

有権者-エリート・モデル：

政党と支持者集団

東京大学大学院法学政治学研究科

山本 耕資

現代の政党は、多かれ少なかれ、その大衆的基盤として支持者集団を持つ。一般には、政党とその支持者との関係は、支持者の支持・投票の見返りに、政党が支持者の選好に合致する政策を実行する（しようとする）ものと理解されている。他方、代議制民主主義を、有権者が自らの政策選好に最も近い政治エリートを選択し、その選好をエリートレベルに反映させるだけのものとするならば、そこでは政党にとって「政党支持者」の存在理由はない。そうであれば、果して、支持者と政党に関する先の理解は正しいのか。正しいとすれば、どのような条件下で正しいのか。それをシミュレーションによって明らかにすることが、本報告の目的である。

1. 投票行動のモデルと仮説

有権者の投票行動（投票方向）を説明する際には、伝統的に、「候補者評価」「政党評価」「政策評価」の3要因がモデルに組み込まれてきた。さらに、これらの要因間にも相互に規定関係があり、またその背後により基底的要因が存在するとされる¹。このうち本報告では、投票を政党選択ととらえ、候補者要因を捨象して考えるため、ここでは政党評価と政策評価について整理する。

政策評価とは、有権者が自らの政策的選好と照らして政党の政策的立場を評価したものである。一般には、有権者の政策選好と各政党の政策的立場との近さによって各党が勝利した場合の効用が測られ、その期待効用の差が鍵となって投票方向や投票・棄権の選択が決まるとされる。

政党評価とは一般には投票直前のアドホックな政党への評価を指すが、その背後にはより基底的で変化しにくい政党への支持が存在するとされる。本報告では、以下、「政党支持」「政党好感度」という語をこのような基底的な政党への支持を指して用いる。こうした基底的な政党への支持の源泉は、政治的社会化、職業代表政党意識や組織的な要因、さらに

¹ 三宅（1985）、三宅（1989）、三宅（1995）など参照。

は政策的評価などとされる。

このように政策評価以外の要素が政党支持を規定する部分があるために、政党支持と政策評価の高い政党とは必ずしも一致しない。そこで、政党支持（または政党評価）と政策評価のうちどちらが投票をより強く規定するのかという問題が生じる。

この点は政党の戦略に大きな影響を及ぼすと考えられる。

第 1 に、政党支持が投票を規定する力が、政策評価に比べて弱いとすれば、ある政党を支持している有権者であっても、その政党が政策的立場の変化（“変節”？）を起こして自らの選好から離れればその政党に愛想を尽かし、支持政党に関わらず政策的にベターな政党に投票しようとするだろう。逆に、政党支持が投票を強く規定するとすれば、有権者は支持政党が政策的に変化してもその党に投票しつづけると考えられる²。この帰結として、政党は、政党支持の投票規定力が弱い場合には支持者から離れた政策的な立場をとりにくい、すなわち、政策面で支持者集団から拘束されるということなる。

しかし他方で、第 2 に、投票に対する政党支持の規定力が弱いならば、政党は政策的な位置のみで得票することを目指すかもしれない。支持の規定力が弱い場合、政策的立場の変更で自党支持者の票を失う可能性もあるが、他党支持者を奪える可能性も出てくるために、結局、政党は支持者集団の政策的位置を考えず、自党支持者から自由に政策的な移動を行なうかもしれない。

政党の戦略は、有権者の投票への支持の規定力によって、以上の一見相矛盾する方向の影響を受ける可能性がある。すなわち、**投票に対する政党支持の規定力が弱いほど、政党の政策的立場は支持者集団の位置から離れないようになる**という命題と、逆に**投票に対する政党支持の規定力が弱いほど、政党の政策的立場は支持者集団の位置から自由に移動するようになる**という命題が仮説として立てられる。これらを以下で検証するが、次節では使用するシミュレーションモデルについて説明する。

2.シミュレーションモデルの概要

本報告で用いるシミュレーションモデルは、選挙過程／選挙間過程での、政策空間における政党と有権者の相互作用を模している。詳細は Appendix に譲り、概要を説明する。

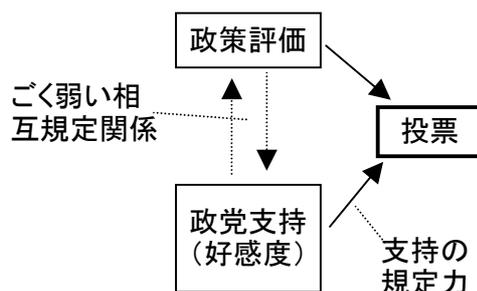
1 ステップを 1 ヶ月とみなし、1 ヶ月ごとに有権者は政党に仮想投票する³。すなわち、「も

