

研究紹介

主要管制地点を母点とした ボロノイ図に基づく 航空管制のセクター形状最適化*

2017/12/4 東北大学 井上 亮

航空交通需要の増加

- ・新興国の経済発展
- ・グローバリゼーションの進展
- ・LCCの普及

などによって,世界的に航空交通需要が増加

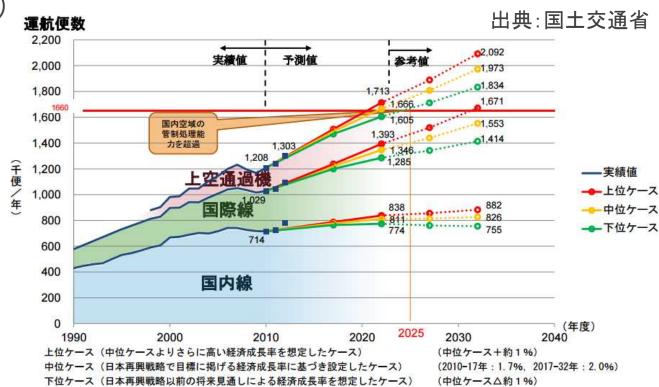
日本でも2025年に,

航空交通量が**現行の管制処理能力を超過**する見込み

(国土交通省航空局, 2013)



処理能力の拡大や 安全性の確保を 目指し 航空管制業務を 改善する必要性



需要増大に対応した航空管制業務の改善

これまで

主要空港周辺や一部空域での混雑の常態化が課題

一部空域の改善

- ●混雑空港の離発着の効率化
- ●混雑空域での セクタの形状や数の変更

今後

広範囲で混雑が発生する可能性



- <u>広域のセクター設定の</u> 最適化
- ●軌道ベースの管制

セクター設定の最適化に関する既往研究

「航跡データ」を容易に入手可能なアメリカを中心に, セクター設定の最適化手法が数多く提案

既往研究の分析アプローチ

- 1. 航跡データなどを基に**管制業務の「仕事量」を指標化**
- 2.「セクターの仕事量の最大値を最小化」 「各セクターの仕事量を平準化」などの目的関数を設定して セクター設定を最適化問題として定式化

+

効率的な管制が可能なセクターを設定するには…

- ・位置通報点や航空路の交差・合流地点などの 近傍にセクターの境界を配置しない
- ・航空機が一つのセクターに何度も出入りする可能性が生じる **複雑な形状のセクター設定を行わない**

しかし, 既往手法は,

上記のセクター境界に関する条件を明示的に考慮できない!

新たなセクター設定手法の提案

セクターの境界線の位置や形状に関する条件を 明示的に考慮しながら, 管制仕事量指標の低減を図るセクター設定手法を提案

本提案手法のアプローチ

- ・**主要管制地点**を母点とした**ボロノイ面**を 分析の最小空間単位に設定
- ・隣接ボロノイ面の組合せでセクターを構成することを 前提
- 管制仕事量指標を低減させる目的関数を設定し、 セクター形状に関する制約を満たす下で、 目的関数を改善するセクター設定を探索する.

グラフ分割による手法

(Li et al., 2009)

格子領域の分割による手法

(Yousefi & Donohue, 2004; Kulkarni et al. 2012 など)

ノード (主要管制地点を表す)に

[監視仕事量][接近・衝突回避仕事量] リンク (航空路を表す)に

[通信仕事量]を設定

空域を

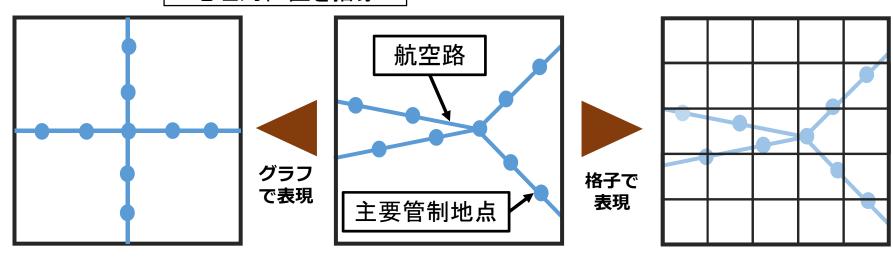
(正方・六方)**格子に分割**し 各格子に**「管制仕事量]**を設定

目的関数(例: 管制仕事量の均等化など)を

最適化する**グラフを分割を求める**

目的関数を最適化する格子の組合せを求める

地理的位置を捨象



グラフ分割による手法

(Li et al., 2009)

