

マイクロシミュレーターによる 東京計画1960の交通流動分析

芝浦工業大学 工学部土木工学科
交通計画研究室
H05055 関口恭平
H05088 真柄翔多郎


研究の背景・目的

1961年
東京大学丹下健三研究室は「東京計画1960」構想を発表

新しい道路システム
サイクルトランスポートシステム

丹下健三
サイクルトランスポートシステムを必要とする未来を予想していた
もし東京計画1960が実現していたなら・・・
どのような交通流になるのだろうか
新たな交通流をもたらす利点、問題点を視覚的、数值的に評価したい

交通マイクロシミュレーターParamicsを用いて再現




□東京計画1960とは

東京
経済の成長、高度化により発展、膨張

1000万都市

求心型放射状交通システムでは1000万都市に対応しきれない
麻痺
混乱

新たな線形構造交通システム
サイクルトランスポートシステム



□サイクルトランスポートシステムとは

東京⇄千葉を結ぶ立体高速道路

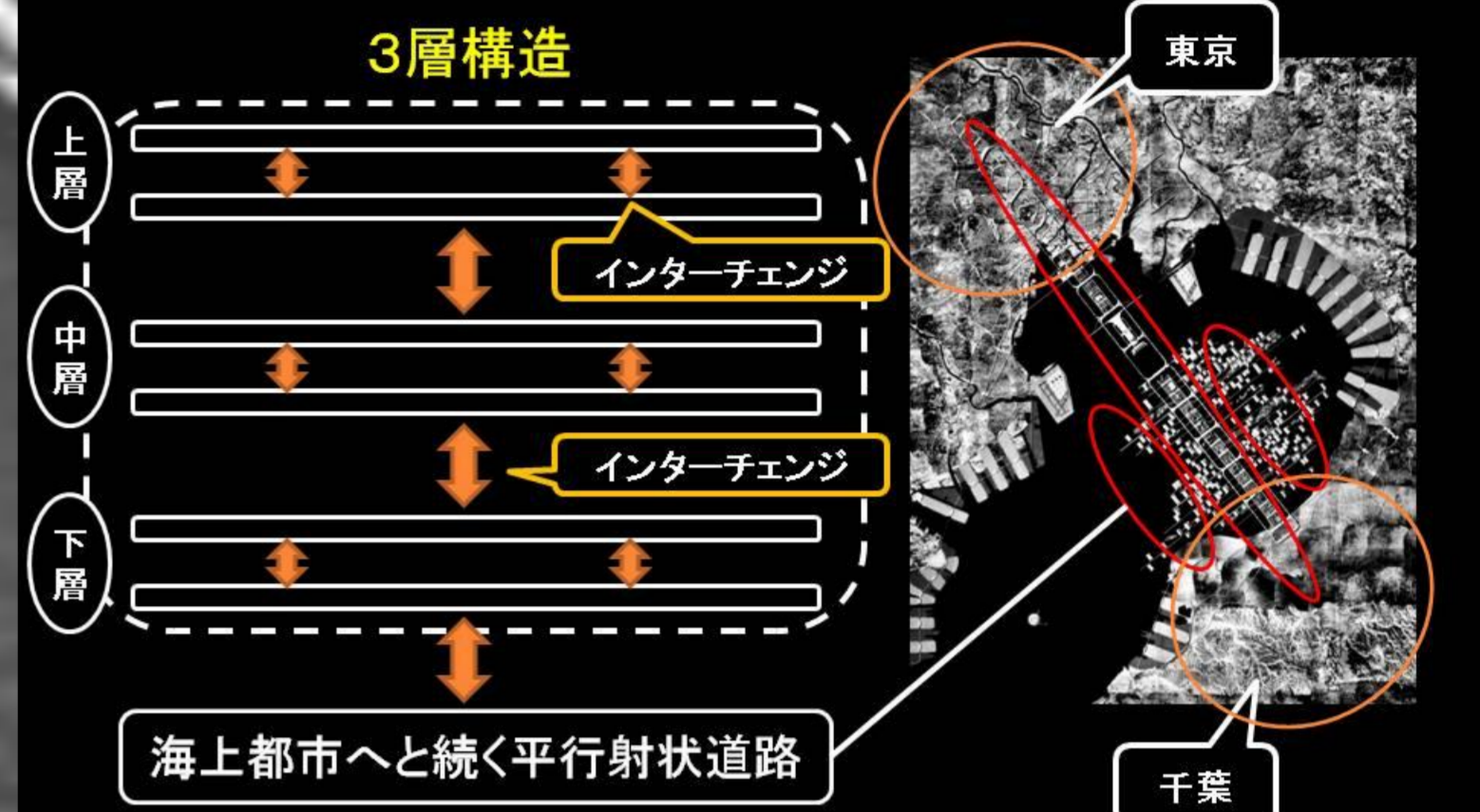
3層構造

上層
中層
下層

インターチェンジ

海上都市へと続く平行射状道路

東京
千葉



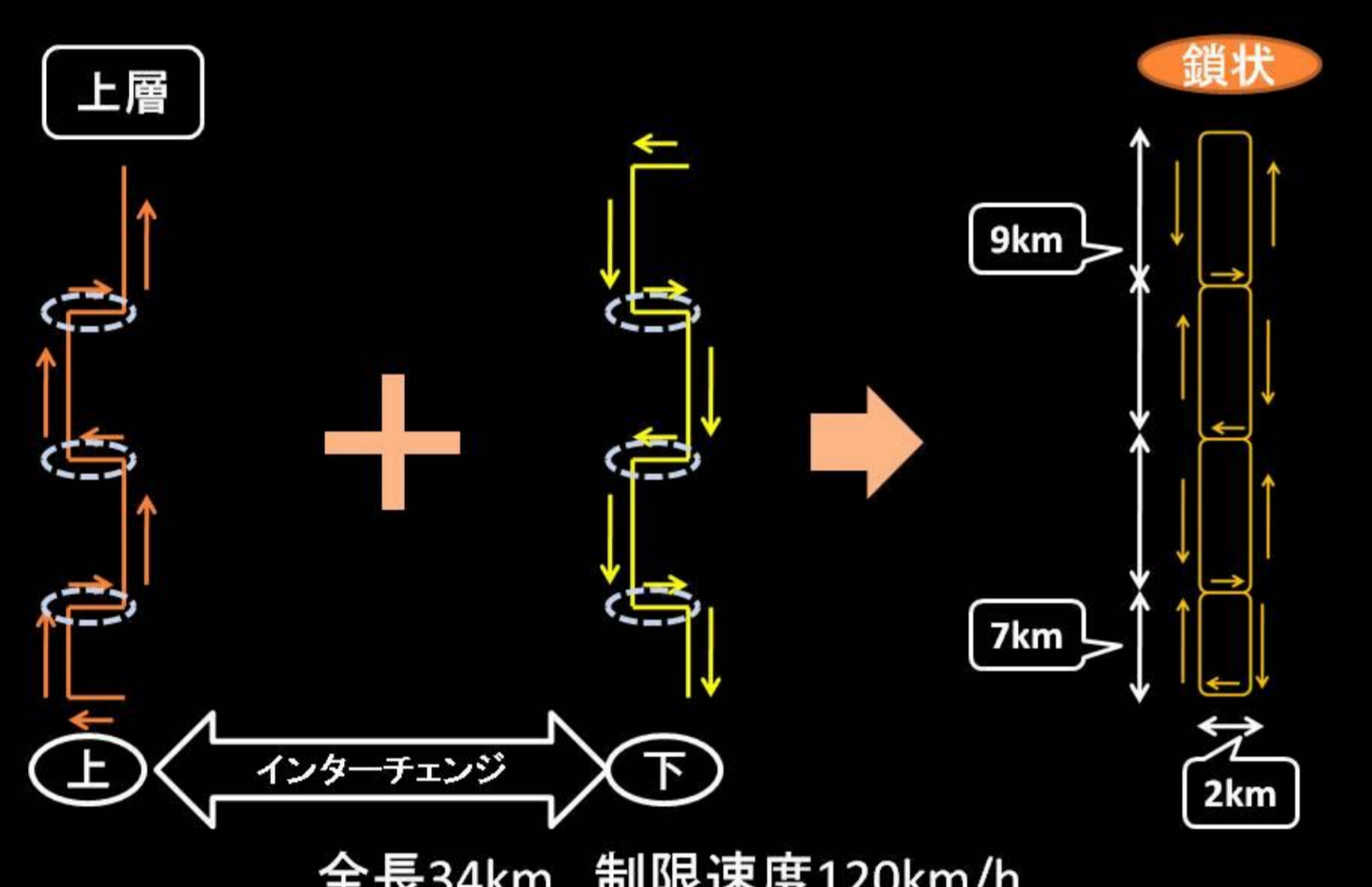
□サイクルトランスポートシステムとは

上層
鎖状

9km
7km
