ACOを用いたツーリングルート作成システム

大谷 紀子 研究室 1572027 川原 亮喜

1. 背景と目的

ツーリングとはバイク、ロードバイクなどを用 いて旅行することを指す。バイクを利用する者を ライダー、ロードバイクを利用する者をツーリス ト、チャリダー等と呼称する。ツーリングが他の 旅行と特に異なる点として、特定の地点への訪問 以外に魅力的な道の走行が目的となり得ることが 挙げられる。他の目的地を訪問するために同じ道 を往復すること、走行をより多く楽しむために複 数回走行することは、ツーリングにおいて旅程の 選択肢となる。また、当日の行動を終了する最終 目的地は宿泊できればどこでも構わないとするこ ともある。現状広く利用されている経路探索機能 が付いた地図のほとんどでは、目的地として国道 や都道府県道を指定した場合、道全域ではなく中 間地点など定められた特定の地点が目的地として 扱われるため、魅力的な道のすべてを走行する経 路を探索することができない。また、出発地と複 数の目的地を指定すると、出発地から目的地を順 に訪問する最短経路、および自動車、徒歩などの 指定した交通手段でかかる時間の目安を表示する 機能がある。しかし、目的地での滞在時間を指定 することができない点、当日の行動可能な時間に 合わせて行程を作ることができない点から、本機 能は旅行の計画を立てるのに適していない。本研 究では、ツーリングを趣味とするライダーの旅行 計画立案の支援を目的とし、移動にはすべてバイ クを利用し、観光地や食事処、道など、到達した い目的地が多数という条件におけるツーリングル ート作成システムを構築する。

2. システム概要

ユーザには、行動開始時刻、行動終了予定時刻、 出発地の緯度及び経度、複数の目的地の緯度およ び経度、目的地ごとの目標到達時刻と滞在予定時 刻および優先度、走行したい道と優先度を入力さ せる。ユーザの情報入力を補助するツールとして、 国土地理院が提供する"国土地理院タイル"を利用 する。出発地および各目的地間の移動時間の取得 には Google が提供する"Google Maps API"を利用 する。

3. 経路探索手法

経路探索には、蟻コロニー最適化(Ant Colony Optimization、以下 ACO とする)をツーリングプラン作成用に改変した方法を用いる。ACO とは蟻が群れから食物までの経路を見つける際の挙動を基に提案されたアルゴリズムである。以下に本システムの経路探索法を示す。

- ① 出発地を含む、全目的地間同士を繋ぐ道を探索 対象とする。
- ② すべての道に対して、経路選択の際の指標として利用するフェロモンの初期値を設定する。
- ③ ユーザが入力した行動開始時刻と行動終了予 定時刻から総移動コストを決定する。
- ④ ユーザが入力した出発地にアリを配置する。
- ⑤以下の手順で各アリが通る経路を決定する。
 - I. 次に進む目的地を選択する。確率 1-X でランダムに、確率 X で経路上のフェロモン濃度に従って選択する。移動可能な目的地 P_1 ~ P_N の評価値をそれぞれ E_1 ~ E_N とするとき、目的地 P_i が次の目的地として選択され

る確率 $prob(P_i)$ は式(1)で算出される。

$$prob(P_i) = \frac{E_i}{\sum_{k=1}^{N} E_k}$$
 (1)

- II. アリを次の目的地に移動する。
- III. 出発地からの移動コストの合計が総移動 コストの95%未満のときはIに戻り、95% 以上のときはここまでをアリが通る経路 とする。
- ⑥ 基準となるフェロモン量を P、⑤でアリが通っ た経路に含まれる目的地を $P_i \sim P_M$ 、目的地 P_i の優先度をVとして、Tリが K_i 経路上に残す フェロモンの量 $phe(K_i)$ を式(2)により算出する。 $phe(K_i) = \sum_{i=1}^{M} P\{4time(P'_i) + (V+1)\}$ (2) ここで、 $time(P_i)$ は目的地 P_i への到着時刻と到 着予定時刻との差が30分以下だった場合に1、 30分を超えた場合に0となる関数である。
- ⑦ ④~⑥を設定したアリの数 200 匹分だけ繰り 返す。
- ⑧ すべての道のフェロモンを更新する。フェロモ ンの蒸散率を 0.05 とし、i 番目の道 R_i のフェロ モン $phe(R_i)$ の更新式を式(3)に示す。

