

# **Mates/ilex**

Multi-Agent-based Traffic and Environment Simulator

**Version 1.0**

プログラム使用マニュアル

**September 2016**

## 目次

1	はじめに	1
1.1	本プログラムの特徴	1
1.2	動作環境	1
1.3	コンパイルとインストール	1
1.4	実行方法	3
2	入力ファイル	9
2.1	概要	9
2.2	道路ネットワークに関する入力ファイル	9
2.2.1	mapPosition.txt	9
2.2.2	network.txt	10
2.2.3	trafficControlSection.txt	10
2.2.4	speedLimit.txt	11
2.2.5	intersection/*****.txt	11
2.3	信号に関する入力ファイル	13
2.3.1	signals/default.txt	13
2.3.2	signals/defaultInter{n}.msa (n=2, 3, 4)	13
2.3.3	signals/*****.{msf, msa}	14
2.4	車両に関する入力ファイル	14
2.4.1	generateTable.txt	14
2.4.2	defaultGenerateTable.txt	15
2.4.3	fixedGenerateTable.txt	15
2.4.4	odNodeExclusion.txt	16
2.4.5	vehicleRoutingParam.txt	16
2.4.6	vehicleFamily.txt	17
2.5	路側機に関する入力ファイル	17
2.5.1	detector.txt	17
2.5.2	genCounter.txt	17
2.5.3	init.txt	17
3	出力ファイル	24
3.1	概要	24
3.2	シミュレーション全般に関する出力ファイル	24
3.2.1	runInfo.txt	24
3.2.2	nodeShape.txt	24
3.2.3	linkShape.txt	25

3.3	信号に関する出力ファイル . . . . .	26
3.3.1	signalCount.txt . . . . .	26
3.3.2	timeline/signal/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz . . . . .	26
3.4	車両に関する出力ファイル . . . . .	27
3.4.1	vehicleCount.txt . . . . .	27
3.4.2	vehicleAttribute.txt . . . . .	27
3.4.3	vehicleTrip.txt . . . . .	27
3.4.4	timeline/vehicle/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz . . . . .	27
3.5	路側機による観測結果ファイル . . . . .	28
3.5.1	inst/detD****.txt . . . . .	28
3.5.2	inst/detS****.txt . . . . .	28
3.5.3	inst/gen*****.txt . . . . .	29
4	GUI 操作 . . . . .	31
4.1	メイン画面 . . . . .	31
4.2	View Control ウィンドウ . . . . .	32
4.3	Visualizer Control ウィンドウ . . . . .	33
4.4	Simulator Control ウィンドウ . . . . .	34
4.5	Anget Generation ウィンドウ . . . . .	35
4.6	Detail Information ウィンドウ . . . . .	36
	参考文献 . . . . .	37
	License . . . . .	38

# 1 はじめに

本書は JST 戦略的創造研究推進事業 CREST・研究領域「ポストペタスケール高性能計算に資するシステムソフトウェア技術の創出」・研究課題「超大並列計算機による社会現象シミュレーションの管理・実行フレームワーク」において開発されたマルチエージェント交通流シミュレータ MATES/ilex (略称 MATES [メイツ]) の使用マニュアルである。

本章ではまず、MATES/ilex の概要および実行までの操作手順を説明する。

## 1.1 本プログラムの特徴

MATES/ilex とは、ADVENTURE プロジェクト [1] によって公開されている ADVENTURE\_Mates をベースとして開発された知的マルチエージェント交通流シミュレータである。知的エージェントとしてモデル化された車両は道路環境中で他の車両エージェントと相互作用しながら自律的に意思決定 (経路探索・加速度決定) し、複雑な交通現象は知的エージェント同士の相互作用の結果として創発するよう設計されている。大規模・反復的なシミュレーションを支援するため、ADVENTURE\_Mates に対し、スレッド数によらず同一の結果を出力するよう改良が加えられている。

## 1.2 動作環境

本プログラムのコンパイルに必要なものは、GNU C コンパイラおよび C++ コンパイラ (gcc, g++)、CMake、make である。CMake がインストールされていない環境では、各ディレクトリに用意されている Makefile.alt を適宜編集して使用されたい。システムに zlib がインストールされていれば利用できる。可視化および GUI を伴うプログラム (mates-sim) のコンパイルには OpenGL (GLX 拡張)、GLUT、GTK+2 の各開発用ファイルが必要である。

本プログラムは Linux にて動作確認を行っているが、多くの機能は Windows 上に構築された Cygwin (32bit) あるいは MinGW/MSYS でも実行可能である。Windows 上での可視化および GUI を伴うプログラム (mates-sim) のコンパイルには OpenGL が必要である。

## 1.3 コンパイルとインストール

MATES/ilex をコンパイル、インストールするには以下に示す手順に従う。

### (1) アーカイブファイルの展開

ダウンロードしたファイルのあるディレクトリで以下を実行する。

```
% tar xzf MatesIlex-1.0.tar.gz
```

ただし、“%” はコマンドプロンプトを表すため、実際には入力する必要はない。

アーカイブファイルの展開により、MatesIlex-1.0 ディレクトリが作成される。MatesIlex-1.0 ディレクトリは次のサブディレクトリを含んでいる。

- doc : ドキュメント
- examples : サンプルデータ
- lib : ライブラリ群
- solver : メインモジュールのソースファイル

## (2) Makefile の生成

MatesIlex-1.0 ディレクトリにて以下を実行する。

```
% cmake -DINSTALL_PREFIX=install_dir .
```

ただし、MSYS 上でコンパイルする場合は以下を実行する。

```
% cmake -G "MSYS Makefiles" -DINSTALL_PREFIX=install_dir .
```

“-DINSTALL\_PREFIX=*install\_dir*” はインストール先ディレクトリを *install\_dir* に指定することを表す。省略可能であり、省略された場合には\$(HOME)/CASSIA/以下にインストールされる。

可視化・GUI ライブラリがインストールされていない環境でオフラインレンダリングを行うためには、PLATFORM に SOFTWARE を指定する。

```
% cmake -DPLATFORM=SOFTWARE .
```

可視化を伴うプログラムをビルドしない場合は、以下を実行する。

```
% cmake -DPLATFORM=NOVIS .
```

## (3) コンパイル

MatesIlex-1.0 ディレクトリにて、以下を実行する。

```
% make
```

## (4) インストール

コンパイルに成功したら、以下のコマンドによりインストールを行う。

```
% make install
```

インストール先ディレクトリに書き込み権限を持ったユーザによって行う必要がある。以上の操作により、以下のファイルが先に指定した *install\_dir* (指定されていない場合は  $\$(HOME)/CASSIA/$ ) 以下にインストールされる。

bin/mates-calc : 実行モジュール  
bin/mates-sim : 可視化および GUI を伴う実行モジュール  
doc/MatesIlex/MatesIlex-manual-jp.pdf : 日本語マニュアル

## 1.4 実行方法

MATES/ilex には mates-calc と mates-sim という 2 種類の実行モジュールが含まれる。

### (1) mates-calc

画像による出力なしのシミュレーションを実行する。デフォルトで 1 ステップごとの車両状態をファイル出力する。1 時間程度のシミュレーションの時系列データを出力すると 1GB を超えることがあるので、ディスク容量には注意する必要がある。

mates-calc は以下のコマンドで実行する。

```
% mates-calc [options]
```

実行時には表 1 および表 2 に示すオプションを指定できる。

表 1 mates-calc の実行時オプション

オプション	説明
-d <i>DataDir</i>	入出力ディレクトリのルートパスを <i>DataDir</i> に指定する。指定しない場合はカレントディレクトリをルートパスとする。
-t <i>MaxTime</i>	計算対象となるシミュレーション内の時間を <i>MaxTime</i> [msec] に指定する。指定しない場合は 3,600,000[msec]=1 時間である。
-r <i>Number</i>	乱数の種を <i>Number</i> に指定する。デフォルトでは時刻をもとに与えられる。
-q あるいは --no-verbose	詳細な画面表示を省略する。
--no-input-signal	signals ディレクトリ以下の信号入力ファイルを読み込まず、すべての信号が青であるとみなす。
--no-input-vehicle	車両発生情報ファイル (generateTable.txt 等) を読み込まない。
--no-generate-random-vehicle	入力ファイルで指定された交差点以外で車両を生成しない。
--random-od-factor <i>Factor</i>	入力ファイルで指定された交差点以外で生成される車両について、発生交通量の初期値に掛かる係数を <i>Factor</i> に設定する。指定しない場合は 1.0 である。