² 小林（1994: 117）でも、政党支持者が政党の政策的変化にどう対応するかを、各党支持者の「忠誠心」にたとえて説明している。ただし小林は、有権者が投票に当たって各党を比較する際、対象となる政党によって異なる比重で政策評価と政党感情温度を考慮していると想定しているようであり、本報告のように有権者全体における政党支持の規定力について考えているわけではない。

³ ここで、「投票」ではなく「仮想投票」を想定するのは以下のような理由による。本モデルでは、政党と有権者の相互作用の様態として、「少しずつ」、つまり小さな変化を連続的に起こしながら、その集積として何が起こるかを観察することに主眼を置いている。他方、

し今どこかの政党に投票するとすれば、その政党に投票するか」を尋ねられ、その回答として1党を挙げるか、または棄権すると答える。数年に1度実際の選挙が行なわれると仮定されるが、本モデルでは実際の投票と仮想投票とを特に区別していない（以下、仮想的な投票／棄権を単に「投票」／「棄権」と呼ぶ）。

有権者は、政策的選好とともに、各政党への基底的な好感度という変数をそれぞれに持っている。政党への基底的な好感度とは、それぞれの有権者が、社会化や組織的な要因、政党へのイメージなどの理由から、それぞれの政党を根底的に好きだと感じる度合いである。なお、特定の1政党への好感度が特に高い有権者を、その政党の「支持者」と呼ぶこととする。有権者は、政策的立場と基底的な好感度を勘案して、最も高い効用を自らにもたらす政党に投票する。どの政党もあまり高い効用をもたらさない場合には、有権者は棄権する。政党は、有権者からの得票増を目指して政策的立場を徐々に変化させる⁴。有権者もまた、わずかずつ政策的選好と政党への感情を変化させていく。すなわち、好感を持つ政党の政策的立場に近づいていき、また、投票した政党への好感度を高めていく⁵。有権者の投票行動モデルは単純に言うと下図のようになる。



政党と有権者は、政策空間に配置される。政策空間とは、複数の種類の政策領域における立場（選好）の集合である。本モデルでは、2次元の政策空間を想定している。2次元を

現実の政治変動の中では、選挙と選挙の間で、政策的立場をかなりの程度変化させる政党（おそらく有権者も）が存在する。このため、1ステップに対応する政党と有権者の「少しずつ」の変化は選挙間をさらに細かく区切った期間に生じるもの、と考えることで、より現実的な意味を見出すことができる。なお、(マスコミ各社がほぼ毎月調査するように)毎月「支持」が表明されるというのではなく、「仮想投票」が表明されとしたのは、以下のような理由による。政党は一般に、自党支持者以外からの得票をも見込んで行動しており、政党と有権者の相互作用は必ずしも「支持」を媒介にしているわけではないと考えられる。むしろ、「支持」と「仮想投票」とを分けることで、選挙過程で政党が自党支持者集団をどのように扱うのかを観察することができる。

⁴ 本モデルでは、政党の目的関数として、得票数最大化、相対得票率最大化、得票差最大化のいずれかを選択できる。

⁵ ただし、現実の政治意識の計量分析によると、このような政策意見・政党好感度の変化はそれほど大きなものではない。特に、好感を持つ（支持する）政党の立場に有権者の立場も近づくという「説得」効果には確証がない（三宅（1998：第4章）参照）。

構成する 2 つの政策領域のうち、1 つは経済争点、すなわち「所得再分配への賛否」である。もう 1 つは安全保障争点、すなわち「軍備強化への賛否」である。「所得再分配への賛否」を x 軸で表し、所得再分配に強く賛成するほど左に位置する想定がなされている。「軍備強化への賛否」を y 軸に配し軍備強化に強く賛成するほど上に位置する想定である。

なお、このモデルでは選挙制度を特段に考慮していない。強いて言えば全国 1 区比例代表制を想定している。以下の分析で政党の目的関数を相対得票率最大化としているのはこのためである⁶。

本報告での主眼は政党支持の投票への規定力と政党の行動との関係にある。政党支持の規定力は、本モデルでは一種のダイアメトロスモデルにおける比重によってコントロールされる。ダイアメトロスモデルとは、政党と有権者の政策的な距離と心理的な距離をそれぞれに示す、垂直に交わる 2 軸の間での対角線の長さをもとに、投票を説明するモデルである⁷。本モデルでは、ダイアメトロスモデルを単純化し、効用損失関数を単純に距離で計測した上、単純に効用が最大となる政党に投票すると想定している。政党支持の規定力は、この対角線を計算する際、心理的距離（政党好感度）を示す軸を伸縮させることで変化させると考えることができる。

