

IV-52 車両走行速度の測定法について

北海道開発局 土木試験所 正員 ○高橋 翔
佐藤 駿一

1 はじめに 本文は土木試験所道路研究室が速度測定のために採用しているセンスワイヤ方式、パルスカメラ方式、レータスロードメータ方式の比較検討を行なった結果の報告である。その目的とする所は各測定法の長所、短所を明らかにすると共に、データの精度、信頼度を確立する事にある。

2 測定法各論およびその基本原理

(I) センスワイヤ方式 この方式の基本原理は定められた長さ X の区間を通過するのに要した時間 T を測定し、 $V = \frac{X}{T}$ なる式から走行速度を計算するものである。それゆえ路面に 2 本の同軸ケーブルを張り、車両に踏ませ、圧電効果によって生じた微少電流を信号に変えて記録紙に記録させて、区間所要時間を測定するものである。測定区間の長さは 20 m、記録紙の送りを 10 ~ 25 mm/sec とした。
 症。器械の取扱いが容易で行動性に富む。
 所。路面のケーブルが運転者に不自然感を与える。
 一。降雨、降雪、厳寒時 (-20°C) でも測定可能。
 一。車種によるバラツキがなく測定誤差も小さい。
 一。データの読み取りに入手がかりすぎる。

(II) パルスカメラ方式 この方式の基本原理は定められた時間 Δ 隔続において車両の移動距離 s を求め、 $V = \frac{s}{\Delta}$ なる式から走行速度を計算するものである。撮影は 16 ミリパルスカメラで行ない、フィルムの解析は交通現象解析装置で行なった。この方法の最大の難点は写真上における座標系を測地座標系に変換することである。座標変換は次のように行なった。

今 A, B, C, D の 4 点を図根点として、写真座標と測地座標の対応を次のように行なう。

$$A (X_1, Y_1) \rightarrow (X'_1, Y'_1), B (X_2, Y_2) \rightarrow (X'_2, Y'_2), C (X_3, Y_3) \rightarrow (X'_3, Y'_3), D (X_4, Y_4) \rightarrow (X'_4, Y'_4)$$

写真座標 (X_0, Y_0) が与えられた時、測地座標 (X_0, Y_0) は式(1), (2)から求めることができます。

$$X_0 = \frac{B_1 X_0 + B_2 Y_0 + B_3}{B_1 X_0 + B_2 Y_0 + 1} \quad (1)$$

$$Y_0 = \frac{B_3 X_0 + B_4 Y_0 + B_5}{B_1 X_0 + B_2 Y_0 + 1} \quad (2)$$

$$\left. \begin{array}{l} X'_1 X_1 B_1 - X_1 B_2 + X'_1 Y_1 B_4 - Y_1 B_5 - B_7 = -X_1 \\ X'_2 X_2 B_1 - X_2 B_2 + X'_2 Y_2 B_4 - Y_2 B_5 - B_7 = -X_2 \\ X'_3 X_3 B_1 - X_3 B_2 + X'_3 Y_3 B_4 - Y_3 B_5 - B_7 = -X_3 \\ X'_4 X_4 B_1 - X_4 B_2 + X'_4 Y_4 B_4 - Y_4 B_5 - B_7 = -X_4 \\ Y'_1 X_1 B_1 - X_1 B_3 + Y'_1 Y_1 B_4 - Y_1 B_6 - B_8 = -Y_1 \\ Y'_2 X_2 B_1 - X_2 B_3 + Y'_2 Y_2 B_4 - Y_2 B_6 - B_8 = -Y_2 \\ Y'_3 X_3 B_1 - X_3 B_3 + Y'_3 Y_3 B_4 - Y_3 B_6 - B_8 = -Y_3 \\ Y'_4 X_4 B_1 - X_4 B_3 + Y'_4 Y_4 B_4 - Y_4 B_6 - B_8 = -Y_4 \end{array} \right\}$$

