

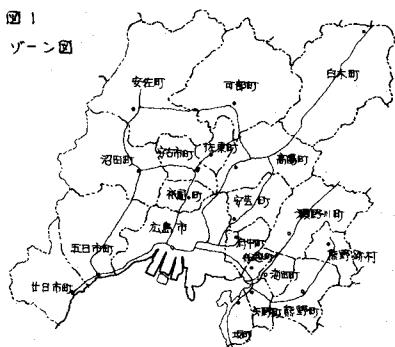
IV-6 分布モデルのパラメータの安定性に関する研究

広島大学 正員 杉恵 稲寧
大成建設 正員 大谷 忠治

1.はじめに

交通量の推定のプロセスのうち、従来の分布交通に関する研究は、分布モデル式相互の比較が多く、あるひとつのが分布モデル式に着目して、そのパラメータの時系列変化を調べたものは少ない。そこで、本研究では、この点に注目し、モデル式のパラメータの安定性並びに、推計精度についての時系列解析を行なった。

使用データとしては、国勢調査報告 昭和35年、40年、45年の「常住地による從業地・通学地別、15歳以上の就業者数および通学者数」により0-D表を作成した。対象地域は広島都市圏で、ゾーン分けは、行政区別で20ゾーンに分け、ゾーン中心を、市町村役場としゾーン間距離は、ゾーン中心間を結ぶバス路線による路線距離とした。図1にゾーン図を示す。



本研究の解析に使用した分布モデル式は、グラビティモデルヒオボンニティ・モデルである。

2. グラビティ・モデルのパラメータの時系列変化

モデル式は、 $X_{ij} = K \cdot G_i \cdot A_j^{\beta} / T_{ij}^{\alpha}$ である。

ただし X_{ij} ：ゾーン $i-j$ の通勤・通学者数

G_i ：ゾーン i の発生交通量

A_j ：ゾーン j の集中交通量

T_{ij} ：ゾーン $i-j$ のバス路線距離

K, α, β, γ ：定数（パラメータ）

上のモデル式のパラメータを、昭和35年、40年、45

表1 重回帰分析結果

解説年度	35年	40年	45年
データ数	139	183	232
重相関係数	0.807	0.812	0.821
七 発生量	3.352	4.495	3.328
集中量 値	15.026	15.819	17.639
バス距離 K	-6.796	-10.394	-12.555

この結果より
・パラメータによっては、各年度で大きく変化しているものもあり、安定しているとは言い難い。また、その時系列変化の規則性を見出することはできなかった。
・重相関係数は、すべて0.8以上で、分布モデルとしては相隔は良い。
・ γ 値は、すべて所要の値以上であるから、すべての回帰係数は、回帰式において有意であった。

・データ数が、解説年度ごとに異なるのは、実績0-D交通量が零の時、回帰の対象からはずしたことによる。

3. オボンニティ・モデルの時系列変化

モデル式は $X_{ij} = G_i (e^{-L_{ij}} - e^{-L_{ik}}) \cdot CF$ である。ただし X_{ij} ：ゾーン i から良番目に近いゾーンへの通勤・通学者数

G_i ：ゾーン i の発生交通量

V_k ：良番目のゾーンまでの累積交通量

CF ：修正係数

L ： L 値（パラメータ）

上のモデル式の L 値を、グラフからと、平均トリップ長を実績値に近づけるために行なう反復計算から求めた。その結果を、表2、図2に表わす。

この結果より
・L値は、年を
追うごとに小さ
くなっている。
L値が小さいと、
いうことは、発

ゾーンから遠いゾ
ーンから遠いゾ
ーンにも、トリップ
が吸収される可
能性が出てくると
いうことである。

これは、年々人口
が増加し、発生ゾ
ーン近辺だけでは、活動が消化できなくなり、遠いゾ
ーンへも、トリップが流れることを表わしている。そ
のため、将来も、L値は徐々に小さくなつてゆくと思
われる。

