Reexamination of Merging Maneuver in Acceleration Lane of Urban Expressway On-ramps*

大澤 昂**, 浅野美帆***, 中村英樹**** By Akira OHSAWA**, Miho ASANO***, and Hideki NAKAMURA****

1. はじめに

合流部は都市内高速道路における渋滞発生のボ トルネック地点の一つである.合流車両が円滑か つ安全に合流する為に検討すべき重要な要素の一 つとして,加速車線長が挙げられる.

加速車線には、合流車両へ十分な加速と流入機 会を与えるだけの長さが必要であるが、その長さ は一意には定まらず、本線や加速車線の交通状態 量に応じて変化するものと考えられる.しかし、 現状の加速車線長の設定方法は、十分に精査され ているとは言い難い.

既存の加速車線長算出方法^{1), 2)}では、本線交通量 が少なく自由合流が可能な交通状態を仮定した上 で、等加速度運動方程式によって算出されるが、 本線車両のギャップ探索による複雑な加減速とい った合流車両挙動を反映していない.また、算出 に用いる速度の妥当性が不明確である.実測デー タを用いて構築したシミュレーションモデルによ り合流区間の長さを評価する手法³⁾も提案されて いるが、都市間高速道路を対象としており、線形 条件の異なる都市内高速道路に対しても適用でき るとは限らない.また、都市内高速道路の合流車 両のギャップ探索モデル及び加速度調整行動のモ デルに関する研究も多く見られる⁴⁾が、加速車線 長や合流位置との関連性については分析されてい ない.

そこで本研究は、都市高速道路における合流車 両の合流挙動実態に応じた加速車線長の設計に向 け、非渋滞流における合流車両の合流位置と本線 車両挙動や幾何構造との関係を明らかにすること を目的とする.

2. 対象合流部と交通状況

2.1. 対象合流部の概況

まず,合流部に関する用語の定義を図1に示す. 本線交通状況の異なる状態での合流車両の挙動 を分析するため,次の2箇所を選定した.

 * キーワーズ:都市高速道路,合流部,加速車線
**学生会員 名古屋大学大学院工学研究科社会基盤工学専攻 (名古屋市千種区不老町, E-mail: <u>osawa@genv.nagoya-u.ac.jp</u>)
***正会員 博(工)名古屋大学大学院工学研究科社会基盤工学専攻
****正会員 工博名古屋大学大学院工学研究科社会基盤工学専攻



図-1 合流部における用語の定義

表-2 対象合流部の概要

	堀田入口	黒川南入口
ランプ設計速度	40	40
v_0 [km/h]	1 0	- 1 0
本線設計速度[km/h]	60	60
到達速度 v_1 [km/h]	60	60
算出式による	164	164
加速車線長[m]	104	104
実際の加速車線長[m]	185	165

- 名古屋高速3号大高線, 堀田入口

· 名古屋高速1号楠線, 黒川南入口

これらの対象合流部の概要,および「道路構造令の解説と運用」¹⁾の加速車線長算出式により算出 される加速車線長(以下,算出長とする)を表-2に 示す.これらはいずれも右側合流であり,黒川南 入口は合流部手前のランプに急カーブが存在する. 加速車線長の算出式は次のように表される.

ここに,

L: 加速車線長[m], α: 加速性能 [m/s²],

能は文献¹⁾の通り0.47m/s²とした.

 v_1 : 到達速度[km/h], v_0 : 初速度 [km/h] である. 初速度 v_0 はランプの設計速度,本線合流 時の到達速度 v_1 は本線の設計速度に則して設定さ れる. ここでは初速度 v_0 をハードノーズ(HN)通過速 度,到達速度 v_1 を合流完了時速度とおき,加速性

堀田入口と黒川南入口は合流部・本線の設計速 度が等しく,算出長も等しい.実際の加速車線長 は黒川南入口では算出長と等しいが,堀田入口で はそれよりも長い車線長が確保されている.