但し、 B_1, B_2, \dots, B_8 の係数は式(3)の連立方程式を解いて得られたものである。

(N-1) 台の車両位置が (X_{N-1}, Y_{N-1})

で N 台の車両位置が (X_N, Y_N) であ

つたとすると、この時の速度 V (km/h) は

$$V = \sqrt{(X_N - X_{N-1})^2 + (Y_N - Y_{N-1})^2} \times 3.6 / T \quad (4) \quad (\text{但し } T \text{ はフィルムのコマ送り間隔 (sec)})$$

長。連続した長区間の速度を求める事ができる

症。運転者に与える影響はない。

一。運転、追従調査も同時に行なう事ができる。

症。カメラの設置、図根点の設定が難かしい。

所。夜間、雨天、降雪時には撮影不可能となる。

一。座標変換公式が複雑である。

(Ⅱ) レーダスピードメータ方式 この方式はドップラー効果を利用して車両の走行速度を直接求めものである。今走行してくる車両に向って発射する電波の周波数を f 、返ってくる受信電波の周波数を f' 、電波の伝播速度を c とし、車両の進行方向と電波の伝播方向とが θ なる角度をなす場合、相対速度 V は式(5)で計算することができる。

$$V = \frac{(f-f') \cdot c}{2f \cdot \cos\theta} \quad (5)$$

レーダのアンテナを路面上 $1 \sim 15m$ の高さで路肩に

設置し、道路の中心線に対して投射角を 60° として測定を行なった。

長・運転者に与える影響はない。

・器械の設置、調整に手間となる。

所・走行する車両の瞬間速度が求められる。

・降雨、降雪、低温の影響が大きい。

所・走行中の車両から相手の車の速度を測れる。

・波形の解析が難かしく、熟練を要する。

3 調査結果および考察 センスワイヤ方式、パルスカメラ方式、レーダスピードメータ方式の同時測定は一般国道230号篠舞の勾配部において行なった。調査箇所として勾配部を選んだのはパルスカメラの設置に便利なためであり、さらに測定の影響が直線部ほど大きくなると考えられたためである。調査は6分ずつ2回行ない、対応のよつきとした車を任意に40台抽出して検定資料とした。

図-1はセンス・ワイヤー

図-1

方式とレーダスピードメータ方式、図-2は

図-2

センス・ワイヤー方式と

パルスカメラ方式

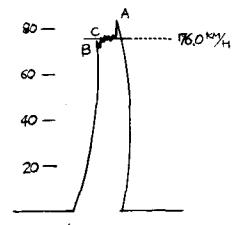
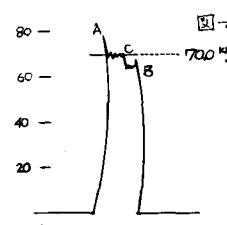
図-3はレーダスピードメータ方式とパルス

カメラ方式との相関を示したものである。なお回帰直線と相関係数 r は図中に示してある。

測定法に有意な差があるか否かを調べるために得られた平均値を正規分布検定法によって調べた。その結果いずれの場合も統計的に有意とはならなく、母平均は等しいという仮説は保留された。

相関係数が非常に高く、その上に統計的にも有意にならなかったことから測定法を変えてデータの互換性は十分保たれていることが判明した。しかしこれは並べるよう二、三の問題点が指摘された。

(1) レーダスピードメータの測定値は最もバラツキしており、その解釈も困難であった。図-4はレーダスピードメータの代表的な波形であり、紙送り速度を 25 mm/sec として拡大したものである。車両が直づいてくる場合には右上りの、遠のく場合には左上りの波形となる。そこで A や B のようなとびぬけた値を除き、C のような安定した波形を読み取って車両の走行速度とした。



(2) 統計的には有意な差が認められなかつたが、個々の測定値を比較してみるとバラツキの大きさがあり、精度の向上をさらに検討しなければならない。

(3) 道路研究室で上記の各種類の方式の他に、ループコイル方式、カウンタ方式の速度測定法も開発しており、目的に従つた速度測定を行なっている。