表 2 mates-calc の実行時オプション (続き)

オプション	説明
-S	時系列データを出力する (デフォルトで有効).
-s	時系列データを出力しない.
--output-timeline-d	時系列データのうち詳細ファイルを出力する (デフォルトで有効).
--no-output-timeline-d	時系列データのうち詳細ファイルを出力しない.
--output-timeline-s	時系列データのうち統計ファイルを出力する (デフォルトで有効).
--no-output-timeline-s	時系列データのうち統計ファイルを出力しない.
-l あるいは --output-tripinfo	車両のトリップ情報を出力する (デフォルトで有効).
-l あるいは --no-output-tripinfo	車両のトリップ情報を出力しない.
-G あるいは --output-gencounter	車両発生カウンタが計測するデータを出力する (デフォルトで有効).
-g あるいは --no-output-gencounter	車両発生カウンタが計測するデータを出力しない.
-M	車両感知器による計測データを出力する (デフォルトで有効).
-m	車両感知器による計測データを出力しない.
--output-monitor-d	車両感知器による計測データのうち詳細ファイル (detD*.txt) を出力する (デフォルトで有効).
--no-output-monitor-d	車両感知器による計測データのうち詳細ファイル (detD*.txt) を出力しない.
--output-monitor-s	車両感知器による計測データのうち統計ファイル (detS*.txt) を出力する (デフォルトで有効).
--no-output-monitor-s	車両感知器による計測データのうち統計ファイル (detS*.txt) を出力しない.



## (2) mates-sim

画像による出力および GUI 付きのシミュレーションを実行する。ただしオフラインレンダリング版としてビルドした場合は GUI 機能を持たない。デフォルトではシミュレーション結果の多くがテキストファイルに出力されず、出力する場合には実行時オプションあるいは GUI にて指定する。GUI に関しては後述する。

mates-sim は以下のコマンドで実行する。

```
% mates-sim [options]
```

実行時には表 3, 4 に示すオプションを指定できる。なお、表 4 のうち *Position* と *Vector* は符号付きの x 座標 (あるいは x 成分), y 座標 (あるいは y 成分), z 座標 (あるいは z 成分) を連結した文字列で指定する。例えば座標として +50.0-100.0+0 が指定された場合は  $(x, y, z) = (50, -100, 0)$  を表している。

表 3 mates-sim の実行時オプション

オプション	説明
-d <i>DataDir</i>	入出力ディレクトリのルートパスを <i>DataDir</i> に指定する。指定しない場合はカレントディレクトリをルートパスとする。
-t <i>MaxTime</i>	[オフラインレンダリング版のみ有効] 計算対象となるシミュレーション内の時間を <i>MaxTime</i> [msec] に指定する。指定しない場合は 60,000[msec]=1 分である。
-r <i>Number</i>	乱数の種を <i>Number</i> に指定する。デフォルトでは時刻をもとに与えられる。
-q あるいは --no-verbose	詳細な画面表示を省略する。
--no-input-signal	signals ディレクトリ以下の信号入力ファイルを読み込まず、すべての信号が青であるとみなす。
--no-input-vehicle	車両発生情報ファイル (generateTable.txt 等) を読み込まない。
--no-generate-random-vehicle	入力ファイルで指定された交差点以外で車両を生成しない。
--random-od-factor <i>Factor</i>	入力ファイルで指定された交差点以外で生成される車両について、発生交通量の初期値に掛かる係数を <i>Factor</i> に設定する。指定しない場合は 1.0 である。

表 4 mates-sim の実行時オプション

オプション	説明
-S	時系列データを出力する.
-s	時系列データを出力しない (デフォルトで有効).
--output-timeline-d	時系列データのうち詳細ファイルを出力する.
--no-output-timeline-d	時系列データのうち詳細ファイルを出力しない (デフォルトで有効).
--output-timeline-s	時系列データのうち統計ファイルを出力する.
--no-output-timeline-s	時系列データのうち統計ファイルを出力しない (デフォルトで有効).
-l あるいは --output-tripinfo	車両のトリップ情報を出力する.
-l あるいは --no-output-tripinfo	車両のトリップ情報を出力しない (デフォルトで有効).
-G あるいは --output-gencounter	車両発生カウンタが計測するデータを出力する.
-g あるいは --no-output-gencounter	車両発生カウンタが計測するデータを出力しない (デフォルトで有効).
-M	車両感知器による計測データを出力する.
-m	車両感知器による計測データを出力しない (デフォルトで有効).
--output-monitor-d	車両感知器による計測データのうち詳細出力 (detD*.txt) を出力する.
--no-output-monitor-d	車両感知器による計測データのうち詳細出力 (detD*.txt) を出力しない (デフォルトで有効).
--output-monitor-s	車両感知器による計測データのうち統計出力 (detS*.txt) を出力する.
--no-output-monitor-s	車両感知器による計測データのうち統計出力 (detS*.txt) を出力しない (デフォルトで有効).
--view-size <i>Size</i>	ビューのサイズ (中心から画面端までの距離) を <i>Size</i> に設定する (デフォルトでは 100).
--view-center <i>Position</i>	ビューの中心の座標を <i>Position</i> に設定する (デフォルトでは +0+0+0).
--view-direction <i>Vector</i>	ビューの視線方向ベクトルを <i>Vector</i> に設定する (デフォルトでは +0+0+1).
--view-upvector <i>Vector</i>	ビューの視線上向き方向を <i>Vector</i> に設定する (デフォルトでは +0+1+0).

## 2 入力ファイル

本章では、MATES/ilex の入力ファイルを説明する。

### 2.1 概要

MATES/ilex を実行する際の入力ファイルは以下である。入力ファイルの場所は実行時に“-d” オプションで指定する。指定しない場合はカレントディレクトリを対象とする。†印は必須入力ファイルである。signals 以下を除く入力ファイルでは空白は無視され、“#” で始まる行はコメントとして読み飛ばされる。

- mapPosition.txt †
- network.txt †
- odNodeExclusion.txt
- trafficControlSection.txt
- speedLimit.txt
- intersection/\*\*\*\*\*.txt
- signals/default.msf †
- signals/defaultInter{n}.msa (n=2, 3, 4) †
- signals/\*\*\*\*\*.{msf,msa}
- generateTable.txt, defaultGenerateTable.txt, fixedGenerateTable.txt
- vehicleRoutingParam.txt
- vehicleFamily.txt
- detector.txt
- genCounter.txt
- init.txt

### 2.2 道路ネットワークに関する入力ファイル

#### 2.2.1 mapPosition.txt

必須の入力ファイルである。

交差点の座標を記述する。左から交差点 ID, x 座標 [m], y 座標 [m], z 座標 [m] である。z 座標はオプションであり、指定されていなければ z=0 [m] とみなされる。

mapPosition.txt

```
0, 0, 0, 0
1, -100, 0, 0
2, 0, -100, 0
3, 100, 0, 0
4, 0, 100, 0
```

### 2.2.2 network.txt

必須の入力ファイルである。

交差点の流入・流出車線数と隣接情報を記述する。左から交差点 ID, 流入・流出車線数, 隣接交差点の ID (反時計回り) である。交差点 ID は 6 桁以下の自然数 (1~999999) である。

network.txt

```
0, 22322232, 1, 2, 3, 4
1, 22, 0
2, 22, 0
3, 22, 0
4, 22, 0
```

流入・流出車線数は、交差点の各境界における流入車線数, 流出車線数の順で記述する。1 つの境界につき 2 桁が必要なので, n 叉路の形状は 2n 桁になる (十字路なら 2\*4=8 桁)。右折専用車線は向かい合う境界の流入車線数と流出車線数をみて自動的に作成される。流入車線数や流出車線数を 0 に指定することで, 一方通行を表現することもできる。

交差点を表す多角形の辺のうち, 単路部が接する辺を境界と呼ぶこととする。境界の順序は network.txt で指定した隣接交差点 ID の順に等しい。例えば交差点 ID:0 の接続交差点を順に 1, 2, 3, 4 と記述した場合, 交差点 ID:0 の境界 0 とは「交差点 ID:1 に接続する単路部が接する境界」, 交差点 ID:0 の境界 3 とは「交差点 ID:4 に接続する単路部が接する境界」を指す。