3.分析

以上に示したモデルにより、支持者集団と政党の関係を分析する。

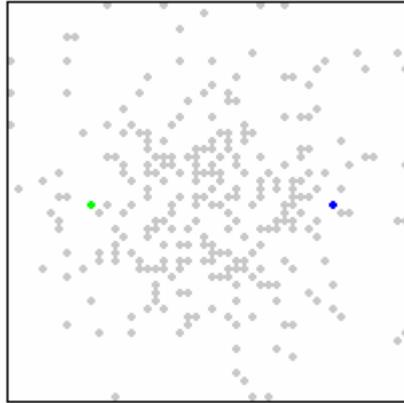
変化させるべき主たるパラメータは政党支持の投票への規定力である。Appendix の「好感度の影響力 (PA)」がそれであり、この値を 0、10、20、30、40、50、75、100 と変化させたときに政党の政策的な動きに差があるのかを観察する。他のパラメータ等で状況を 3 タイプ用意してそれぞれについて調べる。ここで政党の動きは、各シミュレーション試行で政党がたどった座標の平均値が開始時の政党位置からどれだけ離れているかという距離で測る。各パラメータセットにつき 100 ステップのシミュレーションを 30 回試行した。有権者数はいずれも 300 であり、政党の目的関数は相対得票率最大化である。

まず第 1 の状況は、下図のように、政策平面の中央付近に、各軸について正規分布に従って分布している有権者群が、配置された位置に関わらずランダムな政党好感度の値をセットされており、2 政党が平面のやや両端近くに配置されているというものである⁸。

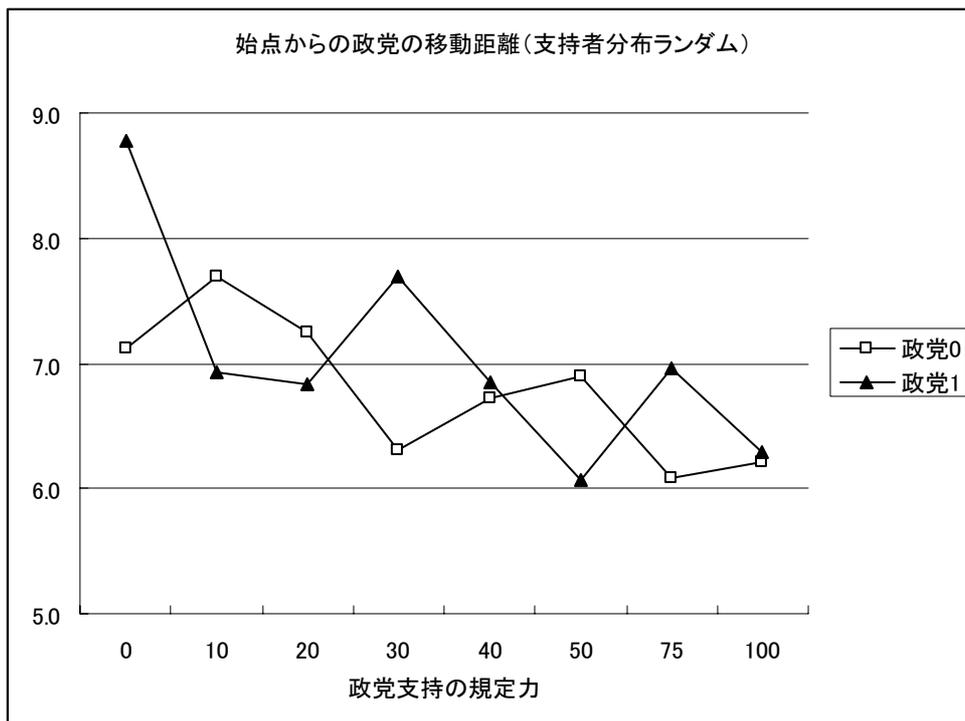
⁶ 政党の目的変数につき、小林（1988: 第 5 章）参照。

⁷ 小林（1994）参照。

⁸ 具体的には、0~49 をとりうる両政策軸に対し、有権者は平均 25、標準偏差 10 の正規分布に従って分布しており、政党は座標 (10,25) と (40,25) に配置される。パラメータのうち AB は 20、IA は 0.7、AP は 0.03 とした (Appendix 参照)。