 $phe(R_i) \leftarrow 0.95phe(R_i) + \sum_{i=1}^{N} 0.05phe(K_i)$ (3)

- ⑨ ②~⑧を設定した回数 10000 回繰り返す。
- ⑩ 3匹のアリに経路上のフェロモンに従って移動 させ、それぞれを結果として出力する。

4. 評価実験

3 つの条件を本システムに入力し、得られた結 果に関して考察する。条件1は実際に行われたツ ーリングに基づくルート、条件2は出発地、到着 地、行動開始時刻および行動終了予定時刻が決ま っているルート、条件3は出発地と行動開始時刻、 行動終了予定のみが決まっているルートである。 入力した3条件および得られた結果を表1に示す。

5. 考察

条件1では、実際のルートと同じルートに多量 のフェロモンを残すことができ、3匹のアリがす べて実際のルートと同じルートを移動した。強力

表 1:入力条件と出力結果

		条件1	条件2	条件3
入力	行動開始時刻	7:00	5:00	10:00
	行動終了予定時刻	13:30	17:00	13:00
	出発地	札幌駅	東京都市大学YC	高松駅
	目的地1	小樽(8:30着、30分滞在)	道の駅芦ヶ久保	五色台スカイライン
	目的地2	留萌(11:00着)	道の駅みょうぎ	栗林公園
	目的地3	稚内(13:30着)	つまごいパノラマライン	金刀比羅宮(1時間滞在)
	目的地4	オロロンライン	志賀草津道路	鳴門公園
	目的地5		白馬駅(17:00着)	
出力		(アリ1,2,3)札幌駅(8:00)	(アリ1,2)東京都市大学	(アリ1,3)高松駅
		→小樽(8;53)→留萌	YC(5;00)→道の駅みょう	(10:00)→五色台スカイ
		(10:59)→オロロンライ	ぎ(7:52)→道の駅芦ヶ久	ライン→栗林公園
	経路1	ン→稚内(13:58)	保(9:55)→つまごいパノ	(11:07)→五色台スカイ
			ラマライン→志賀草津道	ライン→金刀比羅宮
			路→つまごいパノラマラ	(13:15)
			イン→白馬駅(17:24)	
			(アリ3)東京都市大学	(アリ2)高松駅(10:00)
			YC(5:00)→白馬駅(9:00)	→五色台スカイライン
	経路2		→志賀草津道路→つまご	→栗林公園(11:07)→金
			いパノラマライン→道の	刀比羅宮(12:11)→鳴門
			駅芦ヶ久保(16:04)	公園(15:26)

な条件の下では、最適なルートを提示することが できた。

条件2では、3匹のうち2匹が同じルートを通 った。アリ1,2は、行動終了予定時刻と同刻を到 着予定時刻とした目的地を到着地とし、予想して いた方角へ移動するルートを通った。つまごいパ ノラマラインへ戻るルートとなっているのは、移 動コストに対して目的地が少なかったからだと考 えられる。アリ3は東京都市大学YCに近い道の 駅芦ヶ久保を到達地に持つ不合理なルートを通っ ている。3節の⑩で3匹のアリをより強くフェロ モンを考慮して移動させることで防げると考えら れる。

条件3では、3匹のうち2匹が同じルートを通 った。アリ1、3とアリ2のルートは栗林公園まで 一致しており、評価値の似ているルートを複数表 示することができている。しかし、アリ2の最後 の鳴門公園への移動は行動終了予定時刻を大幅に 超えており、3節の⑤ーⅢのアリの行動を終了す る条件に関して、105%以上の場合 1 つ前の目的 地の到着時間と到達地の到着時間の差を考慮し、 より差が小さいほうへ到達地を変更する選択肢を 増やすべきと考えられる。