### 2.2.3 trafficControlSection.txt

単路部の車種別通行規制を記述する。

trafficControlSection.txt

```
1, 3, +, 20, 50
3, 1, -, 21
```

左から, 始点交差点 ID, 終点交差点 ID, “+” あるいは “-”, 対象となる車種 ID である。車種 ID はカンマ区切りで複数列挙することができる。また始点と終点の指定順によって, 上りと下りで異なった通行規制を与えられる。

第 3 カラムが “+” の場合, 以降のカラムで指定された車種 ID を持つ車両に対して通行を許可し (ホワイトリストに登録), 他の車種 ID を持つ車両に対して通行を禁止する。第 3 カラムが “-” の場合, 以降のカラムで指定された車種 ID を持つ車両に対して通行を禁止する (ブラックリストに登録)。

**注意**

ホワイトリストによる設定はブラックリストによる登録より優先される。すなわち、ホワイトリストが設定された単路部の進行方向については、ブラックリストの設定にかかわらず、ホワイトリストに登録されていない車種 ID を持つ車両の通行が禁止される。

**2.2.4 speedLimit.txt**

規制速度を記述する。

```
speedLimit.txt
0, 86400000, 0, 1, 30
0, 86400000, 1, 0, 40
```

左から、規制開始時刻 [msec]、規制終了時刻 [msec]、始点交差点 ID、終点交差点 ID、規制速度 [km/h] である。始点と終点の指定順によって、上りと下りで異なった規制速度を与えられる。また規制開始時刻と規制終了時刻を指定することによって、時間帯別の規制速度を与えられる。

**2.2.5 intersection/\*\*\*\*\*.txt**

任意の交差点の属性を指定する。境界相対方向、レーン接続、交差点頂点座標を指定できる。指定したい交差点と同じ名前のファイル名をつける。交差点 ID:5 の属性指定ファイルは”intersection/000005.txt”となる。GUI から交差点情報を出力すると、このファイルで使用する情報を取得できる。

境界相対方向、レーン接続、交差点頂点座標の順に並べて指定する。これら3つのうち、指定する必要のないものを全てコメントアウト、もしくは最初から書かないことで、いずれか1つのみを指定することもできる。途中のデータをコメントアウトする事も可能である。

**(1) 境界方向指定**

行列形式で入力する。行列の (i,j) 成分は、境界:i から流入して境界:j に流出する場合の相対方向である。

```
intersection/*****.txt (境界相対方向)
t, r, s, l
l, t, r, s
s, l, t, r
r, s, l, t
```

t, s, r, l はそれぞれ転回、直進、右折、左折を意味する。対角項は必ず t とする。

**(2) レーン接続**

各レーンについて、始点コネクタ ID、終点コネクタ ID の2つを指定する。コネクタ ID は

4 桁であり，各桁は以下を意味する．

- 1 桁目 (0) : 現在のバージョンでは 0 で固定
- 2 桁目 (0, 1, ...) : コネクタが属する境界 ID (十字路ならば 0~3)
- 3, 4 桁目 (00, 01, ..., 99) : 単路部から交差点へ進入する向きに左から 00, 01, ...

intersection/\*\*\*\*\*.txt (レーン接続)

```
# 境界 ID: 0 からのレーン
0000, 0304
0000, 0203
0001, 0202
# 境界 ID: 1 からのレーン
0100, 0304
0101, 0303
# 境界 ID: 2 からのレーン
0200, 0104
0200, 0003
0201, 0002
# 境界 ID: 3 からのレーン
0300, 0203
0300, 0104
0301, 0103
0302, 0002
```

### (3) 交差点頂点座標

必ず“vertex”と書いた行の下から定義を始める．交差点の形状を多角形で定義し，その頂点の x, y, z 座標 (単位は [m]) を与える．1 行が 1 つの頂点を表す．n 叉路の交差点は必ず 2n 角形でなければならない．座標は交差点の代表点 (mapPosition.txt で指定した交差点の座標) を基準としたずれとして与える．また頂点の記述の順にも注意する．交差点に流入する方向から見て，境界 ID:0 の左側の点をスタートして左回りで記述する必要がある．

intersection/\*\*\*\*\*.txt (交差点頂点座標)

```
vertex
0, 15, 0
-15, 15, 0
-15, -15, 0
0, -15, 0
5, -13, 0
15, -3, 0
15, 3, 0
5, 13, 0
```

## 2.3 信号に関する入力ファイル

### 2.3.1 signals/default.txt

必須の入力ファイルである。

デフォルトの信号サイクル長とスプリットを記述する。サイクル長とは信号現示が1巡する時間であり、スプリットとは各現示に割り当てられた時間である。

```

signal/default.msf
0 86400000 140000 45000 10000 10000 5000 45000 10000 10000 5000

```

左から開始時刻，終了時刻，サイクル長，各現示パターンのスプリットを表す (単位は全て [msec])。サイクル長は全現示パターンのスプリットの総和であるため，3列目=4列目以降の和となる (上記では  $140000=45000+10000+10000+5000+45000+10000+10000+5000$  である)。あるタイミングでサイクル長やスプリットを変更したい場合には，開始時刻，終了時刻を調整し複数行に分けて記述することもできる。

### 2.3.2 signals/defaultInter{n}.msa (n=2, 3, 4)

デフォルトの信号パターンを記述する。n は交差点の次数 (隣接交差点の数) である。T 字路は n=3，十字路は n=4 であり，それぞれ defaultInter3.msa，defaultInter4.msa が適用される。

```

signal/defaultInter4.msa
8
1 0 2 2 0 1 1 0 2 2 0 1
3 0 2 2 0 2 3 0 2 2 0 2
2 3 2 2 0 2 2 3 2 2 0 2
2 0 2 2 0 2 2 0 2 2 0 2
2 0 1 1 0 2 2 0 1 1 0 2
2 0 2 3 0 2 2 0 2 3 0 2
2 0 2 2 3 2 2 0 2 2 3 2
2 0 2 2 0 2 2 0 2 2 0 2

```

1行目には信号パターンの総数を記述する。2行目以降，左から {境界 ID:0 の信号のメイン現示，サブ現示，歩行者用現示}，{境界 ID:1 の信号のメイン現示，サブ現示，歩行者用現示}，{境界 ID:2 の...}，...を表す。ただし，現バージョンでは歩行者用現示はシミュレーション中で使用されない。

メイン現示の数字と現示の対応は以下である。

- 1 : 青
- 2 : 赤
- 3 : 黄
- 4 : 赤点滅 (車両は交差点進入前に一旦停止する)
- 5 : 黄点滅 (車両は徐行しながら交差点に進入する)



サブ現示 (右折可の矢印等) の数字と現示の対応は以下である。左折と直進可の矢印を出す場合は“12”を指定する。

- 0 : 矢印なし
- 1 : 直進
- 2 : 左折
- 3 : 右折

先述の defaultInter4.msa の解釈すると以下ようになる。

```

signal/defaultInter4.msa
8
1 0 2 2 0 1 1 0 2 2 0 1 ...境界 ID:0, 2 が青, 境界 ID:1, 3 が赤
3 0 2 2 0 2 3 0 2 2 0 2 ...境界 ID:0, 2 が黄に
2 3 2 2 0 2 2 3 2 2 0 2 ...境界 ID:0, 2 が赤・右折矢印に
2 0 2 2 0 2 2 0 2 2 0 2 ...全境界が赤に
2 0 1 1 0 2 2 0 1 1 0 2 ...境界 ID:1, 3 が青に
2 0 2 3 0 2 2 0 2 3 0 2 ...境界 ID:1, 3 が黄に
2 0 2 2 3 2 2 0 2 2 3 2 ...境界 ID:1, 3 が赤・右折矢印に
2 0 2 2 0 2 2 0 2 2 0 2 ...全境界が赤 これで1サイクルの定義が終了

```

### 2.3.3 signals/\*\*\*\*\*.{msf, msa}

signals/{ 交差点 ID}.msf および signals/{ 交差点 ID}.msa を用意することで、信号パラメータを個別に設定することができる。交差点 ID:5 の信号パラメータファイルは“signals/000005.{msf, msa}”となる。ファイルの書式は signals/default.msف および signals/defaultInter{n}.msa (n=2, 3, 4) の項を参照のこと。

## 2.4 車両に関する入力ファイル

### 2.4.1 generateTable.txt

自動車の発生する時間、発生地、目的地、発生交通量、車種 ID、経路地を記述する。

```

generateTable.txt
0, 86400000, 1, 3, 1000, 20, 0
0, 86400000, 2, 4, 600, 50, 3, 0, 6, 5

