

多車線を考慮した交通流モデル

明治大学 総合数理学部 現象数理学科 池田研究室4

1. 序論

～交通流モデル～

車両の動きをモデル化したもの

～種類～

・ミクロモデル:個々の車の動き



$$OV\text{モデル(ミクロモデルの例)} \quad \ddot{x}_n(t) = \frac{1}{T} [V(\Delta x_n(t)) - \dot{x}_n(t)]$$

・マクロモデル:道路上の車全体の流れ

LWRモデル(マクロモデルの例)

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial(\rho V)}{\partial x} = 0 \quad V = V(\rho)$$

$V(\rho)$ は最適速度関数
平衡状態のモデル

速度に動的変数を使う**2次モデル**を用いる

2. 目標

交通流モデルとしてBurgers方程式と2次のマクロモデルの数値シミュレーションを行い、比較検証をする

3. 数理モデルの紹介

～Burgers方程式～

$$\frac{\partial v}{\partial t} + v \frac{\partial v}{\partial x} = D \frac{\partial^2 v}{\partial x^2}$$

交通流初期に使われていた
単純なモデル

～Lee氏により提案された2次マクロモデル～

$$\begin{aligned} \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial(\rho V)}{\partial x} &= 0 \\ \frac{\partial v}{\partial t} + v \frac{\partial v}{\partial x} &= \lambda(V(\rho^{-1}) - v) - \frac{\lambda}{2\rho^3} V'(\rho^{-1}) \frac{\partial \rho}{\partial x} + \frac{\lambda}{6\rho^2} \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} \end{aligned}$$

～Song氏により提案された2次マクロモデル～

$$\begin{aligned} \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial(\rho V)}{\partial x} &= 0 \\ \frac{\partial v}{\partial t} + \left(v - \frac{h(\rho)}{\tau}\right) \frac{\partial v}{\partial x} &= \frac{1}{T} (V(\rho) - v) + \frac{h^2}{2\tau} \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} \end{aligned}$$

4. スペクトル法

数値解法としてスペクトル法を使用する

解関数 → 基底関数の線形結合 → **基底関数の計算**

$$\begin{aligned} \rho(x, t) &= \sum_{k=-N}^N \hat{\rho}_k(t) e^{ik\frac{2\pi}{L}x}, \quad v(x, t) = \sum_{k=-N}^N \hat{v}_k(t) e^{ik\frac{2\pi}{L}x} \\ \rho \text{と } v \text{ に関するPDE} \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} \quad \frac{\partial v}{\partial t} &\rightarrow \hat{\rho}_k \text{ と } \hat{v}_k \text{ に関するODE} \quad \frac{d\hat{\rho}_k}{dt} \quad \frac{d\hat{v}_k}{dt} \end{aligned}$$

非線形項の処理

$$\nu \frac{\partial v}{\partial t} \rightarrow \sum_{k=-N}^N \hat{F}_k(t) e^{ik\frac{2\pi}{L}x} \quad (\hat{F}_k(t) = \int_0^{2\pi} \nu \frac{\partial v}{\partial x} e^{-ik\frac{2\pi}{L}x} dx)$$