ノード (主要管制地点を表す)に [監視仕事量][接近・衝突回避仕事量] リンク (航空路を表す)に

[通信仕事量]を設定

目的関数(例: 管制仕事量の均等化など)を

最適化する**グラフを分割を求める**

格子領域の分割による手法

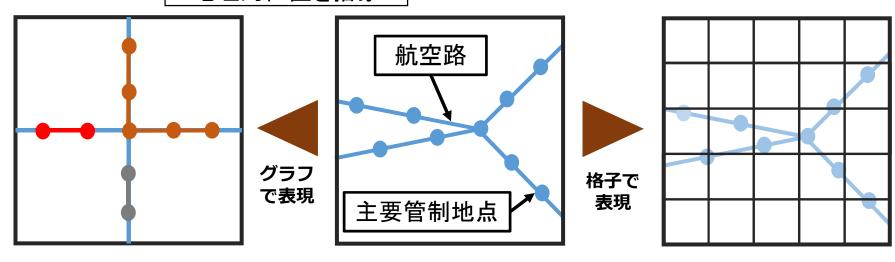
(Yousefi & Donohue, 2004; Kulkarni et al. 2012 など)

空域を

(正方・六方)**格子に分割**し 各格子に**[管制仕事量]**を設定

目的関数を最適化する 格子の組合せを求める

地理的位置を捨象



グラフ分割による手法

(Li et al., 2009)

格子領域の分割による手法

(Yousefi & Donohue, 2004; Kulkarni et al. 2012 など)

ノード (主要管制地点を表す)に [監視仕事量][接近・衝突回避仕事量] リンク (航空路を表す)に

[通信仕事量]を設定

空域を

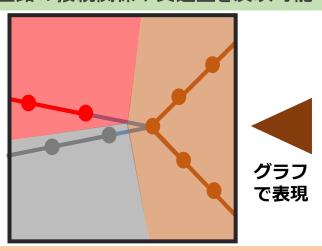
(正方・六方)**格子に分割**し 各格子に**「管制仕事量]**を設定

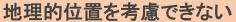
目的関数(例:管制仕事量の均等化など)を

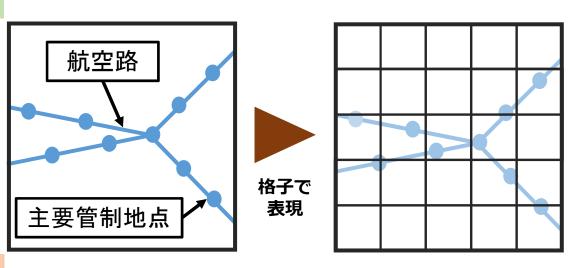
最適化する**グラフを分割を求める**

目的関数を最適化する格子の組合せを求める

航空路の接続関係や交通量を反映可能







グラフ分割による手法

(Li et al., 2009)

格子領域の分割による手法

(Yousefi & Donohue, 2004; Kulkarni et al. 2012 など)