```

左から、開始時刻 [msec]、終了時刻 [msec]、発生交差点 ID、目的交差点 ID、発生交通量 [台/時]、車種 ID、経路交差点数、経路交差点 ID1、経路交差点 ID2...を表す。発生交差点および目的交差点は次数が 1 の交差点 (ネットワークの端点) でなければならない。発生交通量は整数値で記述する。経路交差点 ID は指定された経路交差点の数だけ指定する。

車種 ID は 2 桁の整数で、現在のところ 2\* は普通車、5\* は大型車を指し、その他はすべて普通車のサイズおよび車両特性となる。ここで指定した車種 ID はそのまま result/vehicleAttribute.txt に出力される。

**注意**

車両発生には乱数を用い、発生のタイミングを厳密にスケジューリングしているわけではない。指定した交通量と一致することを保証しない（500台と指定しても520台程度発生することがある）。

**2.4.2 defaultGenerateTable.txt**

自動車の発生する時間、発生地、発生交通量、車種 ID、経由地を記述する。

defaultGenerateTable.txt

```
0, 86400000, 1, *****, 1200, 20, 0
0, 86400000, 2, *****, 300, 50, 0
```

書式は上記の generateTable.txt と同一であるが、目的地交差点のカラムは“\*\*\*\*\*”でなければならない。generateTable は目的地指定、defaultGenerateTable は目的地ランダムという違いがある。

**注意**

generateTable.txt および defaultGenerateTable.txt で発生交通量を指定されていない交差点からは車両が発生しないわけではない。交差点の流出車線数に応じた割合でランダムに車両が発生する。車両を発生させたくない交差点がある場合には発生交通量 0 を明示的に指定するか、後述の odNodeExclusion.txt で指定するか、実行時に --no-generate-random-vehicle オプションを指定する必要がある。

**2.4.3 fixedGenerateTable.txt**

generateTable.txt, defaultGenerateTable.txt のように確率的に車両を発生させず、バスのように決められた時刻に決められた車種を 1 台確実に発生させる。自動車の発生する時刻、発生地、目的地、車種 ID、経由地を記述する。

fixedGenerateTable.txt

```
5000, 1, 4, 51, 0
```

左から、発生時刻 [msec]、発生交差点 ID、目的交差点 ID、車種 ID、経由交差点数、経由交差点 ID1、経由交差点 ID2... を表す。発生交差点および目的交差点は次数が 1 の交差点（ネットワークの端点）でなければならない。発生交通量は整数値で記述する。経由交差点 ID は指定された経由交差点の数だけ指定する。

**注意**

fixedGenerateTable.txt で車両の発生が指定された交差点であっても、generateTable.txt および defaultGenerateTable.txt で発生交通量を指定されない限り交差点の流出車線数に応じた割合でランダムに車両が発生する。

#### 2.4.4 odNodeExclusion.txt

ランダムに選択される出発地・目的地交差点から特定の交差点を除外する。

```
odNodeExclusion.txt
OD, 1
O, 2
D, 3
```

左から、出発地・目的地の種別、交差点 ID である。第 1 カラムは“O”、“D”、“OD”のいずれかである。“O”であれば、第 2 カラムで指定された交差点は出発地のランダム選択の対象から外れる。すなわち、defaultGenerateTable.txt, generateTable.txt, fixedGenerateTable.txt で指定されない限り車両が発生しなくなる。“D”であれば、第 2 カラムで指定された交差点は目的地のランダム選択の対象から外れる。すなわち、defaultGenerateTable.txt で出発地交差点のみが指定された場合、もしくは発生交通量が 0 であると明示的に指定されていない出発地交差点から車両が発生する場合に、目的地として選択されなくなる。“OD”は上述の“O”と“D”を同時に指定する場合に用いる。

#### 注意

“D”あるいは“OD”で指定された交差点であっても、generateTable.txt, fixedGenerateTable.txt で指定された場合には目的地交差点となる。

#### 2.4.5 vehicleRoutingParam.txt

車両の経路選択パラメータを設定する。1 行が 1 つのパラメータセットを表し、経路の効用（効用が最小となる経路を選択する）を算出する際の各因子に乗じる重みを指定する。

```
vehicleRoutingParam.txt
2, 1, 0, 0, 0, 0
1, 0, 0, 0, 0, 1
```

左から距離、時間、直進回数、左折回数、右折回数、道路幅（の逆数）に対する重み。例えば距離に関するコストが大きければ最短距離を選択する傾向が強くなり、道路幅（の逆数）に関するコストが大きければ広い道路を選択する傾向が強くなる。

このファイルが見つからない場合は、デフォルトのパラメータセット

- {1,0,0,0,0,0}: (距離を重んじる)
- {0,1,0,0,0,0}: (時間を重んじる)
- {1,1,0,0,0,0}: (距離と時間を同程度に重んじる)

が利用される。各パラメータセットの選択確率は同等である。

## 2.4.6 vehicleFamily.txt

車種ごとの属性を指定する。

```

vehicleFamily.txt
21, 4.400, 1.830, 1.315, 0, 3.0, -5.0, 1, 0, 0.5
22, 4.400, 1.830, 1.315, 0, 3.0, -5.0, 1, 0.5, 0
51, 8.465, 2.230, 3.420, 0, 3.0, -5.0, 0, 0.1, 1

```

左から、車種 ID, 車長 [m], 車幅 [m], 車高 [m], 車重 (未使用), 最大加速度 [ $\text{m/s}^2$ ], 最大減速度 [ $\text{m/s}^2$ ], 車体色の赤成分 (0~1), 車体色の緑成分 (0~1), 車体色の青成分 (0~1) を表す。

## 2.5 路側機に関する入力ファイル

### 2.5.1 detector.txt

車両感知器を設置する場所を記述する。

```

detector.txt
1, 1, 0, 10, 600000
2, 0, 1, -0.001, 300000

```

左から、感知器 ID, 始点交差点 ID, 終点交差点 ID, 交差点からの距離 [m], 集計間隔 [msec] を表す。距離は非負であれば始点交差点からの距離, 負であれば終点交差点からの距離を表す。時間間隔とは累積交通量を出力する間隔。300000[msec] なら 5 分おきの通過交通量を出力する。

### 2.5.2 genCounter.txt

車両発生カウンタを設置する交差点 ID を記述している。

```

genCounter.txt
1
3
4

```

車両の発生を計測するので、端点の交差点の ID を指定しなければならない。

### 2.5.3 init.txt

グローバル変数やフラグを“変数=値”の書式で指定する。表 5 から表 12 まで、代表的な変数名と初期値を示す。コマンドライン引数での指定, init.txt での指定, 初期値の順で優先される。

表5 グローバル変数名と初期値(入出力と画面表示に関するフラグ)

変数名	説明	初期値
FLAG_VERBOSE	詳細情報を出力するか	true
FLAG_INPUT_SIGNAL	信号情報を入力するか	true
FLAG_INPUT_VEHICLE	車両情報を入力するか	true
FLAG_GEN_RAND_VEHICLE	車両発生情報が定義されていない交差点から車両を発生させるか	true
FLAG_OUTPUT_TIMELINE_D	時系列詳細データを出力するか	true (mates-calc) false (mates-sim)
FLAG_OUTPUT_TIMELINE_S	時系列統計データを出力するか	true (mates-calc) false (mates-sim)
FLAG_OUTPUT_MONITOR_D	計測機器の詳細データを出力するか	true (mates-calc) false (mates-sim)
FLAG_OUTPUT_MONITOR_S	計測機器の統計データを出力するか	true (mates-calc) false (mates-sim)
FLAG_OUTPUT_GEN_COUNTER	車両発生データを出力するか	true (mates-calc) false (mates-sim)
FLAG_OUTPUT_TRIP_INFO	車両のトリップ情報を出力するか	true (mates-calc) false (mates-sim)

表 6 グローバル変数名と初期値 (入力ファイル)