この状況での、政党支持の規定力と政党の移動距離との関係は下図に示されている。

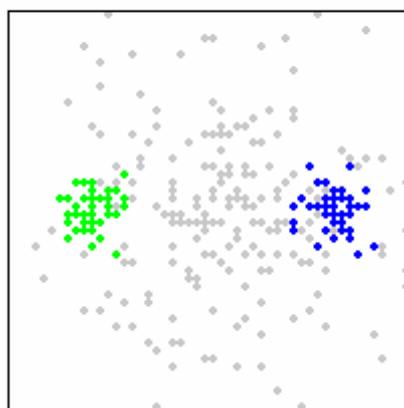


この状況では、各政党はより多くの得票率を求めておおよそ政策平面の中央に向かって移動していく。グラフからは、政党支持の投票への規定力が弱い場合に政党が平面上を若干大きく動く様子がわかる。この状況ではそもそも政党の周辺に支持者集団が集中しているわけではないために、支持の規定力が弱くても自党支持者の票を失うことはなく、平面中央の多数の有権者群を獲得すべく移動するものと考えられる。支持の規定力が高い場合

に移動量が多くない理由は、支持者集団を特に集中して分布させていない状況で支持者を必要とするために、政策的な近さを理由に自党への好感度を上げつつある（が、いまだそれほど好感度が高くない）有権者の票を捨てられないからではないかと考えられる。このグラフに示された政党の移動量を支持の規定力を要因とする一元配置分散分析にかけたところ、政党1のみで5%水準有意となり、政党0では意味のある関連はなかった。

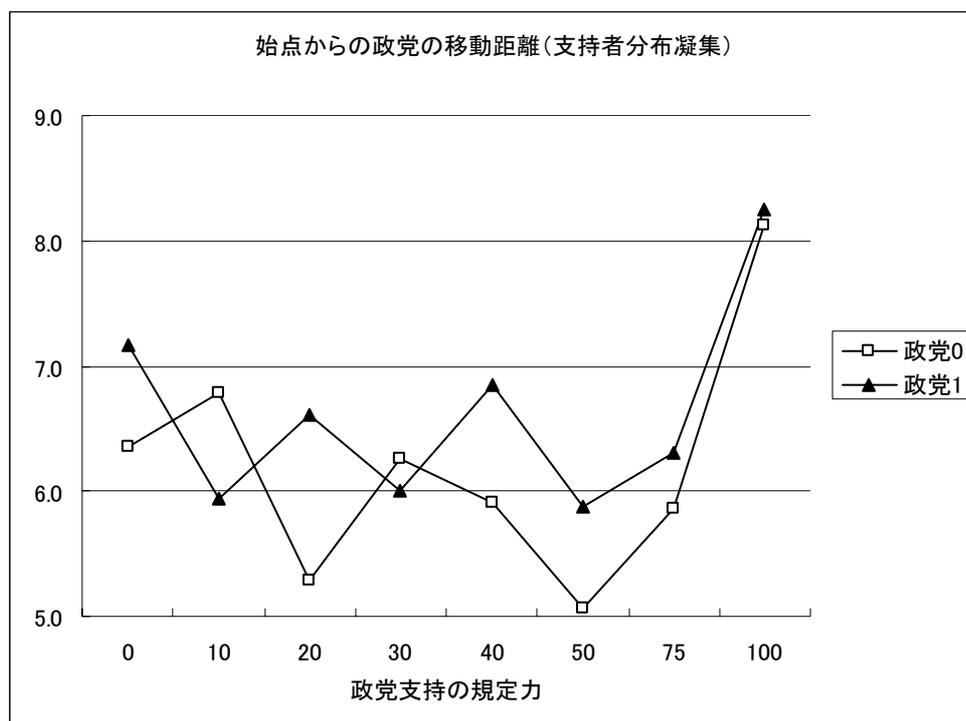
第2の状況は、第1の状況と有権者の分布が異なるというものである（下図）。すなわち、300名の有権者のうち50名ずつを2党の支持者とし、各党の初期位置の周辺に分布させる⁹。

各党の「支持者」（政党好感度が特に高い人々）



この状況での、政党支持の規定力と政党の移動距離との関係は下図に示されている。

⁹ 各軸の標準偏差は2とした。



このグラフから、まず政党支持の規定力が極端に大きいと政党の移動量が大きくなることがわかる。自党に高い好感度を持つ支持者集団が存在しており、その高い好感度によって政策的に動いても得票の維持が可能な場合には政党は大きく動きうることがわかる。他方、支持に規定力が弱い場合にも若干政党の移動量が大きい。凝集的な支持者集団が存在する場合でも、異なる領域に（この場合は平面の中心付近）獲得できる有権者が多数存在していれば自党支持者から離れる方向に移動しうることがわかる。このグラフに示された政党の移動量を支持の規定力を要因とする一元配置分散分析にかけると、両党について5%水準有意となる。