ノード (主要管制地点を表す)に [監視仕事量][接近・衝突回避仕事量] リンク (航空路を表す)に [通信仕事量]を設定

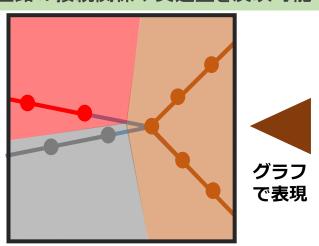
空域を

(正方・六方) **格子に分割**し 各格子に**[管制仕事量]**を設定

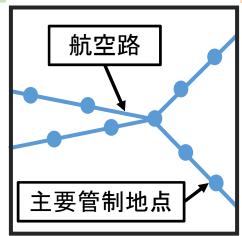
目的関数 (例:管制仕事量の均等化など) を最適化するグラフを分割を求める

目的関数を最適化する 格子の組合せを求める

航空路の接続関係や交通量を反映可能



地理的位置を考慮できない



格子で表現

航空路の接続関係を考慮できない

セクターの形状を簡単に制御可能

既往のセクター設定手法の課題

グラフ分割による手法		格子領域の分割による手法
ノード (主要管制地点を表す)に [監視仕事量][接近・衝突回避仕事量] リンク (航空路を表す)に [通信仕事量]を設定	概要	空域を (正方・六方) 格子に分割 し 各格子に [管制仕事量] を設定
目的関数を最適化するように (例: 管制仕事量の均等化など) グラフを分割		目的関数を最適化するように 格子の組み合わせを求める
	航空路ネットワーク の構造を考慮	×
×	セクター形状の 制御	

ここで, 両者の長所を組み合わせた手法を提案

航空路の接続関係やその交通量など, **航空路の構造を考慮したセクター分割**を達成するため,

航空路上の主要管制地点を母点とした<u>ボロノイ図</u>で空域を分割,

隣接<u>ボロノイ面</u>の組み合わせでセクターを設定

ボロノイ図・ボロノイ面とは?

ボロノイ図とは, 空間に配置された**どの母点への距離が一番短いか**によって 領域を分割した図.

(例)駅を母点にボロノイ図を作成

⇒ 各ボロノイ面は
最寄り駅が同じ地域を表す

各母点に対応した領域: ボロノイ面

各領域の境界線: ボロノイ辺

<ボロノイ図の性質>

ボロノイ辺は, 近傍に位置する二つの母点を結ぶ 線分の垂直二等分線.

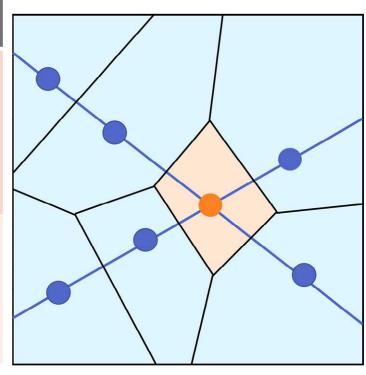
母点から最も遠い場所を表す.

母点Aが 他の母点よりも近い領域 母点A 0

主要管制地点を母点としたボロノイ図

<ポロノイ図の性質>から, 航空路の接続関係や地理的位置を考慮でき, セクター設定の最小単位と設定するのに適した領域となる

主要管制地点を母点と ボロノイ図の性質 したボロノイ図の性質 境界線は, 境界線は, 近傍の母点を結ぶ 主要管制地点から 線分の垂直二等分線 最も遠い場所に配置 近傍の母点対に対応 航空路の接続関係は、 したボロノイ面は, ボロノイ面の隣接関係の 必ずボロノイ辺を 一部として表現 共有して接する



ボロノイ図に基づくセクター設定

ボロノイ面←主要管制地点周辺の

[監視仕事量][衝突・接近回避仕事量]

ボロノイ辺←境界を越える航空機に対する[**通信仕事量**] ただし、隣接ボロノイ面が同一セクターを構成するなら0

を与え,

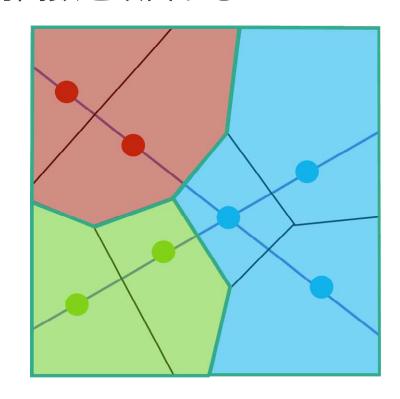
管制仕事量の最小化や平準化を図る目的関数を改善する

隣接ボロノイ面の組合せを求める 最適化問題として定式化.



- ・主要管制地点周辺に境界がない
- ・交通量の多い航空路に沿った 領域は分割されにくい

セクター設定が可能に!