変数名	説明	初期値
GV_INIT_FILE	グローバル変数設定ファイル	<i>data_dir/init.txt</i>
MAP_POSITION_FILE	交差点座標設定ファイル	<i>data_dir/mapPosition.txt</i>
MAP_NETWORK_FILE	隣接交差点設定ファイル	<i>data_dir/network.txt</i>
TRAFFIC_CONTROL_SECTION_FILE	単路部の通行規制設定ファイル	<i>data_dir/trafficControlSection.txt</i>
SPEED_LIMIT_FILE	制限速度設定ファイル	<i>data_dir/speedLimit.txt</i>
INTERSECTION_ATTRIBUTE_DIRECTORY	交差点属性ファイル格納ディレクトリ	<i>data_dir/intersection/</i>
GENERATE_TABLE	車両発生定義ファイル	<i>data_dir/generateTable.txt</i>
DEFAULT_GENERATE_TABLE	車両発生定義ファイル (目的地ランダム)	<i>data_dir/defaultGenerateTable.txt</i>
VEHICLE_FAMILY_FILE	車種の属性定義ファイル	<i>data_dir/vehicleFamily.txt</i>
VEHICLE_ROUTE_PARAM_FILE	経路選択パラメータ設定ファイル	<i>data_dir/vehicleRoutingParam.txt</i>
DETECTOR_FILE	車両感知器定義ファイル	<i>data_dir/detector.txt</i>
GENCOUNTER_FILE	車両発生カウンタ定義ファイル	<i>data_dir/genCounter.txt</i>
SIGNAL_CONTROL_DIRECTORY	信号パラメータ格納ディレクトリ	<i>data_dir/signals/</i>
SIGNAL_CONTROL_FILE_DEFAULT	デフォルトの信号現示時間定義ファイル (拡張子-除く)	default
SIGNAL_ASPECT_FILE_DEFAULT_PREFIX	デフォルトの信号現示パターン定義ファイルの接頭辞	defaultInter
CONTROL_FILE_EXTENSION	信号現示時間定義ファイルの拡張子	.msf
ASPECT_FILE_EXTENSION	信号現示パターン定義ファイルの拡張子	.msa

※ *data\_dir* は実行時に“-d”オプションで指定した場所 (指定しない場合はカレントディレクトリ) を表す。

表 7 グローバル変数名と初期値 (出力ファイル)

変数名	説明	初期値
RESULT_TIMELINE_DIRECTORY	時系列データ出力ディレクトリ	result_dir/timeline
RESULT_IMG_DIRECTORY	画像出力ディレクトリ	result_dir/img
RESULT_INSTRUMENT_DIRECTORY	路側機による観測結果出力ディレクトリ	result_dir/inst
RESULT_DETECTOR_PREFIX	感知器詳細出力データの接頭辞	detD
RESULT_DETECTORS_PREFIX	感知器統計出力データの接頭辞	detS
RESULT_GENCOUNTER_PREFIX	車両発生カウンタ出力データの接頭辞	gen
RESULT_RUN_INFO_FILE	シミュレーション実行情報出力ファイル	result_dir/runInfo.txt
RESULT_RUN_INFO_FILE	シミュレーション実行情報出力ファイル	result_dir/runInfo.txt
RESULT_NODE_SHAPE_FILE	交差点形状出力ファイル	result_dir/nodeShape.txt
RESULT_LINK_SHAPE_FILE	単路部形状出力ファイル	result_dir/linkShape.txt
RESULT_SIGNAL_COUNT_FILE	信号総数出力ファイル	result_dir/signalCount.txt
VEHICLE_ATTRIBUTE_FILE	車両属性データ出力ファイル	result_dir/vehicleAttribute.txt
VEHICLE_TRIPFILE	車両トリップ情報出力データ	result_dir/vehicleTrip.txt
VEHICLE_COUNT_FILE	各時刻における車両総数出力データ	result_dir/vehicleCount.txt

※ result\_dir は data\_dir 直下の result ディレクトリを指す。

表 8 グローバル変数名と初期値 (道路に関する定数)

変数名	説明	初期値
RIGHT_TURN_LANE_LENGTH	右折専用レーンの標準長さ [m]	30
DEFAULT_LANE_WIDTH	標準のレーン幅 [m]	3.5
SPEED_LIMIT_SECTION	標準的な単路部での制限速度 [km/h]	60
SPEED_LIMIT_INTERSECTION	標準的な交差点での制限速度 [km/h]	60
VELOCITY_CRAWL	徐行速度 [km/h]	10
VELOCITY_AT_TURNING_RIGHT	右折時制限速度 [km/h]	40
VELOCITY_AT_TURNING_LEFT	左折時制限速度 [km/h]	40
GENERATE_VELOCITY_LIMIT	車両発生時の制限速度 [km/h], 負なら制限なし	-1
MIN_HEADWAY_AT_TURNING	右左折時の最小ヘッドウェイ [sec]	1.7
DEFAULT_TRAFFIC_VOLUME_WIDE	3 車線以上の車両発生点における発生交通量のデフォルト値 [台/h]	660
DEFAULT_TRAFFIC_VOLUME_NORMAL	2 車線の車両発生点における発生交通量のデフォルト値 [台/h]	440
DEFAULT_TRAFFIC_VOLUME_NARROW	1 車線の車両発生点における発生交通量のデフォルト値 [台/h]	125
RANDOM_OD_FACTOR	ランダムに発生させる車両の交通量の係数	1.0
INTERVAL_RENEW_LINK_TRAVEL_TIME	リンク旅行時間の更新間隔 [sec]	300



表9 グローバル変数名と初期値 (車両に関する定数)

変数名	説明	初期値
REACTION_TIME_VEHICLE	加速度制御における緩和時間 [sec]	0.74
GAP_ACCEPTANCE_VEHICLE_CROSS	交錯車両とのギャップアセプトタンス [sec]	3.0
MAX_ACCELERATION_PASSENGER	普通車の最大加速度 [m/sec <sup>2</sup> ]	3.0
MAX_DECELERATION_PASSENGER	普通車の最大減速度 [m/sec <sup>2</sup> ]	-5.0
MAX_ACCELERATION_TRUCK	大型車の最大加速度 [m/sec <sup>2</sup> ]	3.0
MAX_DECELERATION_TRUCK	大型車の最大減速度 [m/sec <sup>2</sup> ]	-5.0
ERROR_VELOCITY	車線変更時に与える横向きの速度 [km/h]	7.5
NO_OUTPUT_LENGTH_FROM_ORIGIN_NODE	発生端点から L[m] 以内の車両は出力しない	0
VEHICLE_LENGTH_PASSENGER	普通車の車長 [m]	4.400
VEHICLE_WIDTH_PASSENGER	普通車の車幅 [m]	1.830
VEHICLE_HEIGHT_PASSENGER	普通車の車高 [m]	1.315
VEHICLE_LENGTH_TRUCK	大型車の車長 [m]	8.465
VEHICLE_WIDTH_TRUCK	大型車の車幅 [m]	2.230
VEHICLE_HEIGHT_TRUCK	大型車の車高 [m]	3.420
VEHICLE_VELOCITY_HISTORY_RECORD	速度履歴を保存するか	true
VEHICLE_VELOCITY_HISTORY_SIZE	速度履歴を保存するステップ数	180
VEHICLE_VELOCITY_HISTORY_INTERVAL	速度履歴を保存するステップ間隔	10

表 10 グローバル変数名と初期値 (ビューの制御)

変数名	説明	初期値
VIS_VIEW_SIZE	ビューのサイズ	100
VIS_VIEW_CENTER_X	ビューの中心座標	0
VIS_VIEW_CENTER_Y		0
VIS_VIEW_CENTER_Z		0
VIS_VIEW_DIRECTION_X	ビューの視線方向ベクトル	0
VIS_VIEW_DIRECTION_Y		0
VIS_VIEW_DIRECTION_Z		1
VIS_VIEW_UPVECTOR_X	ビューの視線上向き方向	0
VIS_VIEW_UPVECTOR_Y		1
VIS_VIEW_UPVECTOR_Z		0

表 11 グローバル変数名と初期値 (可視化に関するフラグ)

変数名	説明	初期値
VIS_SIMPLE_MAP	シンプル描画モードで描画するか	false
VIS_VEHICLE_ID	車両 ID を表示するか	false
VIS_INTER_ID	交差点の ID を表示するか	false
VIS_LANE_ID	レーンの ID を表示するか	false
VIS_LANE_INTER	交差点内のレーンを表示するか	true
VIS_LANE_SECTION	交差点内のレーンを表示するか	true
VIS_SIGNAL	信号を表示するか	true
VIS_ROADSIDE_UNIT	感知器の設置箇所を表示するか	false
VIS_CONNECTOR_ID_MODE	コネクタ (レーンの結節点) の ID 表示方法	0 (disable)

表 12 グローバル変数名と初期値 (その他)