2km

上
下
インターチェンジ

全長34km, 制限速度120km/h



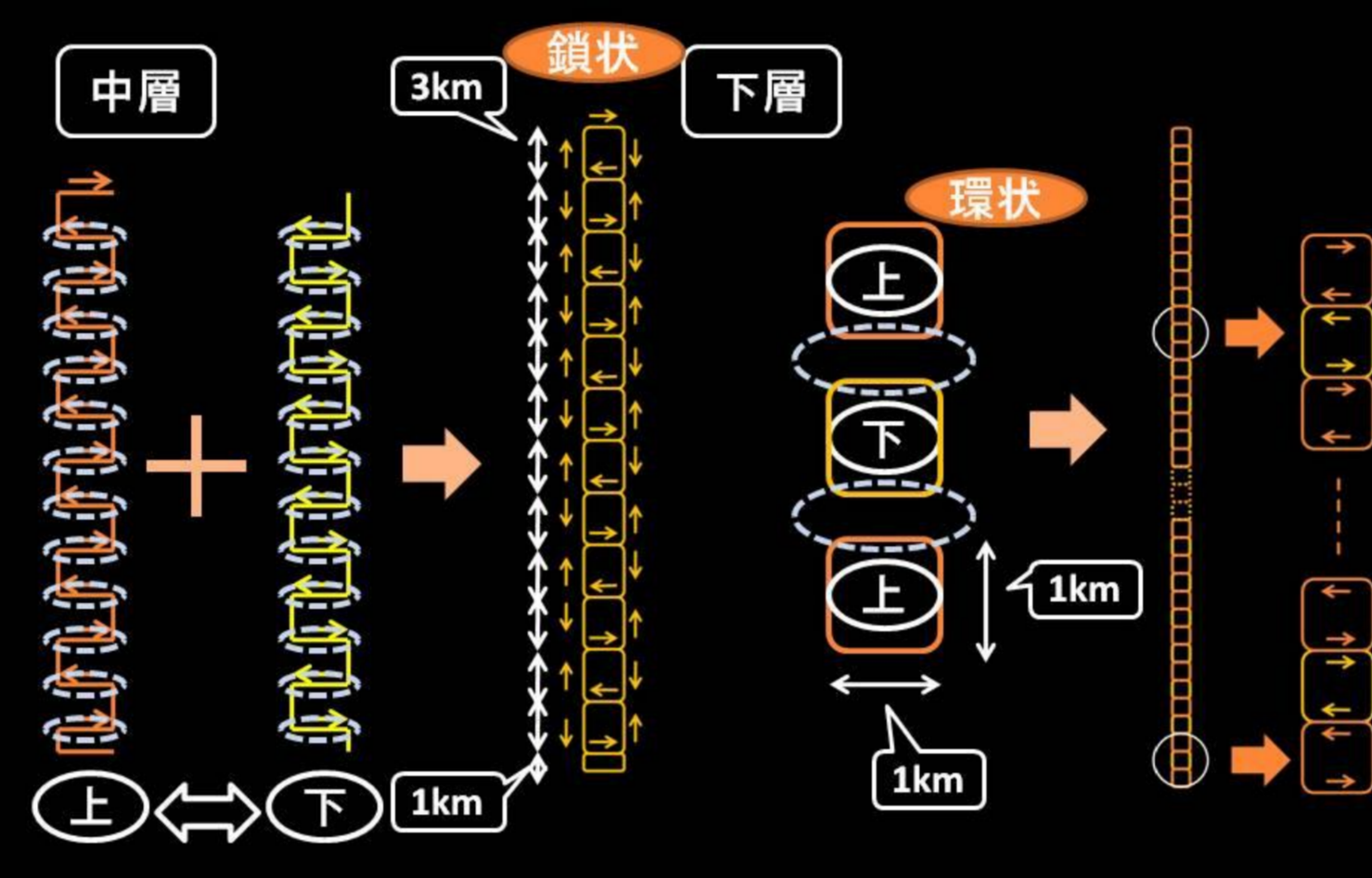
□サイクルトランスポートシステムとは

鎖状
環状

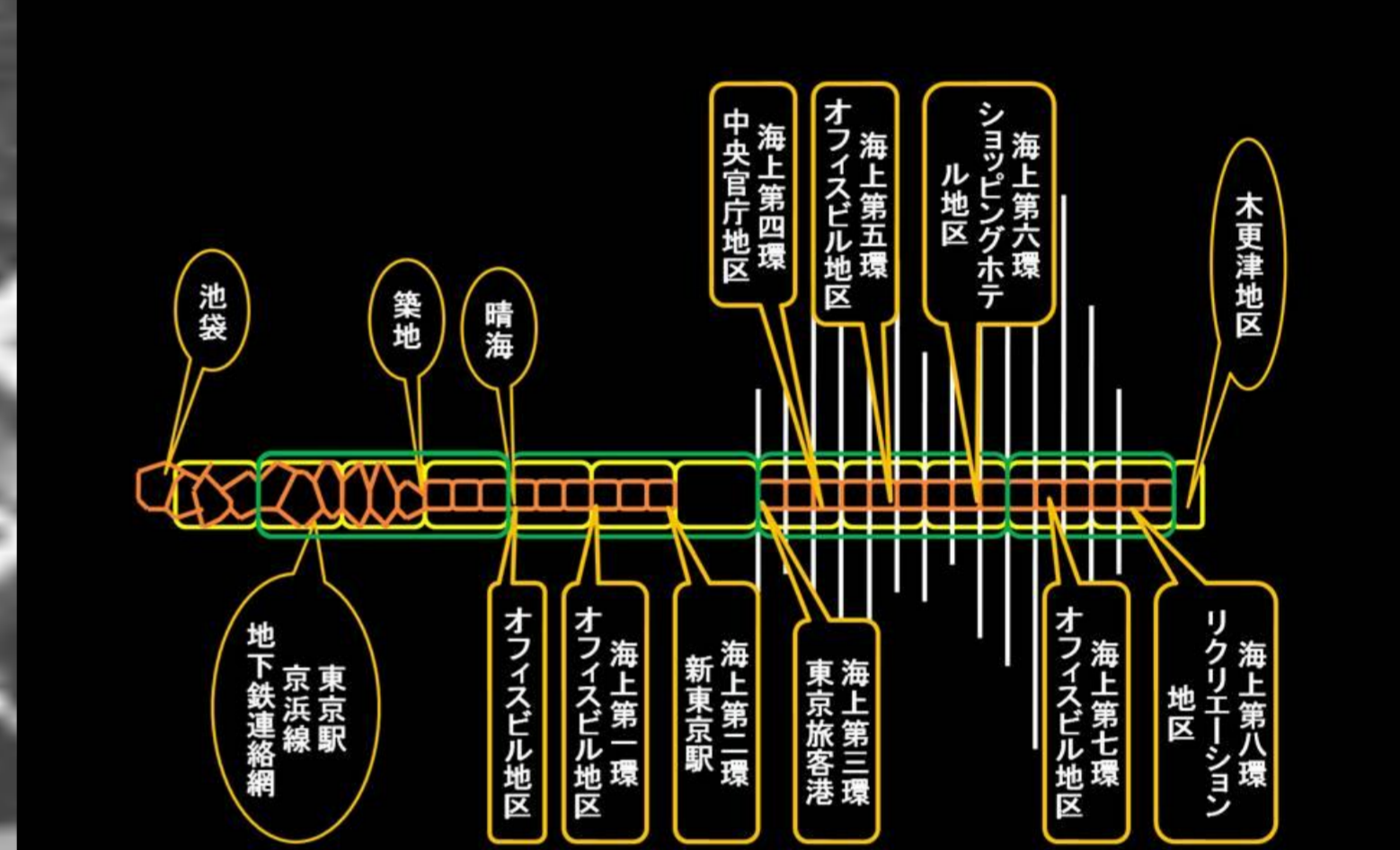
3km
1km
1km

上
下
上
下

全長37km, 制限速度90km/h
全長30km, 制限速度90km/h