管制仕事量を低減する目的関数

セクター (k=1,...,m) の管制仕事量の二乗和を最小化する, ボロノイ面の組合せを求める問題として定式化

$$\min\left(\sum_{k=1}^{m} \left(\sum_{i \in S_k} [管制仕事量]_i\right)^2\right)$$

ただし、「ボロノイ面iに関する管制仕事量」は

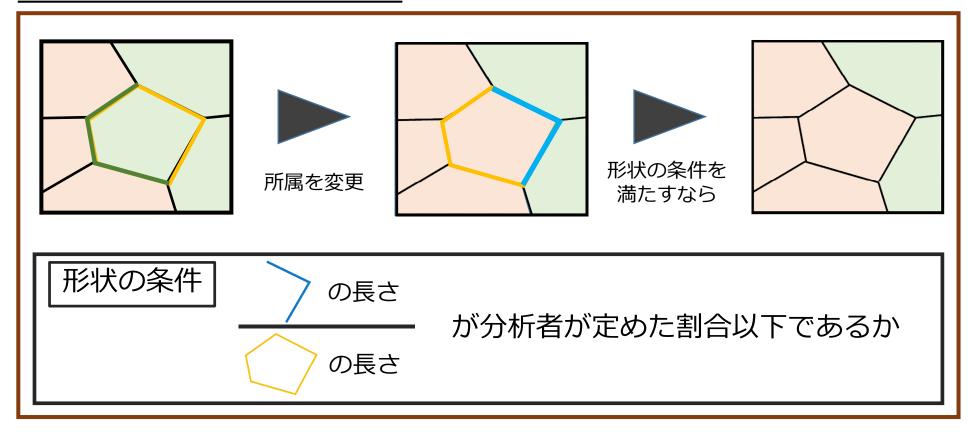
[管制]
$$_{i} = \alpha$$
[監視] $_{i} + (1 - \alpha) \left(\beta [衝突・接近回避]_{i} + (1 - \beta) \sum_{j=1}^{n} \delta_{ij} [通信]_{ij} \right)$

$$0 \le \alpha, \beta \le 1$$
 α, β : 各仕事量指標の重み係数

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1 \ (\vec{\pi} \text{ DJ} / \vec{\text{T}} \vec{\text{D}}_{i,j} \vec$$

この組合せ最適化問題を,<u>焼き鈍し法</u>で解く. その際に,セクター形状が著しく複雑にならないよう条件を設定

セクター形状の制御



焼き鈍し法の計算過程で,周長を基準にセクター形状の変更に制約を課し,複雑な形状になることを防ぐ

課題 制約を設定 ⇒ 大域的な最適解に近づくことは不可能. ただし、初期値として与えたセクター設定の近くで、 目的関数値を改善するセクター設定を探すことは可能.

提案手法のまとめ

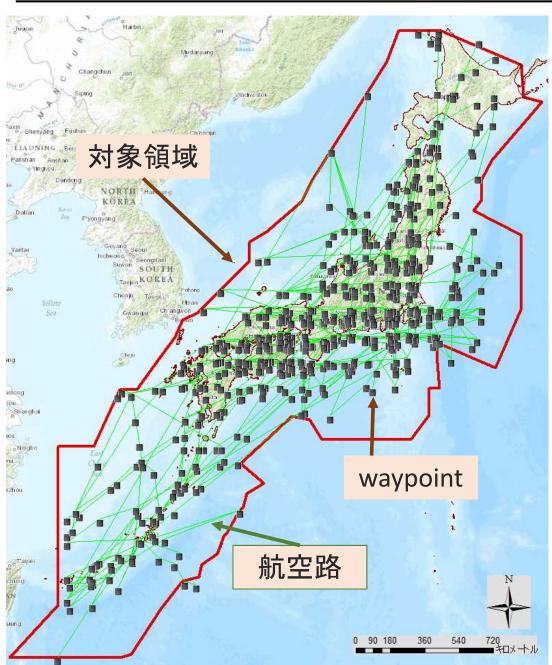
ポイント

- ・主要管制地点を母点としたボロノイ図を作成し, ボロノイ面をセクター設定の最小単位に設定
- ・管制仕事量を低減するセクター設定を求める問題を ボロノイ面の組合せ最適化問題として定式化
- ・組合せ最適化問題を解く過程で, セクター形状に関する制約を考慮

利点

- 主要管制地点の近傍にセクター境界が配置されない
- ・ 航空路の地理的配置・接続関係や航空路上の交通量を 考慮したセクター設定が可能
- 焼き鈍し法による探索過程で,セクター形状を制御することが比較的容易