変数名	説明	初期値
MAX_TIME	計算対象となるシミュレーション内の時間 [msec] (mates-sim ではオフラインレンダリング版のみ有効)	3600000 (mates-calc) 60000 (mates-sim)

## 3 出力ファイル

本章では、MATES/ilex の出力ファイルを説明する。

### 3.1 概要

出力ファイルは、実行時に“-d” オプションで指定したディレクトリ (指定しない場合はカレントディレクトリ) 直下の result ディレクトリに格納される。result/img, result/inst, result/timeline の 3 つのサブディレクトリをファイル出力前に作成しておく必要がある。result/timeline 以下のディレクトリはは自動で作成される。result/img がない状態で mates-sim の WithCapturing にチェックを入れて動かすと異常終了するので注意すること。

MATES/ilex を実行して得られる出力ファイルは以下である。

- runInfo.txt
- nodeShape.txt
- linkShape.txt
- signalCount.txt
- timeline/signal/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz
- vehicleCount.txt
- vehicleAttribute.txt
- vehicleTrip.txt
- timeline/vehicle/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz
- inst/detD\*\*\*\*.txt
- inst/detS\*\*\*\*.txt
- inst/gen\*\*\*\*\*.txt

### 3.2 シミュレーション全般に関する出力ファイル

#### 3.2.1 runInfo.txt

シミュレーション実行情報を入力する。

```
runInfo.txt
1000
100
```

1 行目は総ステップ数, 2 行目は 1 ステップあたりの時間 [msec] を表す。上記の例であれば,  $1000[\text{step}] * 100[\text{msec}/\text{step}] = 100000[\text{msec}] = 100[\text{sec}]$  の計算であることを表す。

#### 3.2.2 nodeShape.txt

交差点形状を出力する。以下に書式を示す。

nodeShape.txt の書式

```

交差点総数
# 以下交差点について繰り返し
# {
    交差点 ID
    代表点 x 座標, 代表点 y 座標, 代表点 z 座標
    頂点数
    # 以下各頂点について繰り返し
    # {
        頂点 x 座標, 頂点 y 座標, 頂点 z 座標
    # }
# }

```

なお、実際には“#”で始まる行は出力されず、インデントも行われない。

### 3.2.3 linkShape.txt

単路部形状を出力する。以下に書式を示す。

linkShape.txt の書式

```

単路部総数
# 以下単路部について繰り返し
# {
    単路部 ID
    右レーン数, 左レーン数
    始点交差点 ID, 終点交差点 ID
    始点側端点の信号の有 (=1) 無 (=0), 終点側端点の信号の有 (=1) 無 (=0)
    単路部の中心点個数 (現状では 2 に固定)
    # 以下各中心点を始点交差点から順に
    # {
        x 座標, y 座標, z 座標
    # }
    単路部の右境界点個数 (現状では 2 に固定)
    # 以下各右境界点を始点交差点から順に
    # {
        x 座標, y 座標, z 座標
    # }
    単路部の左境界点個数 (現状では 2 に固定)
    # 以下各左境界点を始点交差点から順に
    # {
        x 座標, y 座標, z 座標
    # }
# }

```

なお、実際には“#”で始まる行は出力されず、インデントも行われない。

### 3.3 信号に関する出力ファイル

#### 3.3.1 signalCount.txt

信号総数を出力する。

```

signalCount.txt
5
4

```

1 行目は交差点総数, 2 行目は信号機の総数である。n 叉路の交差点には n 個の信号機が設置されているとして総数をカウントする。

#### 3.3.2 timeline/signal/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz

各時刻ステップにおける信号の状態を出力する。ディレクトリ名とファイル名に含まれる数値を連結した 10 桁の数値が時刻 [msec] を表す。zlib がインストールされていない環境では拡張子.gz は省略される。

```

timeline/signal/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz
0000000000001, 32
0000000000002, 8
0000000000003, 32
0000000000004, 8

```

左から、信号機 ID, 現示の状態 (10 進数) を表す。

このファイルにおける信号機 ID は交差点 ID ではなく、“(dst 交差点 ID)+(src 交差点 ID)” で与えられる。例えば交差点 ID:000011 から交差点 ID:000022 へ向かう車両が見るのは信号機 ID:000022000011 である。

信号機状態は、青、黄、赤、左折矢印 (←), 直進矢印 (↑), 右折矢印 (→) の 6 種について以下のように 2 進数で扱う。出力時に状態を足し合わせて 10 進数に変換する。

```

100000 : 青
010000 : 黄
001000 : 赤
000100 : 左折矢印 (←)
000010 : 直進矢印 (↑)
000001 : 右折矢印 (→)

```

例えば、青信号なら 32, 赤信号で右折矢印が出ていれば  $8+1=9$  となる。

### 3.4 車両に関する出力ファイル

#### 3.4.1 vehicleCount.txt

各時刻ステップにおける車両総数を出力する。

```
vehicleCount.txt
184400, 8, 8
184500, 9, 9
184600, 9, 9
184700, 9, 9
184800, 9, 9
184900, 10, 10
```

左から、時刻 [msec], 車両総数, 可視車両総数を表す。発生速度の車両は加減速が非現実であるという理由から、可視化や統計の対象としていない。発生点の交差点から十分に離れた車両を可視車両とし、その総数をカウントしている。車両総数には可視状態となっていない車両も含まれる。

#### 3.4.2 vehicleAttribute.txt

各車両の属性データを出力する。

```
vehicleAttribute.txt
000000, 20, 4.4, 1.83, 1.315
000001, 51, 4.4, 1.83, 1.315
```

左から、車両 ID, 車種 ID, 車長 [m], 車幅 [m], 車高 [m] を表す。車種 ID については入力ファイルの vehicleFamily.txt および generateTable.txt を参照のこと。

#### 3.4.3 vehicleTrip.txt

各車両のトリップ情報を出力する。

```
vehicleTrip.txt
000001, 195, 11700
000002, 195.173, 12800
000006, 180.353, 12800
```

左から、車両 ID, 走行距離 [m], 旅行時間 [msec] を表す。目的地に到着した車両は目的地までの走行距離および旅行時間を、シミュレーション終了時に目的地に到着できていない車両は、シミュレーション終了時までの走行距離および旅行時間を出力する。

#### 3.4.4 timeline/vehicle/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz

各時刻ステップにおける各車両の走行状態を出力する。ディレクトリ名とファイル名に含まれる数値を連結した 10 桁の数値が時刻 [msec] を表す。zlib がインストールされていない環境

では拡張子.gz は省略される.

— timeline/vehicle/{000-999}/{000-999}/{0000-9900}.txt.gz

```
000568,20,-65.4477,-1.75,0,90,0,15.2169,0.61694,NULL,000000000001,
000569,21,1.46923,-8.53077,0,315,0,6.17724,0.696618,000000,NULL,
000577,22,-15.3472,5.25,0,270,0,0,0.0209177,NULL,000000000001,
```

左から、車両 ID, 車種 ID, x 座標 [m], y 座標 [m], z 座標 [m], XY 回転角, Z 回転角, 速度 [m/s], 加速度 [m/(s<sup>2</sup>)], 交差点 ID, 単路部 ID を表す. 単路部を走行中は交差点 ID が NULL, 交差点を走行中は単路部 ID が NULL となる. XY 回転角は速度ベクトルを XY 平面上に投影した時に y 軸正の方向となす角 (0°~360°: 左回り正) で表す. Z 回転角で XY 平面となす角 (-90°~90°: 上向き正) で表す.

### 3.5 路側機による観測結果ファイル

#### 3.5.1 inst/detD\*\*\*\*.txt

\*\*\*\*には実際には感知器の ID が入る. 交通量の詳細データとして, 観測点を通過した個々の車両の情報を出力する.

— inst/detD\*\*\*\*.txt

```
#section:000000000001, isUP:0, length:-0.002, detectors:2
#time, lane, vehicle_id, vehicle_type, origin, destination, velocity
000017400,01020001,000006,22,000001,000004,0.0166667
000054400,01020001,000019,22,000001,000004,0.0166667
000176800,01030000,000051,22,000001,000004,0.0155114
```

1 行目の “isUp:0” は, 単路部 ID:000000000001 の下り方向を観測していることを表す (上り方向であれば “isUp:1”). “length:-0.002” は単路の下流端から 0.002[m] だけ上流の地点を計測していることを表す. “detectors:2” とは観測位置を横切るレーンの数を表す.

3 行目以降は, 左から通過時刻 [msec], レーン ID, 車両 ID, 出発地交差点 ID, 目的地交差点 ID, 速度 [m/msec] を表す.