□サイクルトランスポートシステムとは



□曲線部

模型写真をみると...

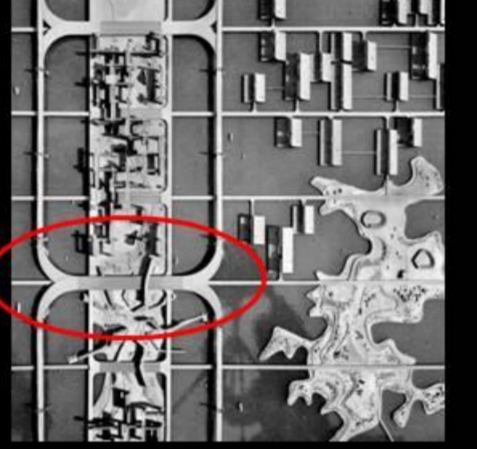
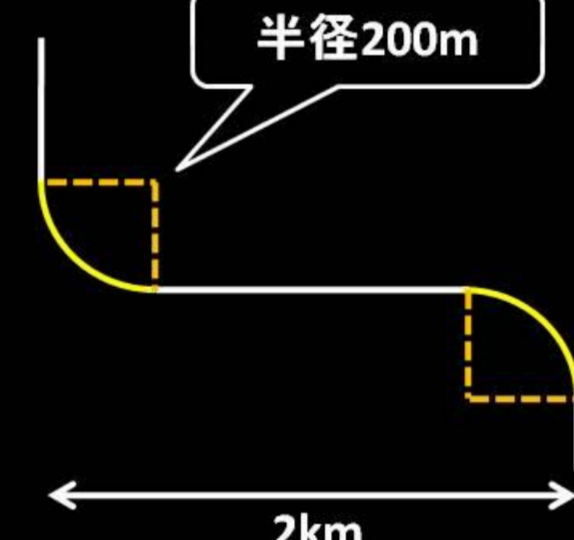
速度を考慮したカーブになっていない
120km/hで進入するカーブの形状とは思えない!

現実的な曲線部の再現

前提条件
外観を変えない!