日本の空域への適用対象領域と母点設定



<対象領域>

洋上を除く福岡FIR内 各管制部管轄の 14,000ft以上の空域

<ボロノイ図の母点の設定>

RNAV航空路上のWaypoint

657点

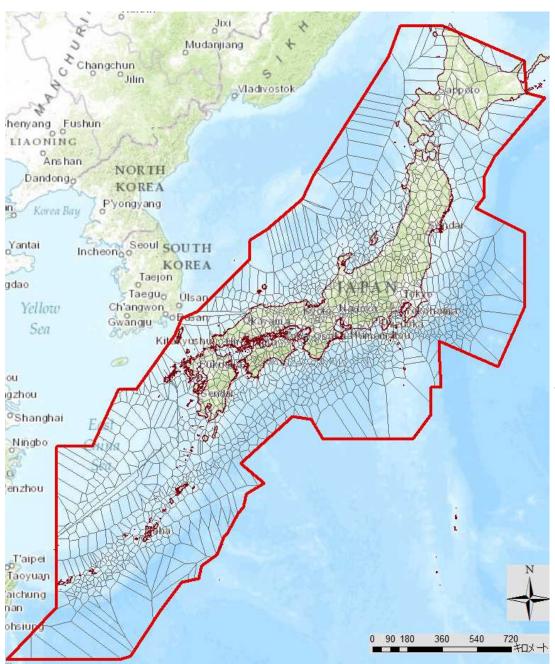
+

航空路上の点間距離が50nm以上の場合,その中点に母点を追加(ボロノイ面のサイズが大きく異なるため)

1,310点

計1,967点

日本の空域への適用対象領域と母点設定



<対象領域>

洋上を除く福岡FIR内 各管制部管轄の 14,000ft以上の空域.

<ポロノイ図の母点の設定>

RNAV航空路上のWaypoint

657点

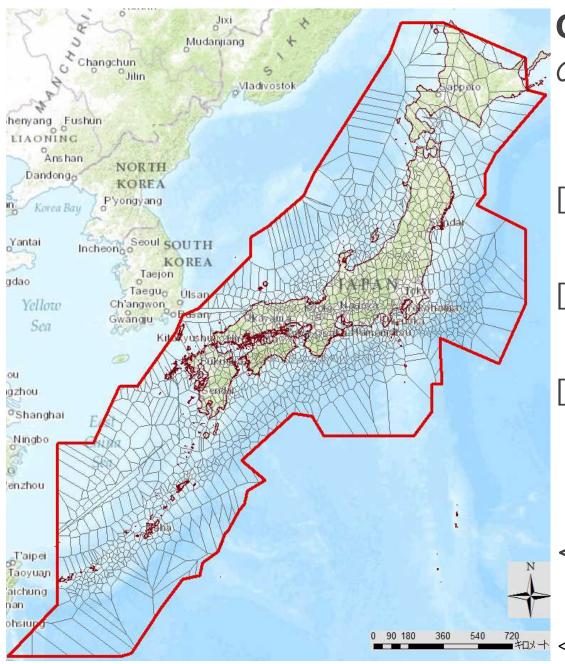
+

航空路上の点間距離が50nm以上の場合,その中点に母点を追加(ボロノイ面のサイズが大きく異なるため)

1,310点

計1,967点

日本の空域への適用管制仕事量指標の設定



CARATS Open Data

の航跡データを用いて設定.



[監視仕事量]