#### 3.5.2 inst/detS\*\*\*\*.txt

\*\*\*\*には実際には感知器の ID が入る. 交通量の統計データとして, 指定された時間間隔ごとに通過車両台数を出力する.

inst/detS\*\*\*\*.txt

```
#section:000000000002, isUP:1, length:20
#interval:60000, detectors:2
#lane0:00039000
#lane1:00040100
#begintime, endtime, total(conv), total(simple), total_p,total_t
#volume_p, volume_t, volume0p, volume0t, volumelp, volumelt, ...
000000100, 000060000, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0
000060100, 000120000, 4, 4, 4, 0, 4, 0, 3, 0, 1, 0
000120100, 000180000, 5, 5, 5, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 0
```

書式は以下に示す. (1), (2), ...は第 1 カラム, 第 2 カラム, ...を指す.

- (1): 計測時間帯の開始時刻
  - (2): 計測時間帯の終了時刻
  - (3): 解析開始からの総交通量 (換算)=(5)+(6)\*1.7
  - (4): 解析開始からの総交通量 (台数)=(5)+(6)
  - (5): 解析開始からの小型車の総交通量 (台数)=(7) を縦に集計したもの
  - (6): 解析開始からの大型車の総交通量 (台数)=(8) を縦に集計したもの
  - (7): 計測時間帯 ((1) から (2) まで) の小型車の交通量 (台数)=(9), (11), ...の和
  - (8): 計測時間帯 ((1) から (2) まで) の大型車の交通量 (台数)=(10), (12), ...の和
  - (9): 観測リンクの 0 番目のレーン (lane0) を計測時間帯に通過した小型車の交通量 (台数)
  - (10): 観測リンクの 0 番目のレーン (lane0) を計測時間帯に通過した大型車の交通量 (台数)
- 以降, 奇数カラムに lane1, lane2, ...の小型車交通量 (台数),  
偶数カラムに lane1, lane2, ...の大型車交通量 (台数)

### 3.5.3 inst/gen\*\*\*\*\*.txt

\*\*\*\*\*には実際には交差点 ID が入る. genCounter.txt によって指定された交差点から発生した車両の情報を出力する.

inst/gen\*\*\*\*\*.txt

```
#incident section:000000000001, lanes:2
#inflow_time, time-headway, generation_time, generation_time_interval,
#lane, vehicle_id, vehicle_type, origin, destination
000019500,19500,000019500,19500,01020001,000005,22,000001,000004
000127000,107500,000127000,107500,01020001,000038,22,000001,000004
000231800,104800,000231800,104800,01030000,000077,22,000001,000004
```

左から, 流入時刻 [msec], 前の車両流入との時間間隔 [msec], 発生時刻 [msec], 前の車両発生との時間間隔 [msec], レーン ID, 車両 ID, 車種 ID, 出発地交差点 ID, 目的地交差点 ID を表す.



**注意**

車両の発生と流入は別時刻となることがある。発生時刻は乱数によって決定されるが、前の車両流入との間隔が短い場合には単路部に十分な空間がなく、新しく発生した車両を単路部に流入させることができないためである。このとき、発生した車両は流入可能となるまで発生交差点において待機する。

## 4 GUI 操作

本章では，MATES/ilex の GUI 操作について説明する．

### 4.1 メイン画面

mates-sim を実行すると，図 1 のような画面が表示される．灰色が車道，車道上の白線がレーン (車線) である．長方形が車両を表す．車体の表示色は vehicleFamily.txt で指定されたものであり，指定がなければ赤色が普通車，水色が大型車である．交差点と単路部の境界にある正方形が信号現示を表す．

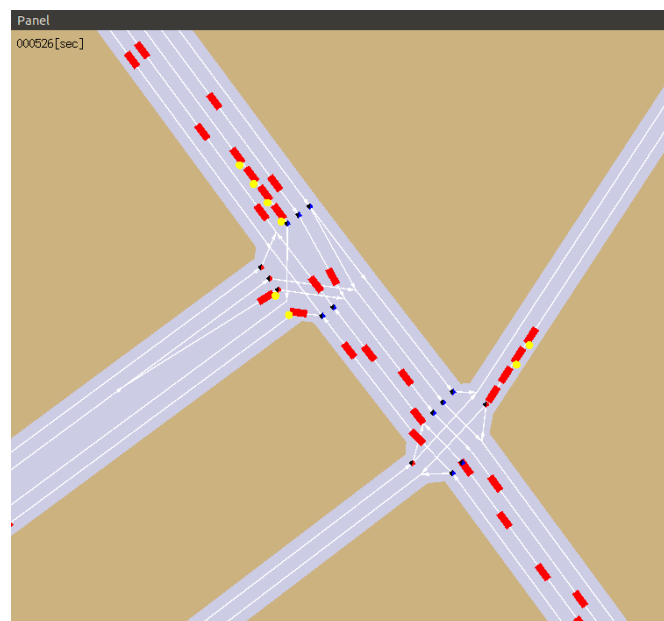


図 1 View ウィンドウ

#### 注意

mates-sim の終了はコンソールに `Ctrl-c` を入力するか，サブウィンドウの“Quit” ボタンを押す．サブウィンドウの開閉は必ず View ウィンドウの“Panel” から行う．サブウィンドウ上部の“× (閉じる)” ボタンは使用しない．

## 4.2 View Control ウィンドウ

View ウィンドウの“Panel”から“View Control”を指定すると、図2のようなView Control ウィンドウが表示される。ここで画面移動や拡大縮小を実行する。操作方法を表13に示す。

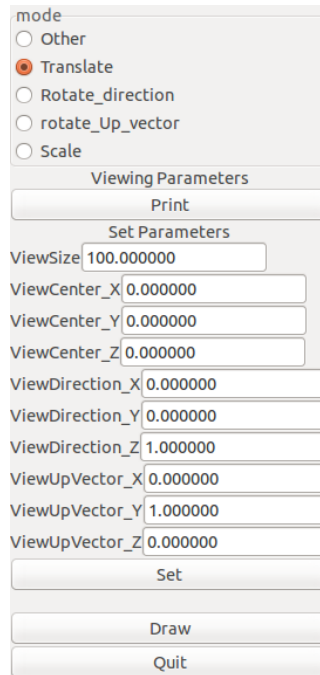


図2 View Control ウィンドウ

表13 View Control ウィンドウの操作

カテゴリ	項目	意味
mode	Other	(現在は使用しない)
	Translate	マウスドラッグで画面を平行移動する
	Rotate_direction	マウスドラッグで画面を回転する
	rotate_Up_vector	マウスドラッグで画面を回転する
Viewing Parameters	Print	ビューイングパラメータをコンソールに出力する
Set Parameters	ViewSize	ビューのサイズを入力する
	ViewCenter_X/Y/Z	ビューの中心の座標を入力する
	ViewDirection_X/Y/Z	ビューの視線方向ベクトルを入力する
	ViewUpVector_X/Y/Z	ビューの視線上向き方向を入力する
	Set	上記で設定したパラメータを反映してビューを再描画する
-	Draw	ビューを再描画する
	Quit	プログラムを終了する

### 4.3 Visualizer Control ウィンドウ

View ウィンドウの“Panel” から“Visualizer Control”を指定すると、図3のような Visualizer Control ウィンドウが表示される。ここで詳細な描画方法を指定する。操作方法を表14に示す。

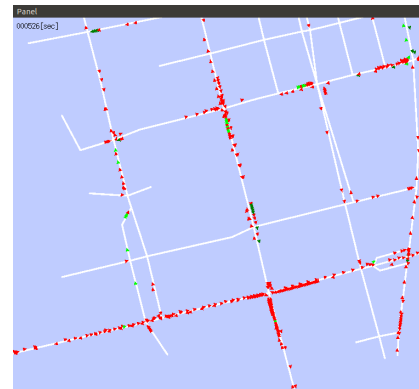
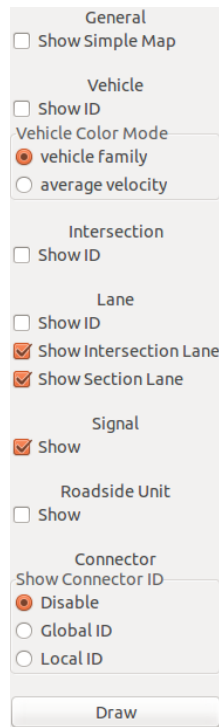


