

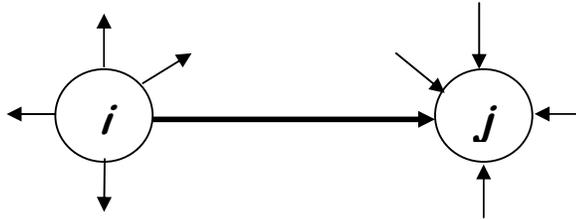
## V. DISTRIBUSI PERJALANAN

### 5.1. PENDAHULUAN

Trip distribution adalah suatu tahapan yang mendistribusikan berapa jumlah pergerakan yang menuju dan berasal dari suatu zona.

Pada tahapan ini yang diperhitungkan adalah :

1. Sistem kegiatan (Land use)
2. Sistem jaringan (Aksesibilitas)



Trip distribution merepresentasikan jumlah perjalanan dari zona asal  $i$  ke zona tujuan  $j$ , biasanya ditulis dalam bentuk Matriks Asal Tujuan (MAT), dengan array 2 dimensi.

Tabel Bentuk Umum Matriks Asal Tujuan

| $i \backslash j$ | 1        | 2        | 3        | ..... | $z$      | $\sum_j T_{ij}$    |
|------------------|----------|----------|----------|-------|----------|--------------------|
| 1                | $T_{11}$ | $T_{12}$ | $T_{13}$ | ..... | $T_{1z}$ | $O_1$              |
| 2                | $T_{21}$ | $T_{22}$ | $T_{23}$ | ..... | $T_{2z}$ | $O_2$              |
| 3                | $T_{31}$ | $T_{32}$ | $T_{33}$ | ..... | $T_{3z}$ | $O_3$              |
| .                | .        | .        | .        |       |          | .                  |
| .                | .        | .        | .        |       |          | .                  |
| $z$              | $T_{z1}$ | $T_{z2}$ | $T_{z3}$ | ..... | $T_{zz}$ | $O_z$              |
| $\sum_i T_{ij}$  | $D_1$    | $D_2$    | $D_3$    | ..... | $D_z$    | $\sum_{ij} T_{ij}$ |

Baris : menunjukkan jumlah perjalanan yang berasal dari zona  $i$

Kolom : menunjukkan jumlah perjalanan yang menuju ke zona  $j$

- Tij : Jumlah perjalanan dari zona *i* ke zona *j*
- Oi : Jumlah perjalanan yang berasal dari zona *i*
- Dj : Jumlah perjalanan yang menuju zona *j*

Selain ditulis dalam bentuk matriks, trip distribution dapat pula ditulis dalam bentuk Garis Keinginan / *Desire Line*.

#### METODA TRIP DISTRIBUTION

1. Metoda Faktor Pertumbuhan (Growth Factor)  
Pergerakan di masa mendatang adalah pertumbuhan dari pergerakan pada masa sekarang.
2. Metoda Sintetis (Synthetic Method)  
Pada metoda ini sudah mulai mempertimbangkan bukan saja faktor pertumbuhan tetapi juga mempertimbangkan faktor aksesibilitas.

### 5.2. METODA FAKTOR PERTUMBUHAN

Bentuk umum :

$$T_{ij} = t_{ij} \cdot E$$

- Dimana :  $T_{ij}$  = perjalanan mendatang (future) dari *i* ke *j*  
 $t_{ij}$  = perjalanan saat ini (base year) dari *i* ke *j*  
 $E$  = faktor pertumbuhan (Growth Factor)

Jenis model faktor pertumbuhan

1. Model Uniform / Seragam
2. Model Average
3. Model Fratar
4. Model Detroit
5. Model Furness

#### 5.2.1. Model Uniform

Bentuk umum :  $T_{ij} = t_{ij} \cdot E$

dimana :  $T_{ij}$  = total pergerakan pada masa mendatang dalam daerah studi dari zona asal *i* ke zona tujuan *j*

