Ò M ² \$ v • → Ë m É ¿ Ä ë " « w 7 & Ï

1 xaŠt

$$\langle \dot{u} | \rangle$$
 $\hat{u} \dot{E}_i \ddot{A} \ddot{e}_i^* «wl Uç"Ól | $\dot{A} æ$ " \ddot{I} wr j') ¬ Rb "TrOTx|Õå
w $\dot{u} \dot{A} \dot{o} pK$ "} Y [1] $px|$ { $3\ddot{i} «pw7$ &
 $\ddot{I} x \dot{A} æ$ " $\ddot{I} U7 \& q^{-1} |^{3} \ddot{i} «pw7$ &
 $\ddot{I} x \dot{c}^* \acute{OI} U7 \& q^{-0} M$ "} $h Y$ [2] $px|^{4} qMO^{1*}\mu U$ 1:t{ $^{-0} M^*$?°É; \ddot{A}
 $\ddot{e}^* «tmMo|? w "t'lo \dot{A} æ$ " $\ddot{I} qç$ "
 $\acute{OI} w7 \& SMU \neg R^{-0} M^* q \langle \cdot^{-0} M^*$ }
 $\Upsilon qO| \acute{u} (v w^{1*} \mu q^{3} \ddot{i} «U { $^{-0} M^*$ }
 $\Upsilon T qO| \acute{u} (v w^{1*} \mu q^{3} \ddot{i} «U { $^{-0} M$
 $sM \hat{O} \dot{u} | ç" \acute{OI} q \dot{A} æ$ " $\ddot{I} rj'$ "wU
 $\acute{E}_i \ddot{A} \ddot{e}^* «q` 07 \& TrOTtmMox°i \dot{I}'$
TtsloMsM}
 $f \langle p \check{S} Z \in px | \acute{u} (v \acute{E}_i \ddot{A} \ddot{e}^* « í w ¶ ow:$
 $U^{1*} \mu ts$ " $^* O \dot{u} t^{-} :) po | 7 \& s \acute{E}_i \ddot{A}$
 $\ddot{e}^* «\ddot{I} \rangle \dot{I}' T t b$ " . $\acute{e} .$ $\$tx \dot{u} \acute{E}_i \ddot{A} \ddot{e}^*$
 $«tSMo| fw \ddot{I} \rangle \ddot{A} n Z^* \mu \ddot{A} :$ ([3]) \rangle
; $Mo ¤ \hat{E}^* \dot{A} U^* \mu ts$ " $^* O \dot{u} w7 \& \acute{E}_i \ddot{A}$
 $\ddot{e}^* « \langle \tilde{S}^* ... \rangle t7 \& I U | \grave{A} æ$ " $\ddot{I} ts$ "
 $T | ç" \acute{OI} ts "Tt £ eb$ "$$$

2 ÞÃç

ŠZ€px|K"°:w¹"µT'fw ¶ow: tv.>á•Í ÓÉ;Äë"«>ßQ"}v.> ùb"¤:>Ê"Å m(m=0;:::;N 1)|¤•:> A•&Ï>¤;´q`|¤¤;´x ª wĺ Óp K"qb"}‡h|Ê"Å m qn > msYĺ Ów R > r_{mn} |Õ^> L_{mn} |v"> J_{mn} qb"} ¤Ê"ÅtxŽT'vÖqvZUK"| I_m >Ê"Å m T'wvZqb" (I_m < 0 s'vÖ)}v•w-T'|

$$J_{mn} = I_m$$
(1)

URqb"}¹"µqs":px I = N 1|fw w³ï «qs":px I = 1 pK"}[‡]hÙë¶ âv>> b"q|v"xy—)tz «`|

$$J_{mn} = \frac{D_{mn}}{L_{mn}} (P_m - P_n)$$
(2)

URqb"}\\p D_{mn} xr_{mn} w4Đtz«`|¤; ´mn w;‹QwGV^qb"} ĺw'Os⁻µÄ :›‹Öb"}

$$H = E + V = \frac{X}{m;n>m} \frac{L_{mn} \int_{mn}^{2}}{r_{mn}^{4}} + \frac{X}{m;n>m} L_{mn} r_{mn} (3)$$

E x¤Éç^a",³ppv.›vbhŠtžAs⁻µ Ä|V xÉ;Äë"«›¡Ëb"⁻µÄpK"|Ê" ÅqÊ"Å›msYÍ Ów.uU Xs•ys", rGVXs"} xYwî:pK" V wE t0b"O

 $\hat{\ } > b": \} = 1; 2 w \hat{\ } | V_q \underbrace{x f \bullet g \bullet |^{-} \varnothing}_{k_{2K}}$ $u |. ut0 b" \} \ddagger h | \int_{mn}^{m} = \frac{1}{N} \underbrace{P}_{k_{2K}} J_{mn}^{2} \overset{(k)}{}$ $q \hat{\ } | J_{mn}^{(k)} x \hat{E} " \mathring{A} k U 1 " \mu w \hat{\ } w \hat{E} " \mathring{A} m T' \\
 \hat{E} " \mathring{A} n \bullet w v " | K x 1 " \mu ts " ~" \hat{E} " \mathring{A} w B \\
 \dot{u} q b" (K = f0; ...; N 1g) \} \ddot{U} (3) `" C 2 M \\
 \ddot{U} \rangle \{\check{S} | \underline{r}_{mn} = 0 \rightarrow r X q | 7 \& s \land$

$$r_{mn} = -\frac{4}{3} \int_{mn}^{2} dt$$
 (4)