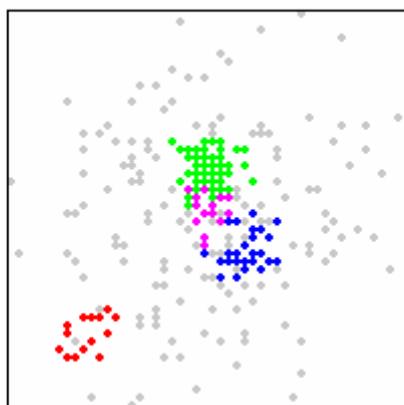
以上の点を合わせ見れば、政党が支持者集団を離れて行く度合いと支持の規定力との間にはU字状の関係があると言えるのではないか。第1節で示された仮説はそれぞれ部分的に正しい。まず第1に、高い好感度を持つ支持者集団がすでに存在する場合には、支持の規定力が強いと政党は支持者集団に政策的に釘付けにされる必要がなくなり、新たな得票を求めて政策位置を移動していく。他方、第2に、自党支持者以外で魅力的な票田にうまく移動することが可能な場合、支持の投票への規定力が低いほど、政党は自党支持者に見切りをつけて票田へ向かう。このように、高い好感度を持つ支持者集団、あるいは魅力的な票田の存在という条件が満たされれば、上のようなU字状の関係が表れるのである。

裏を返せば、政党支持者が政党を政策的に引き留めることができるのはどのような状況であるかが明らかとなってくる。第1に、支持の投票への規定力が中程度に保たれる場合である。すなわち、支持者であるからといって政策的な判断なしにその党に投票していた

り、逆に支持者であっても少しでも政策的に気に入らないとその党に投票しないという状況では政党は支持者の政策選好に気を配らない。実はこれは当然のことでもある。政党は、自党に投票するのかもしれないのか微妙な線上にいる有権者を少しでも投票に傾けさせようと政策的なアピールを行なうというのは理解しやすいことである。または、第 2 に、支持の規定力が強いにもかかわらずその党の支持者の好感度がそれほど高くないことである。あるいは、第 3 に、支持の規定力が弱いにもかかわらずその党が移動する範囲に支持者以外に票田がないことである。

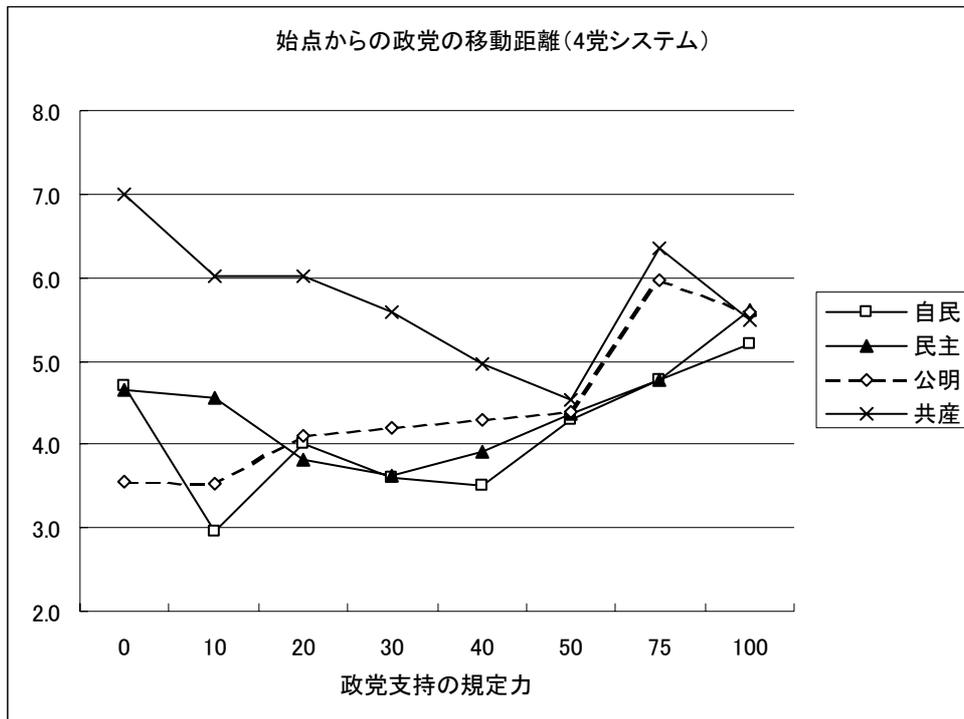
この議論を、現実の日本政治に当てはめてみるとどうなるか。これを見るために、最近の日本の政治状況を単純化した下図のような 4 党システムの政党・有権者配置を第 3 の状況として、同様にシミュレーションを行なった¹⁰。この配置の詳細については Appendix (「partyc.txt」「voterc.txt」の説明)を参照されたい。