$t_{ij}$  = total pergerakan pada masa sekarang di daerah studi dari zona asal *i* ke zona tujuan *j*

$$E = \frac{T}{t} = \text{faktor pertumbuhan}$$

Asumsi dasar model uniform

1. Semua daerah dianggap mempunyai tingkat bangkitan atau tarikan yang seragam
2. Total bangkitan = total tarikan

Kelemahan model uniform

1. Tidak dapat dipakai pada daerah yang tingkat pertumbuhannya tidak merata
2. Tidak cocok dipakai di Indonesia karena tingkat pertumbuhan daerah-daerah di Indonesia tidak merata
3. Tidak mempertimbangkan aksesibilitas tapi hanya dipengaruhi oleh faktor pertumbuhan yang disebabkan oleh perubahan land use
4. Model ini tidak cocok digunakan untuk perencanaan jangka panjang karena dalam jangka panjang tidak dapat dijamin bahwa tidak ada perubahan aksesibilitas

### 5.2.2. Model Average / Rata-rata

Persamaan model :  $T_{ij} = t_{ij} \cdot \frac{E_i + E_j}{2}$

dari bentuk model dapat dilihat bahwa perbedaan tingkat pertumbuhan pada setiap daerah dinetralisir dengan cara dibuat nilai rata-rata.

Dengan data eksisting trip di atas, jika dikerjakan dengan model ini akan diperoleh:

|     | 1     | 2     | 3     | 4     | oi    | Oi' | Ei    |
|-----|-------|-------|-------|-------|-------|-----|-------|
| 1   | 30    | 20    | 20    | 75    | 145   | 200 | 1,379 |
| 2   | 30    | 45    | 90    | 22,5  | 187,5 | 150 | 0,80  |
| 3   | 37,5  | 105   | 105   | 50    | 297,5 | 300 | 1,008 |
| 4   | 20    | 75    | 30    | 45    | 170   | 150 | 0,882 |
| dj  | 117,5 | 245   | 245   | 192,5 | 800   |     |       |
| Dj' | 100   | 300   | 300   | 100   |       | 800 |       |
| Ej  | 0,851 | 1,224 | 1,224 | 0,519 |       |     | 1     |

Kemudian dicari / dilakukan iterasi ke-2 dst. hingga diperoleh  $E_i^n \sim 1$  dan  $E_j^n \sim 1$

Contoh iterasi ke-2 : -

$$T_{11} = 30 \times \left[ \frac{1,379 + 0,851}{2} \right] = 33,45 \text{ dst.}$$

| i \ j            | 1   | 2   | 3   | 4   | o <sub>i</sub> | O <sub>i</sub> ' | E <sub>i</sub> |
|------------------|-----|-----|-----|-----|----------------|------------------|----------------|
| 1                | 20  | 10  | 10  | 60  | 100            | 200              | 2              |
| 2                | 30  | 30  | 60  | 30  | 150            | 150              | 1              |
| 3                | 30  | 60  | 60  | 50  | 200            | 300              | 1,5            |
| 4                | 20  | 50  | 20  | 60  | 150            | 150              | 1              |
| d <sub>j</sub>   | 100 | 150 | 150 | 200 | 600            |                  |                |
| D <sub>j</sub> ' | 100 | 300 | 300 | 100 |                | 800              |                |
| E <sub>j</sub>   | 1   | 2   | 2   | 0,5 |                |                  | 8/6            |

$t_{ij}$  = eksisting trip ( $t_{ij}$ ), diperoleh dari survei

$E_i$  = tingkat pertumbuhan bangkitan

$E_j$  = tingkat pertumbuhan tarikan

Hasil :

1.  $o_i$  model = 100 ;  $O_i'$  expected = 200 dibawah perkiraan  
berarti : model < expected → under estimate
2.  $d_1$  model = 100 ;  $D_j'$  expected = 100  
berarti : model = expected  
tapi  $d_4$  model = 200;  $D_4$  expected = 100  
berarti : model > expected → over estimate

### 5.2.3. Model Fratar

Model ini mencoba mengatasi masalah sebelumnya dengan cara:

1. Trip distribusi dari suatu zona pada masa mendatang proporsional dengan trip distribusi pada masa sekarang
2. Trip distribusi tersebut dimodifikasi dengan growth factor dari zona ke mana pergerakan tersebut berakhir
3. pengaruh lokasi zona diperhitungkan

$$\text{Bentuk model : } T_{ij} = t_{ij} \cdot E_i \cdot E_j \cdot \frac{(L_i + L_j)}{2}$$

