

エージェント概念による人間空間行動モデリング

北澤桂 趙卉菁 田仲洋之 柴崎亮介

- 研究の背景

近年の都市空間の計画・設計における課題

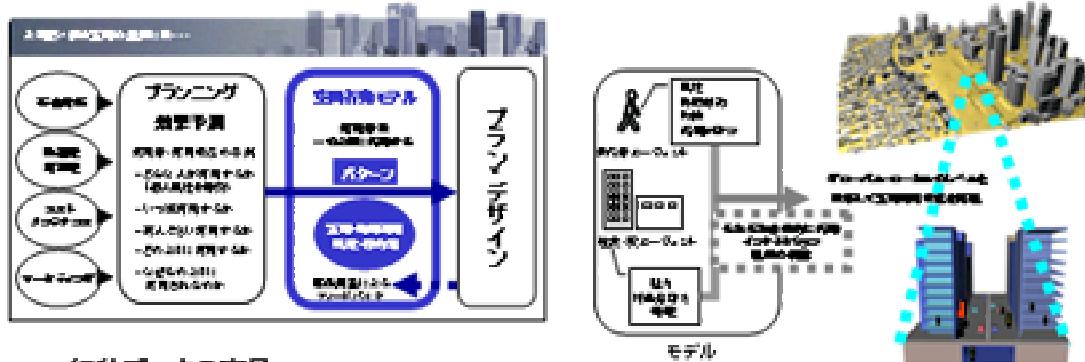
「歩行者の安全性・利便性・快適性の向上」

各計画案のインパクトを予測したい

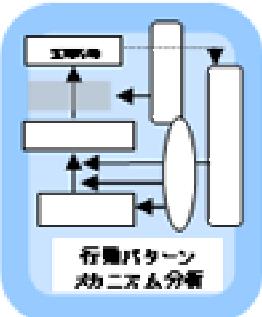
空間の利用状況の把握
利用者の行動をモデル化

モデリングのプロセス（右図）

- 行動データの収集
 - 複数の計測技術を組み合わせて歩行者の移動特徴をデータ化
- 空間データマイニング
 - 構成された歩行路網よりルートを抽出
- モデリング
 - パターンを分類し、モデル構築
- モデルの検証
 - シミュレーション結果と計測データを比較



行動データの定量



エージェント概念によるモデリング（上図）

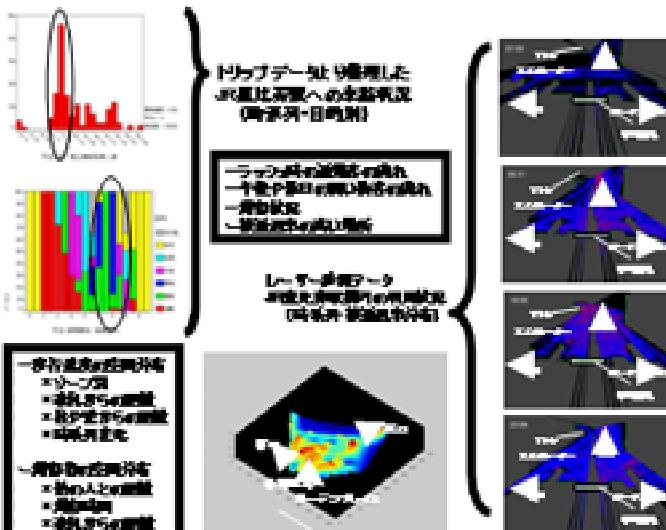
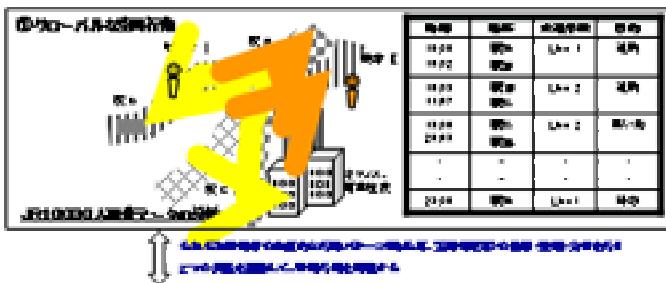
ある環境の中で主体として動く全てのもの（人、動物、車、船等、その他のすべての移動要素）

＝ エージェント

- 明白な行動ルールや属性を持つ
- 自律的に行動する
- 各エージェントの豊かな行動の相互作用が大きな現象となって現れる

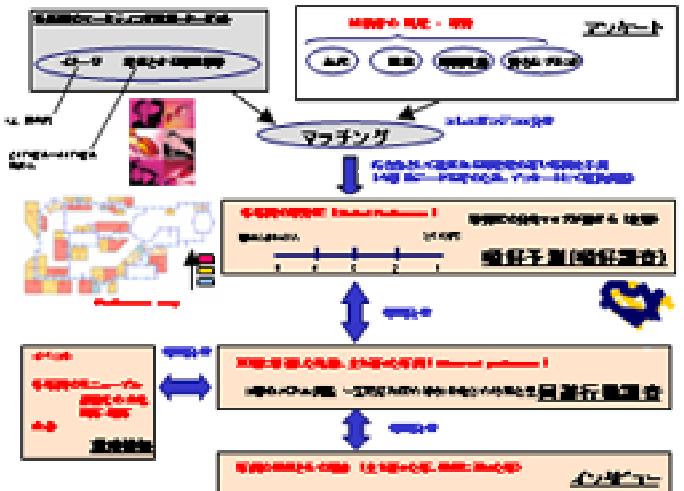
空間行動の計測

都市空間における人間行動には大きくわけて2つの方法がある。どちらも異なる特徴がある。
①オーバルセンサネットワークとローカルセンサネットワーク（後述）
②歩行空間行動調査（ここではアンケート調査と呼ばれる）



空間行動の分析

人間の空間行動は、その空間内動中に表現される複数個性をもつ行動を示すと考えられる。行動に影響を与える因子はいくつもあるが、最も一般的なものは、行動の目的、行動の手段、行動の時間である。



大阪府東大阪市にて、被験者11人を対象に歩行空間調査を行った。歩行空間の自由度分析の結果、アンケートによる歩行ルートを用いて、歩行空間行動、感覚するストリップアートの有無にて評定し、歩行空間を定量化した。歩行動向一覧を算出し、アンケート結果に基づきパターン検出を行った。