各党の「支持者」 (政党好感度が特に高い人々)



この状況での、政党支持の規定力と政党の移動距離との関係は下図に示されている。このグラフに示された政党の移動量を支持の規定力を要因とする一元配置分散分析にかけると、全党について 5%水準有意となる。

¹⁰ ほとんどのパラメータは前の 2 種の状況と同じだが AB を 15 とした。



ここでもおおよそ上述の U 字状の関係が見られる。特筆すべきことが 2 点ある。第 1 に、支持の規定力が弱い場合に特に、共産党が大きく移動することである。共産党は政策平面上の中心から離れた場所に位置しており、特に支持なし層を獲得するには政策を中道寄りにしなければならない。それでも、支持の規定力が中程度の場合にはそれほど大きく移動することはないが、支持の規定力が弱い場合には票田である平面中心部に大きく移動していくのである。

第 2 に指摘すべき点は、公明党に関しては U 字状の関係にはなっておらず、支持の規定力が弱い場合にむしろ移動距離は少ないということである。公明党はこの状況の配置では政策平面的のちょうど中心に位置し、(このシミュレーションでは) 最も支持なし層の票を獲得しやすい場所にいる。このために、支持の規定力が弱い場合にむしろその位置から動く必要がないのであろう。つまり、移動して票田を獲得するという必要がないのである。

このように、上で述べた U 字状の関係の議論は、現代日本を模した多党制のやや複雑な状況でも当てはまるように見える。

4. 結論と含意

本報告では、政党支持が投票行動を規定する力の大小によって政党の行動がどのように変化するかを、シミュレーションモデルによって探った。結果、以下のことがわかった。

(1) 政党が支持者集団を離れて行く度合いと支持の規定力との間には、一定の条件の下では、U 字状の関係がある。その条件とは、高い好感度を持つ支持者集団がすでに存在すること

と、自党支持者以外で魅力的な票田に移動しうることである。

(2)現代日本の政治状況を模してシミュレートしても、やはりおおよそ U 字状の関係は表れ、その例外的な関係を見せる共産党と公明党に関しても、上の議論で説明できる。すなわち、共産党は中道寄りに大きく動く必要がある場所を初期位置としていたこと、公明党はそもそも政策平面の中心に位置していることでその行動を説明できる。

さて、日本の政治状況を模したシミュレーションについてさらに述べてみたい。第 1 に、このシミュレーションを行なった際の共産党の動きについてである。本報告のモデル上は、共産党の中道化が目立ったが、これは現実政治にそれほど強くは当てはまらないと思われる。その理由は、1 つは本報告では社民党を除外しているために、共産党が政策平面の中心に移動するのに障害がなかったこと、2 つ目は共産党の組織的要因であるが、この党はシミュレーションモデルで想定されたような形での得票率最大化を目指しているわけではない可能性があるということである。

第 2 に、公明党が中道に位置することの意味である。一般に、公明党は中道に位置してある程度の規模を有し、1 党単独政権を構成することが難しくなった昨今の日本の政治状況で強いバーゲニングパワーを持つと言われている。しかし中道に位置しているアドバンテージはそれだけではない。本報告で示されたように、公明党は支持者集団以外の票を得ようとしたとしても、支持なし層に近い中道に位置するが故に、政策的位置を移動させる必要はない。これは得票増のために支持者の政策選好を離れ支持者に“変節”したと思われる必要はないことを意味する。公明党は強固な支持基盤を持っている上に、中道に位置することでより一層その基盤を保つことができるのである。

このようなアドバンテージにもかかわらず、公明党にとって惜しむらくは、公明党が支持なし層から拒否される度合いが高いことと、自公連立以後、支持なし層の政策選好に合わせる代わりに、公明党が連立相手の自民党の政策に合わせてしまう場面はしばしば見られることである。拒否度を低下させるためにも、公明党は自らの政策位置の変化に際しては大きな説明責任を負うと言えよう。

