格子状道路における交通流の相図

及川 浩和・福井 稔・石橋 善弘

1. 要旨

近年,セルオートマトン(CA)を用いた交通流の研究が行われ,Wolframは,高速道路のモデ ルとして一次元CAモデルを提案し⁽¹⁾,Bihamらは,二次元格子状のCAモデルを取り扱った⁽²⁾。 その後,これらのモデルは交通事情に合わせて多様なモデルへと拡張された⁽³⁾⁻⁽⁹⁾。石橋らは, 十字路における交通流の相図を調べ,相の平均速度を密度の関数として示し,5つの相の存在を 確認した⁽¹⁰⁾。ここでは,その拡張として二次元のCAモデルにおける,格子状道路モデルのシ ミュレーションを行い,十字路における交通流の相図との関連について調べた。

2.格子状道路モデル

ここで扱うモデルは、図1のように二次元正 方格子点(100×100)上に、10格子点毎に格子 状道路を作り、南北東西10本の道路が交差す る道路を考えた。その道路上に上方向に移動す る車と右方向に移動する車を、各行毎の密度と 各列毎の密度を等しくしてランダムに配置する。 系全体には交通信号があり、状態の更新は、先 ず上方向に移動する車が一斉に進行し、次に右 方向に移動する車が一斉に進行する過程を繰り 返す。上方向に移動できる車の最高速度と右方 向に移動できる車の最高速度は共に1である。 モデルは、交差点は二次元3状態のCAモデル で、交差点と交差点の間の道路は一次元2状態 のCAモデルである。格子の各行各列には、周 期境界条件を取り入れている。



3. シミュレーションの結果

上方向に移動する車の密度pu=0.4において,右方向に移動する車の密度prと平均速度<V>との関係を図2に示す。グラフの▲印は上方向に移動する車の平均速度<Vu>,〇印は右方向に移動する 車の平均速度<Vr>を表す。pu=0.4では5つの相がある。各相におけるセル図を図3に示す。格子 状道路における各密度の相図を図4に示す。I相から哑相の8つの相がある。I相の平均速度は $(\langle V_r \rangle, \langle V_u \rangle) = (1,1)$ である。V相の平均速度は $(\langle V_r \rangle, \langle V_u \rangle) = (1/3p_r, 1/3p_u)$ となる。VI₁相の平均速 度はシミュレーション値から求めると $(\langle V_r \rangle, \langle V_u \rangle) = (0.91(1-p_r)/p_r, 0.91(1-p_r)/p_u),$ VI₂相の平均 速度は $(\langle V_r \rangle, \langle V_u \rangle) = (0.91(1-p_u)/p_r, 0.91(1-p_u)/p_u)$ となる。VII相の平均速度は $(\langle V_r \rangle, \langle V_u \rangle) = (0,0)$ で,密度が0.8以上の高密度でglobal jam phaseが現れる結果となった。

4.まとめ



図 3

-49-



図4

参考文献

1.S.Wolfram: Rev.Mod.Phys.55(1983)601

2.0.Biham, A.A.Middlton and D.Levine: Phys.Rev.A46(1992)6124

3.K.Nagel and M.Schreckenberg: J.Phys I France 2(1992)2221

4.M.Fukui and Y.Ishibashi:J.Phys.Soc.Jpn.62(1993)3841

5.Y.Ishibashi and M.Fukui:J.Phys.Soc.Jpn.63(1994)2882

6, T. Nagatani: Phys. Rev. E51(1995)922

7.T.Nagatani:Phys.Rev.E53(1996)4665.

8.M.Fukui and Y.Ishibashi:J.Phys.Soc.Jpn.65(1996)1859

9.T.Nagatani:J.Phys.Soc.Jpn.62(1993)1085.

10.Y.Ishibashi and M.Fukui: J.Phys.Soc.Jpn.65(1996)2793.