図4 シンプル描画モード

図3 Visualizer Control ウィンドウ

表14 Visualizer Control ウィンドウの操作

カテゴリ	項目	意味
General	Show Simple Map	図4のようなシンプル描画モードに切り替える
Vehicle	Show ID	車両 ID を表示する
	Vehicle Color Mode	車両の描画色を選択する
Intersection	Show ID	交差点 ID を表示する
Lane	Show ID	レーン ID を表示する
	Show Intersection Lane	交差点内のレーンを表示する
	Show Section Lane	単路部内のレーンを表示する
Signal	Show	信号現示を表示する
Roadside Unit	Show	感知器の設置箇所を表示する
Connector	Show Connector ID	コネクタ (レーンの結節点) の ID を表示する
-	Draw	上記設定を反映してビューを再描画する

#### 4.4 Simulator Control ウィンドウ

View ウィンドウの“Panel” から“Simulator Control” を指定すると、図 5 のような Simulator Control ウィンドウが表示される。ここでシミュレーションの実行を制御する。操作方法を表 15 に示す。

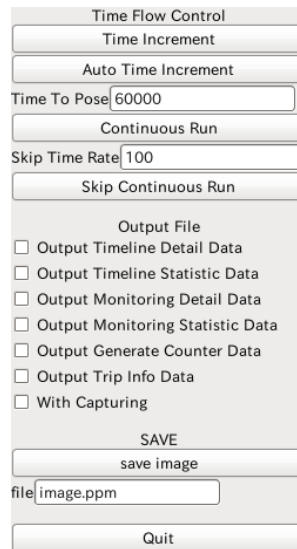


図 5 Simulator Control ウィンドウ

表 15 Simulator Control ウィンドウの操作

カテゴリ	項目	意味
Time Flow Control	Time Increment	シミュレーションを 1 ステップだけ進める
	Auto Time Increment	連続してシミュレーションを進める (再クリックで停止する)
	Time To Pose	Time To Pose で指定した時刻 [msec] までシミュレーションを進める
	Continuous Run	
	Skip Time Rate	Time To Pose で指定した時刻 [msec] までシミュレーションを進めるが、描画は Skip Time Rate で指定した間隔 [msec] で行う
	Skip Continuous Run	
Output File	Output *** Data	結果をテキストファイルに出力する
	With Capturing	result/img/以下にキャプチャ画像を出力する
SAVE	save image	カレントディレクトリに file で指定した名前の画像を出力する
	file	
—	Quit	プログラムを終了する

## 4.5 Agent Generation ウィンドウ

View ウィンドウの“Panel” から“Agent Generation”を指定すると、図 6 のような Agent Generation ウィンドウが表示される。ここでは任意のタイミングで任意の属性を持った車両を発生させられる。操作方法を表 16 に示す。

図 6 Agent Generation ウィンドウ

表 16 Agent Generation ウィンドウの操作

カテゴリ	項目	意味
Vehicle	Type ID	車種 ID を入力する
	Origin	出発地交差点 ID を入力する
	Destination	目的地交差点 ID を入力する (省略時はランダムに与えられる)
	Routing Parameters	経路探索パラメータを入力する (省略時はランダムに与えられる)
	Stop Points	経由地交差点 ID をカンマ区切りで入力する
	Manually Generate	上記の属性を持った車両を生成し、次のステップで登場させる

## 4.6 Detail Information ウィンドウ

View ウィンドウの“Panel” から“Detail Information”を指定すると、図7のような Detail Information ウィンドウが表示される。ここで車両や交差点の詳細情報を確認する。操作方法を表17に示す。

The image shows a software interface for 'Detail Information'. It is divided into two main sections: 'Vehicle' and 'Intersection'.  
 Under the 'Vehicle' section, there is a text input field labeled 'Vehicle ID', a 'Search Vehicle' button, and a 'Show Vehicle Info' button.  
 Under the 'Intersection' section, there is a text input field labeled 'Intersection ID', a 'Search Intersection' button, and a 'Show Intersection Info' button.

図7 Detail Information ウィンドウ

表17 Detail Information ウィンドウの操作

カテゴリ	項目	意味
Vehicle	Vehicle ID	車両 ID を入力する
	Search Vehicle	指定した車両を中心にして再描画する
	Show Vehicle Info	指定した車両の詳細情報をコンソールに出力する
Intersection	Intersection ID	交差点 ID を入力する
	Search Intersection	指定した交差点を中心にして再描画する
	Show Intersection Info	指定した交差点の詳細情報をコンソールに出力する

## 参考文献

- [1] ADVENTURE Project ウェブサイト. <http://adventure.sys.t.u-tokyo.ac.jp/>.



## License

MATES/ilex Version 1.0

Copyright (C) 2016 Hideki FUJII, ADVENTURE Project  
All Rights Reserved

Work by the CASSIA Project, JST CREST

Work supported by the Japan Science and Technology Agency (JST)

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software, associated documentation and/or image files ("Software"), to use, modify and/or merge the Software. The Software is strictly prohibited to use for any utilization of designing, producing and controlling any devices or equipments which might cause significant danger to human lives, bodies and properties. The Software is also prohibited to use for developing weapons and by any other military purposes. When redistributing any part of the Software in any manner, a request for permission must be sent to `mates-info @ save.sys.t.u-tokyo.ac.jp` (remove space).

The Software is provided "as is", without warranty of any kind. In no event shall the authors or copyright holders be liable for any claim, damages or other liability, whether arising from or in connection with the Software.

The fact of utilization of the Software must be explicitly mentioned in the documentation to be provided and within the comments of the user code for the use of any part of the Software provided.

This Software makes use of the following open source software packages:

### ADVENTURE\_Mates

Copyright (C) 2014-2016ADVENTURE Project  
All Rights Reserved

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software, associated documentation and/or image files ("Software"), to use, modify and/or merge the Software. The Software is strictly prohibited to use for any utilization of designing, producing and controlling any devices or equipments which might cause significant danger to human lives, bodies and properties. The Software is also prohibited to use for developing weapons and by any other military purposes. When redistributing any part of the Software in any manner, a request for permission must be sent to `adv-info @ save.sys.t.u-tokyo.ac.jp` (remove space).

The Software is provided "as is", without warranty of any kind. In no event shall the Author, the

ADVENTURE project, the University of Tokyo, be liable for any claim, damages or other liability, whether arising from or in connection with the Software.

The fact of utilization of the Software must be explicitly mentioned in the documentation to be provided and within the comments of the user code for the use of any part of the Software provided.

### Mersenne Twister

A C-program for MT19937, with initialization improved 2002/1/26.

Coded by Takuji Nishimura and Makoto Matsumoto.

Before using, initialize the state by using `init_genrand(seed)` or `init_by_array(init_key, key_length)`.

Copyright (C) 1997 - 2002, Makoto Matsumoto and Takuji Nishimura,

All rights reserved.

Copyright (C) 2005, Mutsuo Saito,

All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

1. Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.
2. Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.
3. The names of its contributors may not be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

Any feedback is very welcome.

<http://www.math.sci.hiroshima-u.ac.jp/m-mat/MT/emt.html>

email: m-mat @ math.sci.hiroshima-u.ac.jp (remove space)

### XORSHIFT-ADD(xsadd) pseudo random number generator

Copyright (c) 2014 Mutsuo Saito, Makoto Matsumoto, Manieth Corp.,  
and Hiroshima University.

All rights reserved.

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

### AutoGL - a part of "ADVENTURE\_Auto Version 0.1 (beta)"

Copyright (C) 2002 Shinobu Yoshimura, University of Tokyo,  
the Japan Society for the Promotion of Science (JSPS)

All Rights Reserved

Work by the JSPS-RFTF ADVENTURE Project (JSPS-RFTF97P01104)

Headed by Shinobu Yoshimura in University of Tokyo, Japan

Work supported by the Japan Society for the Promotion of Science (JSPS).

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software, associated documentation and/or image files ("Software"), to use, modify and/or merge the Software. However, when redistributing any part of the Software in any manner, a request for permission must be sent to `adventure @ garlic.q.t.u-tokyo.ac.jp` (remove space).

The Software is provided "as is", without warranty of any kind. In no event shall the Author, the ADVENTURE project, University of Tokyo, JSPS be liable for any claim, damages or other liability, whether arising from or in connection with the Software.

The fact of utilization of the Software must be explicitly mentioned in the documentation to be provided and within the comments of the user code for the use of any part of the Software provided.