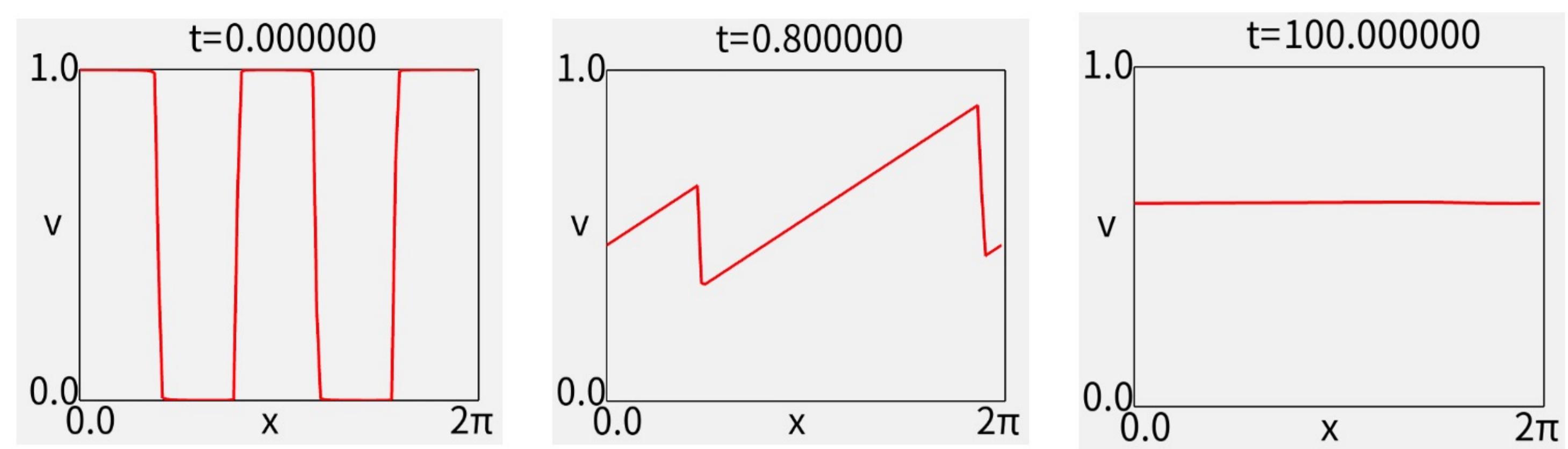
～なぜスペクトル法を使うのか～

・体積保存が成立つ

・誤差なしで高精度な解が得られる

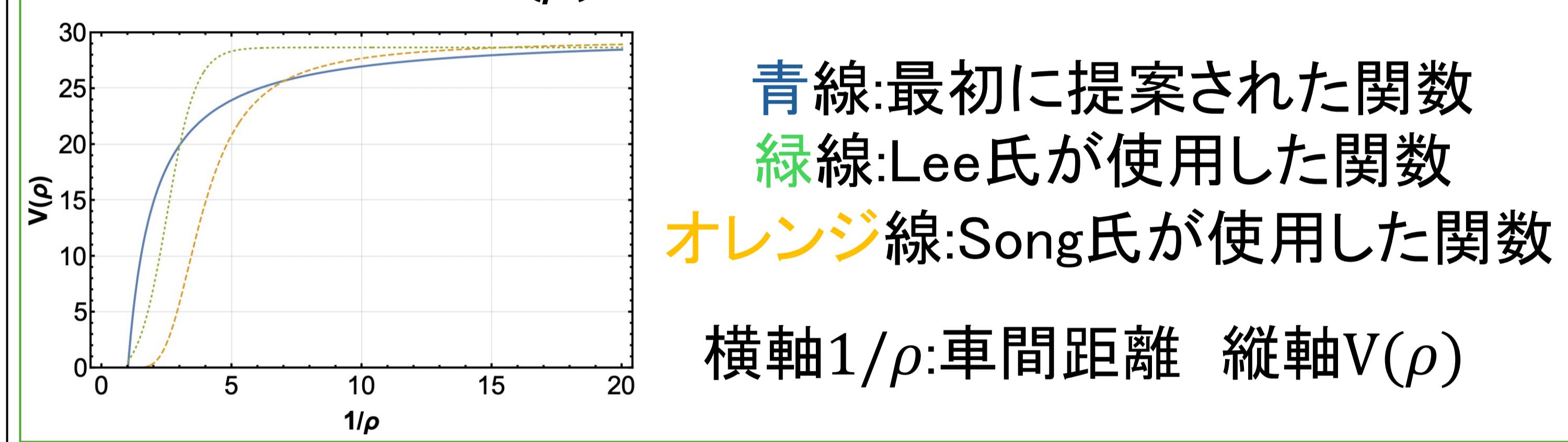
4. 数値計算結果

～Burgers方程式～



- ・渋滞区間を把握できる**衝撃波**を観測できた