$L_i, L_j$  = efek dari lokasi

Model ini jarang digunakan karena iterasinya rumit

#### 5.2.4. Model Detroit

Bentuk model :  $T_{ij} = t_{ij} \cdot E_i \cdot E_j / E$

dimana, E = faktor pertumbuhan total

#### 5.2.5. Model Furness

Bentuk model :  $T_{ij} = t_{ij} \cdot E_i$

Pada metode ini : 1. Iterasi lebih sedikit

2. satu set 1 perkalian

Iterasi dilakukan pada :

1. Baris dulu, kemudian diperiksa  $E_i \sim 1$  ;  $E_j \sim 1$

2. Kolom, kemudian periksa  $E_i \sim 1$  ;  $E_j \sim 1$

Iterasi diteruskan berganti-ganti antara  $E_i$  dan  $E_j$  sampai diperoleh  $E_i \sim 1$  dan  $E_j \sim 1$

Keuntungan model Furness:

1. Hanya memerlukan data eksisting trip ditambah dengan perkiraan pertumbuhan zona di masa mendatang
2. Hanya diperlukan iterasi sederhana untuk menghasilkan produk yang balance

Kerugian model Furness:

1. Relatif mahal untuk mendapatkan data eksisting
2. Batas zona harus konstan, sehingga tidak ada zona baru pada masa mendatang
3. Tidak dapat digunakan untuk daerah dengan tingkat pertumbuhan pesat
4. Tidak memperhitungkan tingkat aksesibilitas
5. Tidak memperhitungkan transport impedance (time distance, cost antarzona)

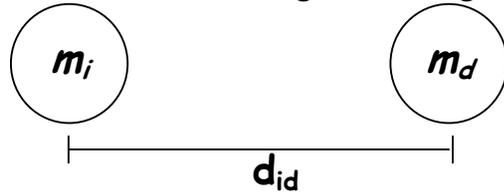
### 5.3. METODE SINTETIS

Model sintetis yang biasa dipakai adalah:

1. Model Gravity
2. Model Intervening- opportunity
3. Model Gravity-Oppurtunity

### 5.3.1. Model Gravity

Model ini dikembangkan analog dengan Hukum Gravitasi Newton



$$F_{id} \sim \frac{m_i \cdot m_d}{d_{id}^2} \quad \rightarrow \quad \text{pertidaksamaan}$$

$$F_{id} = G \cdot \frac{m_i \cdot m_d}{d_{id}^2} \quad \rightarrow \quad \text{persamaan, dengan } G = \text{faktor penyeimbang}$$

Gaya tarik menarik antara 2 benda dipengaruhi oleh massa 2 benda tersebut serta jarak keduanya.

Dalam konteks transport:

Perjalanan antara 2 zona dipengaruhi oleh karakteristik trip generation ( $O_i$  dan  $D_d$ ) dan aksesibilitas ke zona tersebut (jarak, biaya, waktu)

$O_i$  dan  $D_d$ , diidentikkan dengan massa benda 1 dan 2

Aksesibilitas, diidentikkan dengan jarak dua benda tersebut.

Aksesibilitas dinyatakan (dalam konteks ini) sebagai  $f(c_{id})$ . Sedang  $c_{id}$  adalah deterrence function yaitu fungsi dari (jarak, biaya, waktu)

$$T_{id} \sim \underline{O_i} \cdot D_d \cdot f(c_{id})$$

Sehingga bentuk umum model Gravity adalah:

$$T_{id} = A_i \cdot O_i \cdot B_d \cdot D_d \cdot f(c_{id})$$

$O_i, D_d$  = trip generation

$A_i, B_d$  = faktor penyeimbang/balancing factor

$f(c_{id})$  = fungsi faktor penghambat/transport impedance /deterrence factor

3 jenis Deterrence Factor:

1. Model negatif eksponential :  $f(c_{id}) = e^{-\beta C_{id}}$

2. Fungsi Power :  $f(c_{id}) = c_{id}^{-\alpha}$   
 3. Fungsi Tanner :  $f(c_{id}) = c_{id}^{\alpha} \cdot e^{-\beta C_{id}}$