・グラフによる初期L値のとり方に、問題があった。
今回は、発生ゾーンから近いゾーンへの交通を重視し
てし値をと、たゞ、反復計算後のL値より小さかつた。

4. グラビティ・モデルのパラメータの推計精度比較

パラメータが、各年度ごとに変化しないと仮定して
将来を予測した場合の推計精度と、将来のパラメータ
で推計した結果との比較を、グラビティ・モデルで行な
ってみた。比較方法としては、各年度のパラメータを
用いたモデル式による解析値と、実績値で、パーセント
RMS 誤差、Weighted-RMS 誤差の値を求め比較した。パ
ーセントRMS 誤差は、実績値のトリップ数をグループ
分けし、グループ別にRMS 誤差の値を求め、この値を
そのグループにおけるトリップ数の平均値で割って100
倍した値である。Weighted-RMS 誤差は、パーセントRMS
誤差を各グループに属するトリップの割合で重みづけ
したものである。

$$(\text{RMS 誤差} = \sqrt{\frac{\sum (X_{ij} - \hat{X}_{ij})^2}{n}}$$

ただし X_{ij} : 実測値、 \hat{X}_{ij} : 解析値、 n : 各グループに
属するゾーンペア数) この結果を、図4、図5、表
3、表4に表わす。解析年度45年の場合の45年推計パ
ラメータとは、35年のパラメータと40年のパラメータ
を結び、直線延長して45年のパラメータを求めたもの
である。なお、モデルによる発生量、集中量が、実績
値に一致するようフレーダ法で修正した。

表2 L値

解析年度	35年	40年	45年
初期L値	2.30×10^{-6}	1.75×10^{-6}	0.75×10^{-6}
L値	50.50×10^{-6}	24.70×10^{-6}	16.39×10^{-6}
実績平均トルク	5.64	5.80	5.94
解析平均トルク	6.02	6.25	6.46

図3 L値の変化

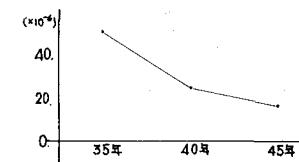


図4 パーセントRMS 誤差 解析年度40年

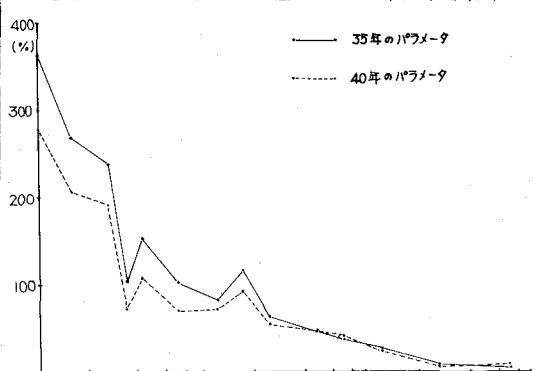


図5 パーセントRMS 誤差 解析年度45年

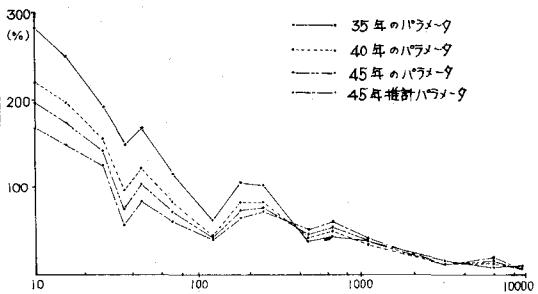


表3 解析年度40年

解析に用いたパラメータ	Weighted-RMS 誤差
35年のパラメータ	26.76
40年のパラメータ	22.61

表4 解析年度45年

解析に用いたパラメータ	Weighted-RMS 誤差
35年のパラメータ	29.07
40年のパラメータ	26.70
45年のパラメータ	26.68
45年推計パラメータ	27.61

この結果より、

・グラビティ・モデルのパラメータの時系列変化は、各
年度で大きく変化し、規則性を見い出すことは、困難
であった。しかし、今回あつかった対象年度のパラメ
ータは、その値が変化しないと仮定して予測しても、
予測精度は変化しなかった。

・トリップのグループ別のパーセントRMS 誤差を見
ると、いずれも、実績値のトリップ数が少ないので、誤
差の割合は大きい。

・パラメータが一定と仮定した場合と、予測時点のパ
ラメータを用いた場合の比較では、実績値のトリップ
数が少ないので、前者の方の誤差が大きいが、実績値
のトリップ数が多くなるほど、両者の差はなくなる。

また、両者のグループ別の誤差の割合の傾向は類似している。