道路構造令より、曲線半径200mに設定
曲線部の制限速度60km/h

半径200m
2km

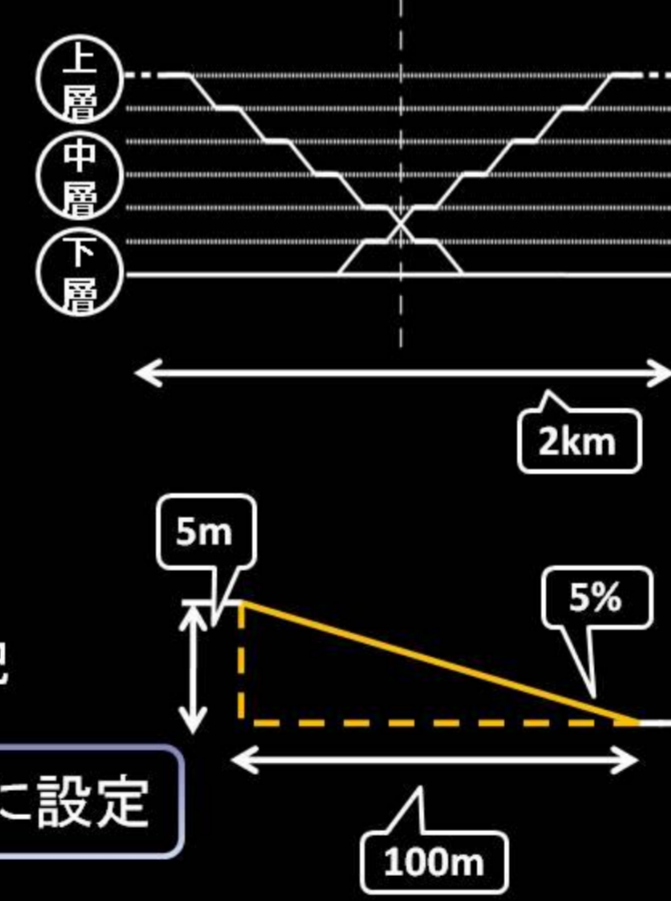
□インターチェンジの縦断勾配

幅2kmの間にインターチェンジが6つ
上層から下層まで移動可能
インターチェンジに関する記載はない
インターチェンジの長さはいくつか? 勾配は?