Jenis Model Gravity:

1. Model Unconstrained atau Model Gravity Tanpa Batasan (UCGR)

dipakai jika data  $O_i$  dan  $D_d$  tidak akurat.

$$\text{Syarat: } O_i = \sum_d T_{id}$$

$$D_d = \sum_i T_{id}$$

$A_i = 1$ , untuk seluruh  $i$

$B_d = 1$ , untuk seluruh  $d$

2. Model Production Constrained atau Model Gravity dengan Batasan Bangkitan (PCGR)

dipakai jika data  $O_i$  tidak akurat

$$\text{Syarat: } O_i = \sum_d T_{id}$$

$$D_d = \sum_i T_{id}$$

$$\rightarrow O_i = \sum_d T_{id}$$

$$O_i = \sum_d (A_i \cdot O_i \cdot B_d \cdot D_d \cdot f(c_{id}))$$

$$O_i = A_i \cdot O_i \cdot \sum_d (B_d \cdot D_d \cdot f(c_{id}))$$

$$A_i = \frac{1}{\sum_d (B_d \cdot D_d \cdot f(c_{id}))} \quad B_d \Rightarrow 1$$

3. Model Attraction Constrain atau Model Gravity dengan Batasan Tarikan (ACGR)

dipakai jika data  $D_d$  tidak akurat

$$\text{Syarat: } D_d = \sum_i T_{id}$$

$$O_i = \sum_d T_{id}$$

$$\rightarrow D_d = \sum_i T_{id}$$

$$D_d = \sum_i (A_i \cdot O_i \cdot B_d \cdot D_d \cdot f(c_{id}))$$

$$Dd = Bd \cdot Dd \cdot \sum_i (Ai \cdot Oi \cdot f(c_{id}))$$

$$Bd = \frac{1}{\sum_i (Ai \cdot Oi \cdot f(c_{id}))} \quad Ai \rightarrow$$

4. Model Doubly Constrain/Production Attraction Constrain atau Model Gravity dengan Dua Batasan dipakai jika diyakini data  $O_i$  dan  $D_d$  semua akurat

Syarat:  $Dd = \sum_i T_{id}$

$$O_i = \sum_d T_{id}$$

$$A_i = \frac{1}{\sum_d (B_d \cdot D_d \cdot f(c_{id}))}$$

$$B_d = \frac{1}{\sum_i (A_i \cdot O_i \cdot f(c_{id}))}$$

Perhatikan contoh Matrik Distribusi pergerakan dan Matriks Biaya berikut:

TABEL BANGKITAN DAN TARIKAN

| ZONA  | 1   | 2   | 3   | 4   | $O_i$ |
|-------|-----|-----|-----|-----|-------|
| 1     |     |     |     |     | 200   |
| 2     |     |     |     |     | 300   |
| 3     |     |     |     |     | 350   |
| 4     |     |     |     |     | 150   |
| $D_d$ | 300 | 200 | 150 | 350 | 1000  |

TABEL MATRIKS BIAYA ( $C_{id}$ )

| ZONA | 1  | 2  | 3  | 4  |
|------|----|----|----|----|
| 1    | 5  | 20 | 35 | 50 |
| 2    | 15 | 10 | 50 | 25 |
| 3    | 55 | 25 | 10 | 30 |
| 4    | 25 | 15 | 45 | 5  |

Jika dianggap fungsi hambatan mengikuti fungsi eksponensial negatif dan  $\beta = 0,095$  maka dapat dicari nilai  $\text{Exp}(-\beta \cdot c_{id})$  pada masing-masing sel

TABEL MATRIKS  $\text{Exp}(-\beta \cdot C_{id})$

| ZONA | 1        | 2        | 3        | 4        |
|------|----------|----------|----------|----------|
| 1    | 0,621145 | 0,148858 | 0,035674 | 0,008549 |
| 2    | 0,239651 | 0,385821 | 0,008549 | 0,092462 |
| 3    | 0,005310 | 0,092462 | 0,385821 | 0,057433 |
| 4    | 0,092812 | 0,239651 | 0,013764 | 0,621145 |