

## トリップ長分布の分布交通量への適用に関する考察

都市システム研究所 正員 岡本利章  
福山コンサルタント 正員 ○工藤宗雄

### 1. はじめに

パーソントリップ法における交通需要量推定の一段階であるOD分布は、OD間トリップ長の構造式としてとらえることができる。このときOD分布ヒトリップ長分布とは密接な関係があるはずである。本研究ではこの点に着目して、トリップ長分布からOD交通量を求めるモデルについての考察を行なったものである。

### 2. トリップ長分布とOD交通量を結びつけるモデル

このモデルとして考えられるものには、トリップ長分布にみかけのトリップ長分布を近づける方法と、トリップ長分布からOD交通量を求める方法との2つが考えられる。前者はOD交通量推定モデルのパラメーターをトリップ長分布を主体として決めようとするものである。すなわちOD交通量推定モデルから得られるみかけのトリップ長分布を  $F_p(t)$  トリップ長分布を  $F_p'(t)$  とするヒ、式(1)からモデルのパラメーターを求めるものである。

$$E = \sum_p \{ F_p(t) - F_p'(t) \}^2 \rightarrow \text{Min.} \quad P: \text{ランク} \quad (1)$$

後者はトリップ長分布が統計的分布形で表わせるとならば、その分布からOD交通量発生確率を求め、それをもとにしてOD交通量を求めようとするものである。すなわち、いまトリップ長分布の確率密度関数を  $f(t)$  とすると、ある時間帯( $r$ )における発生確率は  $\int_r f(t) dt$  で表わせるはずである。したがってOD間トリップ長がわかっていれば、OD交通量発生確率(ニウ呼ぶことにする)  $P_{ij}$  は式(2)として考えることができる。

$$P_{ij} = \frac{1}{k_r} \int_r f(t) dt \quad (2)$$

ここに  $k_r$ : OD間トリップ長が  $r$  に含まれるODペアの個数

本研究では後者についての考察を行なっている。

### 3. トリップ長分布へのガンマーハー分布の適用

トリップ長分布を示す変数(距離、所要時分)の発生頻度の確率分布曲線は、右肩部分で変曲点をもちそれから後は長い尾状にのびた形となっている。このような特性を数種のパラメーターを使って表わし得る関数に、いわゆるガンマーハー分布がある。この密度関数の一般形は式(3)のように書ける。

$$f(t) = \frac{\beta^\alpha}{\Gamma(\alpha)} (t-m)^{\alpha-1} e^{-\beta(t-m)} \quad (t \geq 0) \quad (3)$$

ここに  $f(t)$ : 長さ  $t$  のトリップの発生密度関数,  $\int_0^\infty f(t) dt = 1$

$\alpha$ : 形状パラメーター,  $\beta$ : 大きさのパラメーター

$m$ : 原点パラメーター,  $\Gamma(\alpha) = \int_0^\infty e^{-s} s^{\alpha-1} ds$

このガンマーハー分布曲線へのあてはめには、 $\alpha$ ,  $\beta$ , および  $m$  の3つのパラメーターの値を決める方法が用いられるが、それには最尤推定法とモーメント法がある。簡単化のため

に原点より  $\alpha - \beta = 0$  とおくと、最尤推定法では、

$$N \ln \frac{1}{\beta} = \sum_{i=1}^r x_i \ln t_i - N \frac{d}{dx} \ln P(x) , \quad N \frac{\alpha}{\beta} = \sum_{i=1}^r x_i t_i \quad (4)$$

ここに、 $\gamma$ : ランフ数、 $x_i$ :  $i$  番目の観測値、 $t_i$ :  $i$  番目のトリップ長、 $N = \sum_{i=1}^r x_i$

なる連立方程式を解くことになるが、この連立方程式を解くのはかなり困難になるので、式(4)の第2式を第1式に代入し、代数平均( $\mu$ )、幾何平均( $G$ )を用いると、

$$\ln \alpha - \frac{d}{dx} \ln P(x) = \ln \mu - \ln G \quad (5)$$

が得られる。計算を便利にするため式(5)の関係を表にしておき、それを用いて  $\alpha$  を求め、さらに式(4)の第2式より  $\beta$  を求めることができます。モーメント法ではトリップ長の分散と平均値から、パラメータの値が式(6)によって求められる。

$$\mu = \alpha / \beta , \quad \sigma^2 = \alpha / \beta^2 \quad (6)$$

#### 4. 適用例

本研究における方法論を 昭和45年京阪神都市圏パーソントリップ調査における京都市三街区（14ゾーン）に対して適用してみた。交通目的は出勤、交通機関には市電・バス、乗用車を採用し、データーは交通機関を単位としたトリップ・ビヒの集計を行なったもの用いた。パラメーターの計算値は表1に示すとおりである。OD交通量の計算は最尤推定法によるパラメーターを用いて、式(2)より得られたOD交通量発生確率  $P_{ij}$  に総交通量（交通機関別）を乗じてOD交通量を求め、それをフレーター法で修正する方法と、 $P_{ij}$  を先駆確率とみなしてエントロピー法によりOD交通量を求める方法との2つの場合についての計算を行なった。その計算結果と実績値との最小自乗誤差（R.M.S.）と  $\chi^2$  誤差の計算値を表2に示す。

#### 5. おわりに

この方法論は計算結果からみて一応の成果があらわのと思われるが、問題点として、1) OD間の交通量はトリップ長のみによ

る決定されるものでないこと。2) ゾーニングによってパラメーター  $\alpha$ 、 $\beta$  がビのように変わるか。3) OD交通量の需要予測モデルとして用いる場合、将来のトリップ長分布の変化をどのように見えていくか。4) 交通機関ごとのトリップ長分布の特性を知ること。などが残されている。今後機会をみてこれらの点についての考察をすすめられ所存である。

参考文献 ④日本利童井上博士「トリップ長分布から見た分布交通量に関する考察」関西支部講演研究集 1972

②佐藤木綱他訳「トリップ長の要因と傾向」都市交通研究所 1969

表1 パラメーター計算値

方法 交通機関	最尤推定法		モーメント法	
	$\alpha$	$\beta$	$\alpha$	$\beta$
市電・バス	2.845	0.1581	2.657	0.0365
乗用車	2.219	0.0888	1.189	0.0759

表2 最小自乗誤差と  $\chi^2$  誤差

計算方法 交通機関	市電・バス		乗用車	
	R.M.S.	$\chi^2$	R.M.S.	$\chi^2$
フレーター法	含む	555	334	316
	除く	395	255	214
エントロピー法	含む	553	330	316
	除く	391	222	215