- ・長時間経過後**一様なグラフ**になった

～最適速度関数V(ρ)～



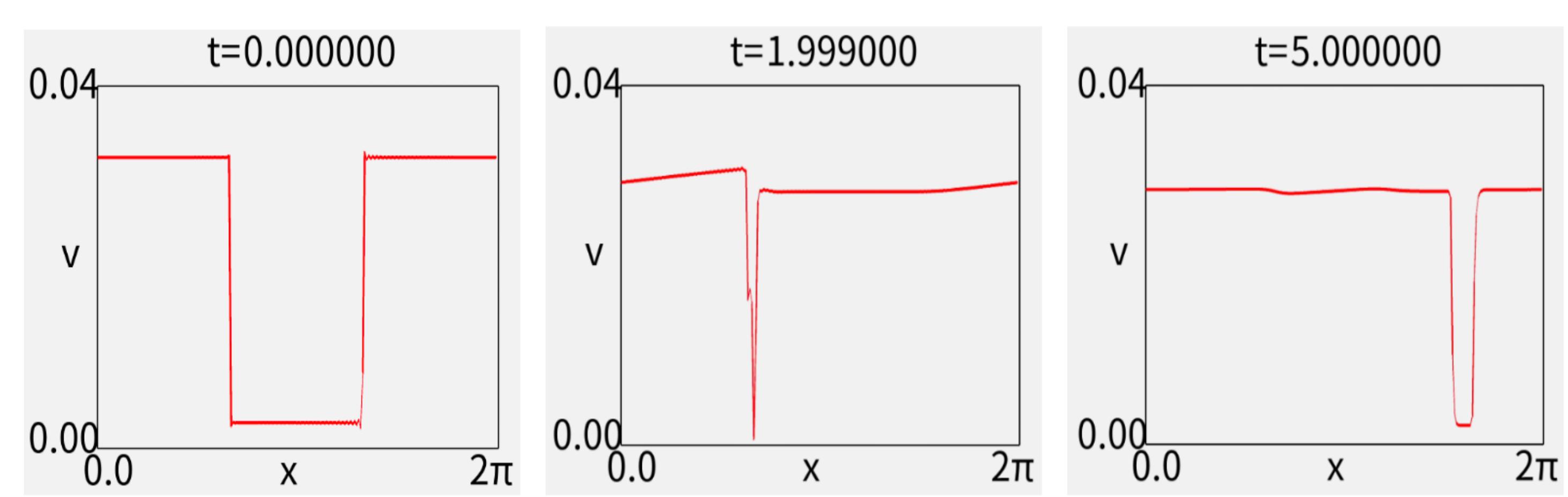
青線:最初に提案された関数

緑線:Lee氏が使用した関数

オレンジ線:Song氏が使用した関数

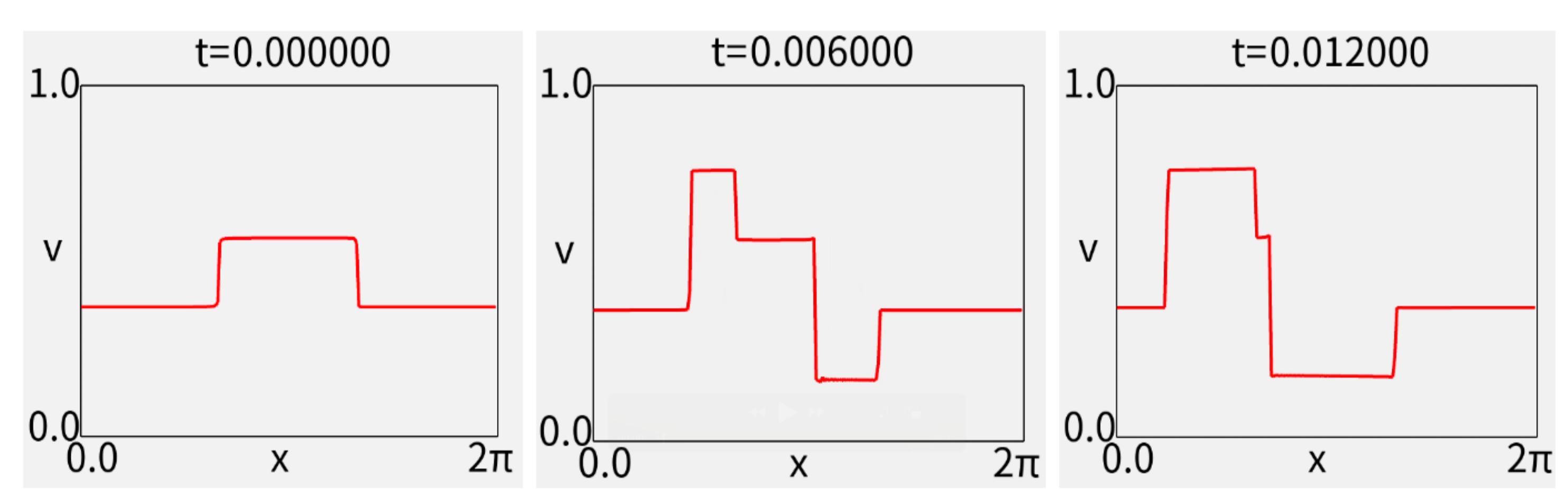
横軸1/p:車間距離 縦軸V(ρ)