参考文献

- 小林良彰 (1988) 『公共選択』 東京大学出版会。
- 小林良彰 (1994) 「投票行動のダイアメトロスモデル」 『レヴァイアサン』 15。
- 三宅一郎 (1985) 『政党支持の分析』 創文社。
- 三宅一郎 (1989) 『投票行動』 東京大学出版会。
- 三宅一郎 (1995) 『日本の政治と選挙』 東京大学出版会。
- 三宅一郎 (1998) 『政党支持の構造』 木鐸社。

Appendix

シミュレーションモデル "Mass-Elite Ver.1.0" の詳細

1. エージェントと主な変数

- ・有権者 i ($i:0\sim m$) は、以下のような変数を持つ。

経済争点での政策的選好 (R_i) ($0 \leq R_i \leq 49$)

安全保障争点での政策的選好 (S_i) ($0 \leq S_i \leq 49$)

政党 j への基礎的な好感度 (A_{ij}) ($0 \leq A_{ij} \leq 100$)

- ・政党 j ($j:0\sim n$) は、以下のような変数を持つ。

経済争点での政策的立場 (RP_j) ($0 \leq RP_j \leq 49$)

安全保障争点での政策的立場 (SP_j) ($0 \leq SP_j \leq 49$)

- ・モデルを制御するパラメータとして、以下のような変数が与えられている。

棄権距離 (AB)

有権者が政党を投票対象とする境界までの距離 (=棄権をしない度合い)。政党と有権者との「距離」がとりうる最大値を 100 としたときの値。

好感度の影響力 (PA)

有権者が投票する際に政党への好感度を考慮する度合い。最小値から最大値までの幅を、政策軸の 1 つがとりうる値の範囲と同一相当にするには 100 とする。

好感度の変動 (IA)

有権者が政策的に近い政党への好感度を高める (他党への好感度を下げる) 最大幅。

有権者の政策選好の変動 (AP)

有権者が好感を持つ政党に政策選好が近づいていく最大幅。

政党の「読み間違い」 (ER)

政党が得票を予想しながら動くとき、政党が得票の「読み間違い」をする最大幅。
 $\pm ER\%$ 間違う。

政党の動き方

政党の目的関数

これらについては後述する。

2. 有権者の行動

有権者の行動は以下のようなルールによる。

- ①各政党について、政策的な立場とその党への好感度を考慮して、自分からの「距離」(D_{ij})

を測る。

$$D_{ij} = \sqrt{(R_i - RP_j)^2 + (S_i - SP_j)^2 + \{W(100 - A_{ij})\}^2}$$

ただし、W は政党支持の規定力に関するウェイトで、PA から計算されるものであり、

$$W = \frac{49}{100} \cdot \frac{PA}{100}$$

である。

- ② 「距離」 (D_{ij}) が最も近い政党 v に投票する。最も「距離」が近い政党が複数ある場合は、その中からランダムに 1 党を選んで投票する。どの党の「距離」も棄権距離 (AB) より遠い場合は、棄権する。
- ③ 政策的に最も近い政党 p への好感度がある程度 (IA) 上がり、他党への好感度が下がる。 (x は [0, 1] の一様乱数)

$$A_{ip} = A_{ip} + xIA$$

$$A_{ij} = A_{ij} - xIA, \quad j \neq p$$

- ④ 自分がある政党の「支持者」(1 政党への好感度のみが 70 以上である有権者) であれば、その政党の政策的立場にある程度 (AP) 近づいていく。

$$R_i = R_i + xAP \cdot \frac{RP_j - R_i}{|RP_j - R_i|}$$

$$S_i = S_i + xAP \cdot \frac{SP_j - S_i}{|SP_j - S_i|}$$

3. 政党の行動

政党の行動には次の 2 つのパターンがあり、いずれを採るかをパラメータ (政党の動き方) で指定できる。

(i) 政策平面上で、移動後の予想得票を基準に方向を判断して移動する。

(ii) 政策平面上で、ランダムに方向を定めて移動する。

それぞれの場合に政党は以下のように行動する。

(i) の場合

経済争点と安全保障争点のそれぞれについて、その政策的立場を 1 (コマ) だけ移動させたときに、(他党が立場を変えないと仮定して) 得票の増減がいくらかを計算する (た

だし、±ER%だけ票の「読み間違い」をする)。そのうち最も得票増が見込める政策的立場の組み合わせを選び、そのように立場を変える。つまり、現在の政策的立場の組み合わせも含めて、9つの立場の組み合わせについて得票を予想し、得票増を目指して移動するのである。この場合、目的関数は得票数最大化のみである。

