x + b) \quad (6)$$

のような線形の形を仮定することにする。ここに、 l は対象道路区間長であり、 a, b はその道路の幅員、路面の状態などの道路の幾何学的構造によって定まる定数である。式(6)を考慮した場合の目的関数は。

$$R_2 = - \sum_{k=1}^{n_k} w_k m_k^l \ln m_k^l - \mu \sum_{k=1}^{n_k} w_k m_k^l \left[\sum_{j \in n_k} \sum_{l \in n_j} \left\{ i_j a \sum_{k \in n_l} T w_k m_k^l / \beta + i_l b \right\} \right] \quad (7)$$

となる。ここで、 i_j は隣接するソーン j とソーン k を結ぶ道路区間を表わし、 β は自動車の平均同乗者数(台)である。

さて、いままでルートと呼んでいたものはある種の交通機関であり、各交通機関にはそれを施設の整備状況に応じた輸送力の制約が存在する。たとえば、自動車交通ならば道路の断面交通容量、発ソーンの自動車保有台数、着ソーンの駐車場容量などの制約である。これらの制約条件を式で表現すれば、

$$\sum_{k=1}^{n_k} x_k^l \leq C_i \quad \text{あるいは} \quad \sum_{k=1}^{n_k} w_k m_k^l \leq C_i' \quad (8)$$

となり、変数 m_k^l に関する線形の不等式条件となる。ただし、 $\sum_{k=1}^{n_k}$ はすべてこの l 、 i に関する和ではなく、右辺の C_i の意味によってそれぞれ異なる l 、 i の部分和を表わす。

以上のことから、われわれの目的は式(2)、式(8)の条件のもとで、式(7)を最大にするルート分担率 m_k^l を求めることがある。しかし、式(7)の第1項(エントロピーの項)が非線形であるため計算は極めて困難である。

3 2次計画法への近似

目的関数の式(7)の第1項を橿円放物面で近似することを考える。すなはち

$$-\sum_{k=1}^{n_k} m_k^l \ln m_k^l \approx -\left\{ \frac{n_k}{n_k-1} \sum_{m_k^l} (m_k^l - \frac{1}{n_k})^2 - 1 \right\} \ln n_k \quad (9)$$

と近似する。 $l=1, 2$ の2次元の場合、 $m_k^l = 1 - m_k^1$ を用いると、

$$-\{m_k^1 \ln m_k^1 + (1-m_k^1) \ln (1-m_k^1)\} \approx -\{4(m_k^1 - \frac{1}{2})^2 - 1\} \ln 2 \quad (10)$$

となり；右辺、左辺は共に $m_k^1 = \frac{1}{2}$ ($m_k^1 = \frac{1}{2}$) のとき最大値 $\ln 2$

となり、 $m_k^1 \rightarrow 0$ あるいは $m_k^1 \rightarrow 1$ のときは左辺 $\rightarrow 0$ 、右辺 $\rightarrow 0$ となる。

これをグラフにプロットしたものを右図に示す。この図からエントロピーの項を橿円放物面で近似した場合でも、解の傾向は

それ程違わないといえよう。結局、問題は式(7)の線形の等式条件と式(8)の線形の不等式条件のもとで、次の目的関数

$$R_3 = - \sum_{k=1}^{n_k} w_k \left\{ \frac{n_k}{n_k-1} \sum_{m_k^l} (m_k^l - \frac{1}{n_k})^2 \right\} \ln n_k - \mu \sum_{k=1}^{n_k} w_k m_k^l \left[\sum_{j \in n_k} \sum_{l \in n_j} \left\{ i_j a \sum_{k \in n_l} T w_k m_k^l / \beta + i_l b \right\} \right] \quad (11)$$

を最大にするような m_k^l を求める問題となつた。これはいわゆる2次計画の問題であり、2次計画法(Q.P)を用いて数値計算を行なうことができる。

4 あとがき

目的関数の式(7)を見ると、指數 $\beta=0$ のときは1つのODについて競合する各ルートの分担率が等しくなり、 $\beta=\infty$ のときは交通機関網全体としての平均所要時間最小という輸送計画的な交通量配分となつており、現実のものはその中間の値をとるものと考えられる。

参考文献：佐佐木 綱「運移確率法によるOD交通量の推定(エントロピー法)」道路、1966