～Lee氏により提案された2次マクロモデル～



渋滞クラスタが一定間隔で後に進むグラフになった

～Song氏により提案された2次マクロモデル～



4層に分かれて時間変化していく結果になった

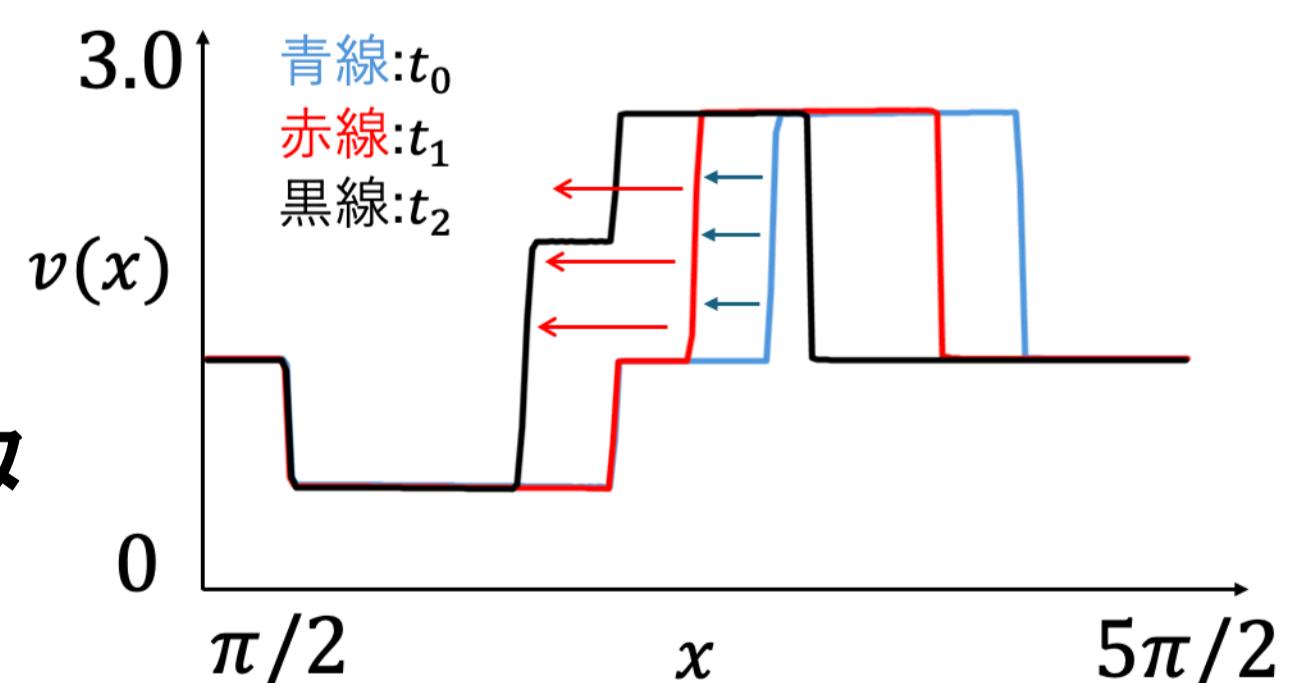
～動きを詳しく～

後方に進行する高速クラスタ

+

一定区域に存在する渋滞クラスタ

合成波



5. 結果

3種類のマクロ交通流モデルの比較を行った

- ・Burgers方程式は短時間は再現可能、長時間は不可
- ・2次のマクロモデルは渋滞クラスタを観察可、応用可能性大

6. 今後の展望

・他の2次のマクロ交通流モデルの検証

・多車線モデルを考える為レーンチェンジの要素を考慮