ボロノイ面内の平均航空機数

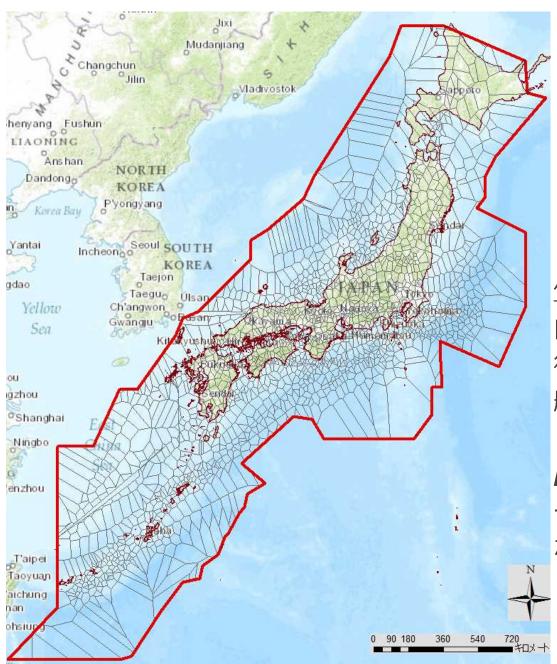
[衝突・接近回避仕事量] 予想針路上での航空機の接近回数

[通信仕事量]

セクター境界線を越える機数

<対象時間帯> 9~21時

日本の空域への適用を制仕事量指標の設定



[管制]_i = α [監視]_i + $(1-\alpha)$ $\begin{pmatrix} \boldsymbol{\beta} [衝突 \cdot 接近回避]_i + \\ (1-\boldsymbol{\beta}) \sum_{j=1}^n \delta_{ij} [通信]_{ij} \end{pmatrix}$

 $0 \le \alpha, \beta \le 1$ α, β : 各仕事量指標の重み係数

仕事量指標間の重み設定

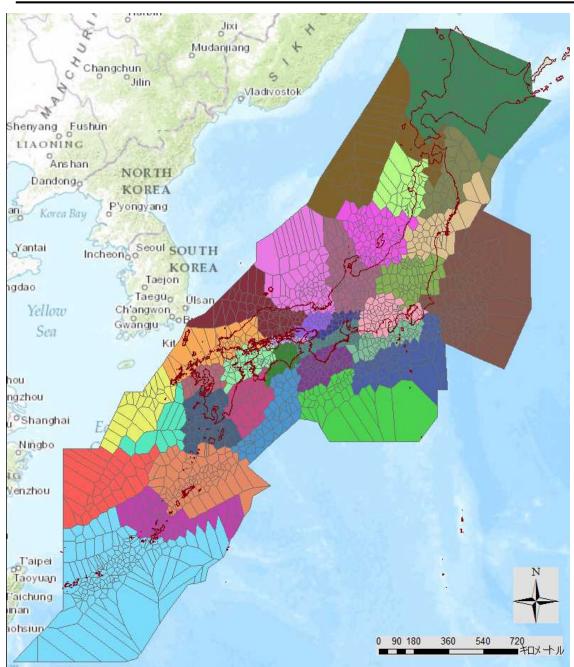
Eurocontrol (2000)によると, 衝突・接近回避に約84秒, 航空機の引継ぎに約60秒要する とされていることから, $\beta = 0.58$ と設定.

一方,監視仕事量に適切な指標がないため, $\alpha = 0.5$ と設定.

(感度分析を実施したが 結果に大きな変化なし)

720 ■ ★ロメト <背景地図出典> ESRI

日本の空域への適用 セクター初期設定



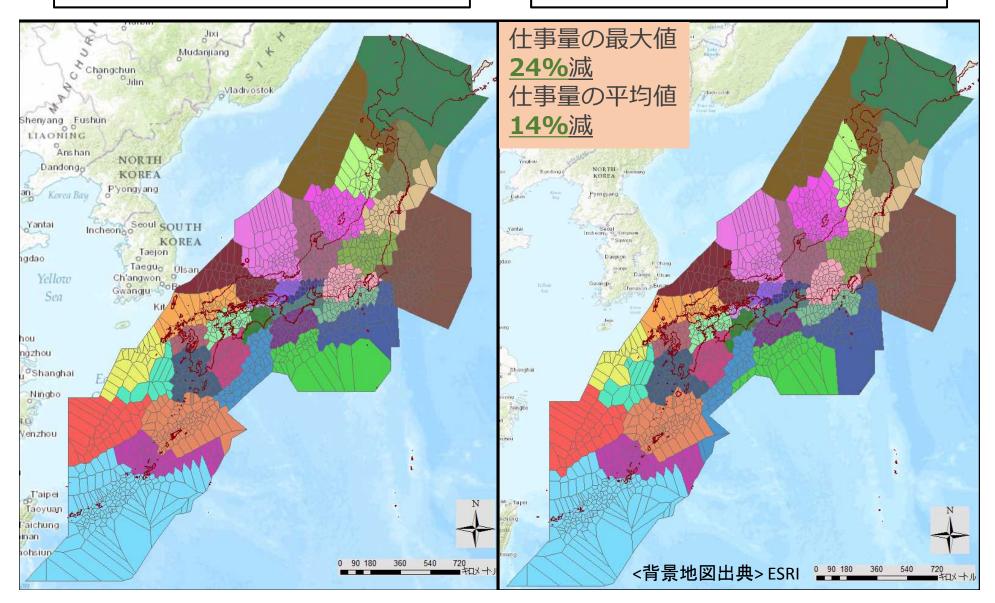
現行セクターに従い ボロノイ面の組合せに 関する初期設定を実施.

