BLS 及び DTS データによる一般車両の走行軌跡推定

Estimation of trajectories of ordinary vehicles based on data by a bus location system and a digital tachograph system

> 赤羽研究室 0924302 松尾 春香 1024146 坂本 勇太

1. はじめに

道路網における旅行速度の時空間分布を常時観測し、旅行時間の期待値および信頼性指標値を把握することは、これからの道路サービス水準の評価のために必須となる。これらの観測には、従来の車両感知器データ等に加えて一般車両のプローブデータの活用も実現しつつある。しかし後者による観測では、プローブ情報提供車、すなわち同情報利用車が渋滞区間を迂回するために、それらの区間の観測サンプルが不足する可能性がある。

本研究は過年度の研究¹⁾で時刻補正を行ったデジタルタコグラフデータとバスロケーションシステムデータとの統合利用を可能とすることにより、サンプル数の増大、その時空間的な平準化、収集費用の低廉化、バスロケーションシステムの導入・運用費用の回収方法の多角化を図る。

2. 走行軌跡推定と精度検証に使用したデータ

表-1 収集データの仕様

20100000000000000000000000000000000000					
収集 方法	更新 間隔	調査機関	区間長 [km]	閉扉 記録	サンプ ル 数[台]
バ スロケー ションシステ ム	3分 バス閉 扉時	平成 22 年 9/13(月)	8. 78	有	45
テ゛シ゛タル タコク゛ラフ	0.5秒	~ 9/19(目)	8. 78	無	2
一般車 プローブ	1秒	平成 22 年 9/15(水)	8. 78		4

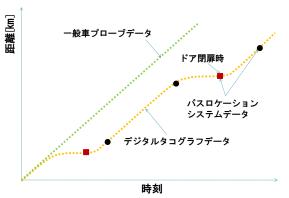


図-1 各種データに基づく走行軌跡推定の概念

表-1 に走行データ収集方法を示す。図-1 に示すように、バスロケーションシステムは、位置情報を3分間隔および、バス停での閉扉時に記録、送信する。これによ

りバス停停止と赤信号による停止等を識別できる。0.5 秒間隔のデジタルタコグラフデータの走行軌跡上に、バスロケーションシステムデータの停止時刻の測位を重畳し、バス停停止による加減速、停止の影響を補正して一般車の走行軌跡を推定する。その結果を、一般車プローブデータより精度検証した。

3. データ収集路線

バスと一般車の走行特性差を把握するため、次の条件 のもと調査対象路線を選定した。図-2に、路線を示す。



図-2 調査対象路線

①バスの走行条件

一般車両の運転と同様な条件下でのバス運行のデータ 収集を行う。

- 1) 同一ドライバーによる一連の運行を行う路線を選定。
- 2)バスレーン等のバス優先走行の路線を除外。
- ②一般車の走行条件
- 1) 片側1車線と片側2車線以上の区間を含む路線。
- 2)比較的交通量の少ない郊外部と交通量の多い都市部を含む路線。

4. 一般車両の走行軌跡の推定方法

一般車両の走行軌跡の推定方法は次の通りである。

①バス停停止補正

バスのバス停停止、加速走行、巡行走行、減速走行の時空間平面上の関係において、バス停停止の影響を補正するためにバスの減速始め、バス停停止、加速終わりの区間の速度を直線補間する。図-3に概念を示す。

②バス停通過補正

バス停通過時も乗客の有無を確認する際に減速する ので、同様に速度の直線補間を行った。

③高域速度補正

さらに、バスのデジタルタコグラフデータ(全5走行)と一般車プローブデータは走行速度に差があるため、図-4より速度に偏りが生じ始める20[km/h]以上の双方の車線別に速度平均を求め、その比率をとりデジタルタコグラフデータの速度に掛けることで補正を行った。

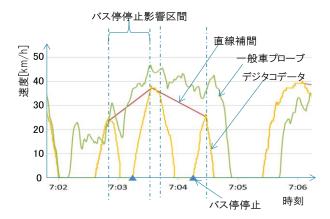


図-3 バス停前後の加減速の補正概念

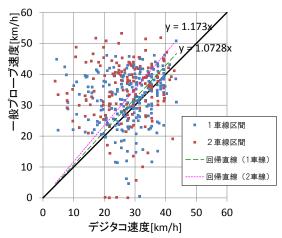


図-4 100m 毎の走行速度比較

5. バス停停車に伴う影響区間の補正結果

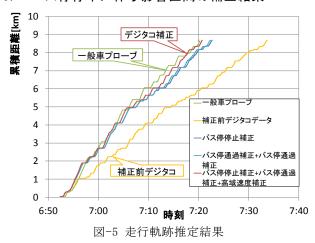


図-5 にデジタルタコグラフデータ、一般車走行軌跡を 推定して補正したデジタルタコグラフデータ、一般車プ ローブデータとの関係例を示す。

デジタルタコグラフデータは一般車の走行軌跡を推 定し第4節で述べた順に補正を重ねるに連れて、一般車 プローブの走行軌跡に近づくことを示した。

6. 推定旅行時間の精度検証

デジタルタコグラフデータによる一般車の推定旅行時間を式(1)(2)を用いて精度検証する。

t は一般車プローブの旅行時間、 t_e は一般車両の走行 軌跡を推定したデジタルタコグラフデータの旅行時間、 t は一般車プローブの平均旅行時間、i は走行ケース番号、 n は走行サンプル数である。

図-6 は調査対象路線における、一般車プローブデータ と補正を重ねたデジタルタコグラフデータの推定旅行時間を比較した精度検証結果である。

平均誤差率
$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left| \frac{t_{ei} - t_i}{t_{ei}} \right| \tag{1}$$

%RMS誤差=
$$\frac{1}{t}\sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n}(t_{ei}-t_{i})^{2}}{n}}$$
 (2)

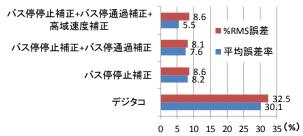


図-6 精度検証結果(全5走行)

%RMS 誤差はバス停停止補正による補正効果が大半を 占めていた。一方、平均誤差率はバス停通過補正と高域 速度補正の効果もあり、補正を重ねるごとに一般車旅行 時間の推定精度が相対的に向上することを確認した。

デジタルタコグラフデータに基づく一般車旅行時間 の推定精度は高く、適切で実用的な一般車プローブの補 完手段であることを示した。

7. 結論と今後の展開

本研究では、デジタルタコグラフデータとバスロケーションシステムデータを統合利用することにより、バス停における閉扉時刻を正確に把握、その前後における加減速やバス停停止等を補正することにより、一般車両の走行軌跡を推定する手法を開発した。その推定結果を一般車プローブデータで精度検証した。旅行時間の推定精度は高く、一般プローブの補間手段として十分適用できる可能性を示した。

交通状況が時間帯ごとに変化することから、今後は走 行時間帯の交通状況に応じた補正をする必要がある。

参考文献

- 1) 財津陽亮, 南部繁樹, <u>赤羽弘和</u>: デジタルタコグラ フデータのバスロケーションシステムデータによる 時刻補正
- 2) 最所崇,財津陽亮,南部繁樹,<u>赤羽弘和</u>:一般車データとの高精度統合が可能なバスプローブデータの収集・加工システムの開発