現実的な曲線部の再現

前提条件
外観を変えない!
上層の120km/hで走行可能な勾配

道路構造令より、縦断勾配5%に設定
高さ5m, 水平距離100m



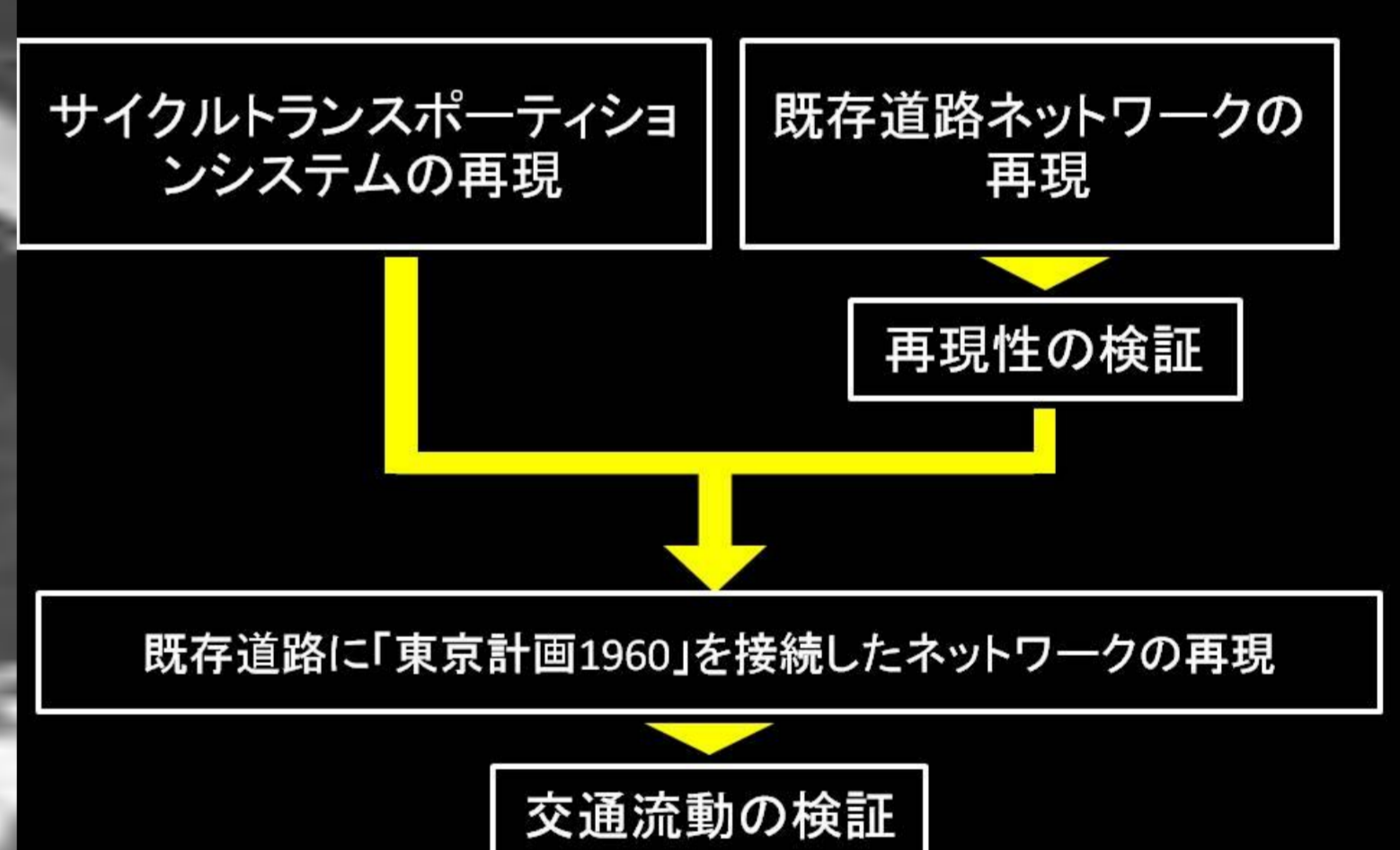
シミュレーションの流れ

サイクルトランスポートシステムの再現
既存道路ネットワークの再現

再現性の検証

既存道路に「東京計画1960」を接続したネットワークの再現

交通流動の検証



● 既存道路ネットワーク

ネットワーク作成範囲

対象地域
東京・埼玉・神奈川・千葉の72市区町村

対象道路
制限速度40km/h以上の道路
インターチェンジ

ODデータ
平成17年度道路交通センサス



□既存道路、サイクルトランスポートシステム合体図




● 既存道路ネットワーク

Paramics
シミュレーション結果

実測値
平成17年度交通量統計表

断面交通量の比較 → 現況再現性を検証



● 既存道路ネットワーク + サイクルトランスポートシステム

ロジットモデルによるOD表の作成

$$T_{ij} = G_i P_{ij}$$

$$P_{ij} = \frac{\exp(\alpha d_{ij} + \beta A_j + Const.)}{\sum \exp(\alpha d_{ij} + \beta A_j + Const.)}$$

$\alpha = -5.73 \times 10^{-3}$
 $\beta = 2.47 \times 10^{-6}$

T_{ij} : トリップ数
 G_i : 発生交通量
 A_j : 集中交通量
 d_{ij} : ゾーン間距離
 α, β : パラメータ

● 既存道路ネットワーク + サイクルトランスポートシステム

検証結果

■ メリット

- 概ねスムーズな走行が可能である

■ デメリット

- カーブ付近で小規模な渋滞が発生
- ルート選択の幅が少ない

成果

- サイクルトランスポートシステムによる都心部の渋滞抑制には一定の期待ができる
- 構造的な問題を確認することができた

課題

- 既存道路ネットワークの現況再現性向上
- 土地利用の変化を考慮に入れたモデルの作成