(ii) の場合

まず、経済争点、安全保障争点のそれぞれについて、立場を変える方向をランダムに決め(立場を変えないこともありうる)、1ステップに1(コマ)だけその方向に移動する。移動して目的関数が減らないならば、同じ方向に移動しつづける。移動によって得票が減った場合は、1ステップ分だけ戻り、新たに方向を決めなおし、移動していく。なお、目的関数が減っていない場合でも、両方の争点軸について移動していない場合は再び方向を決めなおす。

目的関数は選択可能である。パラメータ(政党の目的関数)で得票数最大化、相対得票率最大化、得票差最大化(自党が得票で第1党の場合は第2党との差、自党が第1党でない場合は第1党との差(負の値)を最大化する)を選択できる。

4.初期配置

本モデルでは、政党・有権者をランダムに政策空間上に配置するほか、有権者を指定した分布で配置する、政党を特定の位置に配置する、有権者を「支持者集団」ごとに配置する、といった指定が可能である。これらはWorldのInit内で指定する。

政党に関しては、ランダムに配置するかファイルから読み込むかを指定する。ファイルから読み込む場合は、ファイルの1行目に政党数を書き、ファイルの各行で1政党の経済/安保の両争点における位置を指定する。位置は0~49の整数で指定し、経済、安保の順に「25, 20」などと指定する。

有権者に関しては、ファイルから読み込むか否かをまず指定する。ファイルから読み込まない場合は、有権者数を指定し、経済争点と安保争点のそれぞれにおける分布の形状を指定する。ファイルから読み込む場合は、ファイルは以下のような内容とする。1行目で特に支持政党を持たない有権者について指定し、2行目以下で1行ずつ、政党0の支持者から順に政党支持者について指定していく。各行では、そのカテゴリに該当する有権者数、経済争点における分布の中心点、安保争点における分布の中心点、経済争点における分布の標準偏差、安保争点における分布の標準偏差の順に指定する。各カテゴリの有権者群は、正規分布で配置される。

政党と有権者の分布の例として、「partyc.txt」と「voterc.txt」が付属している。これらは2003年末頃における日本の政治状況を模式的に示したものである。政党0~3はそれぞ

れ自民・民主・公明・共産の各党を表している¹¹。これらのファイルの作成にあたっては、朝日新聞 2003 年 11 月 11 日の蒲島郁夫の分析と、2003 年総選挙前後の政党支持率動向を参考にした。なお、本モデルでは政党好感度を基底的感情・評価としているため、マスコミ等の実際の支持率から浮動的な支持者と思われる分を差し引いている。

5.コントロールパネルと出力

コントロールパネルでは上述のパラメータのいくつかが変更できる。「政党の動き方」は 1、2 がそれぞれ上の (i)、(ii) の動き方を示す。「政党の目的関数」は 1 が得票数最大化、2 が相対得票率最大化、3 が得票差最大化である。

出力は、2 次元マップ 3 面と時系列グラフ、数値出力画面、ファイル出力が可能である。2 次元マップについて説明する。第 1 の 2 次元マップは、「政党位置とターゲット有権者」と題されている。カラーの点が政党の位置、薄い灰色が有権者の分布、濃い灰色が「ターゲット有権者」である。「ターゲット有権者」とは、いずれかの政党のわずかな動きで投票行動を変えうる有権者のことであり、得票予想をしながら政党が進む設定の場合は政党はこの「ターゲット有権者」についてのみ投票を予測する。第 2 の 2 次元マップは「投票政党」である。ある党に投票した有権者がその政党と同じ色で示される。第 3 のマップは「各党の『支持者』」であり、これはある 1 党への好感度のみが 70 以上の有権者をその政党の「支持者」としてその政党の色で示したものである。

¹¹ それぞれの配置は、具体的には以下のとおりである。政党 0 (自民党)、政党 1 (民主党)、政党 2 (公明党)、政党 3 (共産党) はそれぞれ座標 (25,20)、(30,30)、(25,25)、(10,40) に配置される。有権者は、300 名のうち、165 名を支持なしとし平面の中心に標準偏差 10 で、自民党支持者、民主党支持者、公明党支持者、共産党支持者をそれぞれ 75 名、30 名、15 名、15 名として、それぞれ政党の初期位置を中心に各軸に標準偏差 2 で正規分布させる。なお、主要政党のうち社民党を省いているのは単純化するためという理由のみによる。