)

$$U \{ \ddagger " \} \ddot{U} \quad (4) \rightarrow \ddot{U} \quad (3) \ t \ E \ \ddot{O} \ b " q$$

$$H = \frac{4}{4+} - \frac{4}{4} - \frac{4}{4+} + \frac{4}{4} - \frac{4}{4+} - \frac{4}{4+} - \frac{4}{4} - \frac{4}{4+} - \frac{4}$$

3 : < - ‰ A L

ŠZ€px 3 ″wÉ¿Äë"«›-;`h (\$1)} PÃç (A) xËs%~⁻ Ï pK"| %wÕ^>
I|s%wÕ^> %w pK" l q`h} < 1
wÌ|s%'" %wMUÕX| > 1 wÌ| %' "s% w M U Õ M Ë s% ~ ⁻ q s"} = 1 w Ì Y ~[−]qs"}ÞÃç (B)xĺt Nx(3 N)w Ê"Å`sít,hY N[–] ÏpK"}ÞÃ ç(C) x 7 Ê"ÅÏ p|Yá⁻ w ce¤tÊ"Å ^ 1 m "`hl pK"} \•' 3 "wÉ¿Äë"«ÞÃçt0`o:‹-‰›ælh}é.\$tx|‡c| (i)É¿Äë"«w¤ \dot{r}_{mn} →)Q"}Ít (ii) Ü(1) q (2) [→] [°]¢µ± ¼çO[→]; MorX\qpv" J_{mn} .) {Šh™| (iii) Ü(4) pfwv"t0b"7&s ^r_{mn} →{Š"}Žñ| r_{mn} U) b"‡p (iii) → "&b}) ‹UÁt7&É¿Äë"«pK (ii) q "q84^•"}

3.2 Ës%~[−] Ï w:<-‰

ÞÃç (A) tmMo:‹-‰>æM|rw'OsÏ U7&TtmMoU|b"}ßQ~"Ï x|~% 全て繋いだループ構造,等辺のうち一辺を切断したツ リー構造,底辺を切断したツリー構造の全部で3種類 である.

数値計算の結果は図2のようになった.縦軸はコス ト関数 H にある μ , 横軸は二等辺三角形の底辺の長さ に対する等辺の長さ β である.実線は $\beta > 1$ の時は 二等辺三角形の等辺のうち一辺を切断したツリー構造 とループ構造, $\beta < 1$ の時は二等辺三角形の底辺を切 断したツリー構造とループ構造のコストの大きさ H^* が同じ時の μ の値を示している.点線は $\beta = 1$ で,等 辺と底辺の長さが逆転する境目を示す.実線と点線で 区切られた 4 つの領域にそれぞれ示してある二等辺三 角形構造は,その領域での最適構造である. μ が大き ければ大きいほどループ構造が最適だということが分 かる.



図 2: パラメータ μ β 空間における二等辺三角形構 造の最適構造

3.3 正 N 角形構造の数値計算

モデル(B)について数値計算を行い,どのような構 造が最適かについて検討する.計算を簡単にするため, 最も近い隣合うノード同士のみを直線で繋ぐ場合を考 える.したがって考え得る構造は,正 N 角形の一辺を 切断したツリー構造と全てのエッジを結んだ正 N 角 形のループ構造の2つである.

数値計算の結果は図3のようになった.図3aは縦軸がコストの大きさ H*,横軸がコスト関数 H にある µ である.紫の実線はツリー構造のコストの大きさを示し ている.図3bは縦軸がコスト関数 H にある µ,横軸 が何角形か決める N である.実線は正 N 角形構造の ツリー構造とループ構造のコストの大きさ H* が同じ 時のµの値を示している.実線で区切られた2つの領 域にそれぞれ示してある構造は,その領域での最適構 造である.µが大きければ大きいほど,ノード数 N が 大きいほどループ構造が最適だということが分かる.

3.4 7ノード構造の数値計算

モデル (C) について数値計算を行い, どのような構 造が最適かについて検討する.7ノード構造はエッジ が12本あり,エッジの繋ぎ方は2¹²通り存在する.こ のため全構造に対してコストの大きさ*H**を調べるの は困難なので,最適構造になるのではないかと考え得 る構造を5つに絞った (図 4).

数値計算の結果は図5のようになった.縦軸がコストの大きさ H*,横軸がコスト関数 H にある µ である. 5 本の実線はそれぞれの構造のコストの大きさ H* を



(a) 2 種類の正六角形構造に
 (b) パラメータ μ-N 空間に
 おける H* の μ 依存性
 おける正 N 角形の最適構造

図 3: 正 N 角形構造に対する数値計算結果



図 4: 考え得る7ノード構造

示している. 全体的に μ が大きくなるにつれてエッジ を多く繋いだ構造, すなわちループ構造が最適になる ことが分かった.



図 5:5 種類の7ノード構造における H* の µ 依存性

4 まとめと今後の課題

先行研究では固定ソース,固定シンク,変動シンクそ れぞれの場合でツリー構造とループ構造どちらが最適 かどうかについて調べられた.そこで本研究ではソー スが可変な場合について調べたところ,構造はαに は依存しないが,μによって最適構造がループ構造と ツリー構造に異なることが分かった.今後は数値計算 を用いて他のネットワーク構造についてや,現存する 様々なネットワークに適応するコスト関数も検討して いきたい.

参考文献

- Dan Hu and David Cai. Adaptation and optimization of biological transport networks. *Physical review letters*, Vol. 111, No. 13, p. 138701, 2013.
- [2] Eleni Katifori, Gergely J Szolţisi, and Marcelo O Magnasco. Damage and uctuations induce loops in optimal transport networks. *Physical Review Letters*, Vol. 104, No. 4, p. 048704, 2010.
- [3] 中西智美. ロバストな輸送ネットワークの自己組織化モデル. 修士論文, お茶の水女子大学, 2018.