本適用では, 高高度のセクター設定を対象. 最も高い高度でのセクターを 下に初期設定を行った. (33セクター)

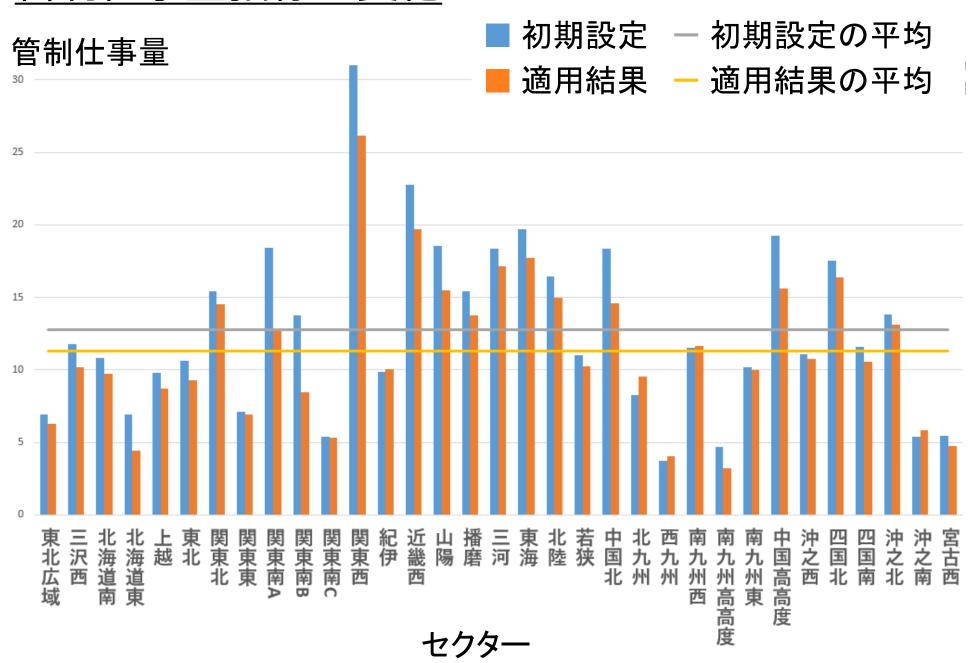
この初期設定から ボロノイ面の組み替えを行い 管制仕事量の低減を図る

現行セクター (初期設定)

手法適用後



管制仕事量指標の変化



提案手法のまとめ と 展開の可能性

管制仕事量指標を軽減するセクター設定方法を提案

アプローチ

- ✓ 航空路の主要管制地点に基づくボロノイ分割
- ✓ セクター形状に関する制約下で、ボロノイ面の組合せ最適化問題を解く

特徴

提案手法は,地点・エリア・ルートに設定した**管制仕事量**を基に, (仕事量の大きさなど)**目的関数値**を改善するセクターを探索する手法.

展開の可能性

適用例では, 航**跡データ**を用いて, 簡易的に**管制仕事量**を設定したが, 「地点・エリア・ルートに対するより精緻な(管制官の生体情報?)仕事量評価」「将来交通量シナリオ下での航空管制シミュレーションによる仕事量評価」などが得られれば,

それに対応した "現行のセクター設定に近い" が, 仕事量を軽減できる セクター形状を設計可能

⇒ 例えば,時間帯別の混雑度に応じた動的なセクタ形状設定, などへ応用可能か?