本研究に使用したビデオ観測の概要を表-3に, 本研究で対象とした交通量レベルを図-2に示す. 黒川南入口における本線交通量は少なく,合流車 両の合流挙動は本線車の影響をほとんど受けるこ



となく合流できる状態(以下,自由合流とよぶ)で あると考えられる.一方,堀田入口合流部は交通 量が多く,本線車両の影響を受けた合流挙動を行 うと考えられる.なお対象合流部において,到着 合流車両が車群を形成していた場合は,後続車両 は本線状況だけでなく前方車両の影響も受けると 考えられるため,先頭車両のみを分析対象とした. さらに堀田入口はブレイクダウンが発生した15:40 以降のデータを分析対象から除外した.

2.2. データ取得方法

堀田入口におけるビデオ画像分析には, ビデオ 画像処理システム³⁾を用いた.本線車両は右前輪 と、合流車両は右後輪と地面との接地点を0.5秒毎 に取得した. 合流車両はホイールベースを加える ことで右前輪の位置座標に変換し、カルマンスム ージングアルゴリズムを用いて0.1秒毎に出力され た右前輪の位置データを車両の走行軌跡とした. ホイールベースは大型車, 普通車をそれぞれ7m, 3mとした.また、右後輪が加速車線と本線との車 線境界線をまたぐ瞬間の右前輪の位置を合流完了 位置とした.黒川南入口は、目視によってHN端と その手前10m地点を右前輪が通過した時間差によ ってHN通過速度を算出した.また,加速車線を 5m毎に区切り右後輪が車線境界線を跨いだ瞬間に 右前輪が属していた区間を合流位置とし、その区 間を通過するために要した時間によって合流完了 時速度を算出した.

3. 自由合流における合流挙動分析

3.1. ハードノーズ通過速度と合流完了時速度

まず,自由合流における実際の合流挙動と,既 存の加速車線長算出式において設定している入力 変数との関係を分析した.図-3は,各合流部のハ



ードノーズ通過時における合流車速度分布を示し, 図-4は合流完了時の合流車速度分布を示している. 合流完了時速度は,堀田においては本線車の影響 を大きく受けるため,分析対象から除いた.

両合流部とも、ランプ設計速度は40km/hである. 加速性能が小さい大型車に着目すると、ハードノ ーズ通過速度が40km/h以上となる車両は、黒川南 入口では約60%、堀田入口では約80%であった. 黒川南入口ではランプ直前に急カーブがあるため、 ハードノーズ速度が全体的に低くなったと考えら れる.このように、合流部周辺の幾何構造に応じ て合流初速度が異なることに留意する必要がある と考えられる.一方、合流完了時速度は、大型車 の約半数が本線設計速度(=到達速度)60km/h以上 となっていた.ただし、設計速度以下で合流した 車両の多くは、本線車両がいないために加速車線 をほとんど使わずに合流し、本線上で加速した車 両であった.

3.2. 合流位置分布

これらのHN通過速度や合流完了時速度が合流位 置に与える影響について分析を行う.加速車線を ハードノーズ~ソフトノーズ部分,テーパー部分 と,それ以外の加速車線区間を5等分したものの7 区間に分けた.図-5は,各合流部における個々の 車両の合流位置をこれらの区間別,HN通過速度別 に集計し,HN通過速度別に累積分布で示している. 同様に,図-6は合流完了時速度別に合流位置を示 している.これらの図から,HN通過速度や合流完 了速度と合流位置とは必ずしも相関がみられない



ことがわかる.

本線車の影響を考慮した合流挙動の詳細分析 4.1. 合流形態と合流位置

次に、本線交通量が多い堀田入口を対象として、 本線車の影響と合流位置の関係を分析した.

合流車両のHN通過時における本線車両との位置 関係を基準として図-7のように本線車両を定義し た.HN通過時に合流車の直上流にいる本線車両を B,その上流車両をA,合流車の直下流の車両をC, Cの下流の車両をDとした.A-B,B-C,C-D間のどの 本線車ギャップを選択して合流したかによって合 流形態を分類し,それぞれ見送合流,直近合流, 追越合流と定義した.

加速車線の利用を始めた合流車両は,HNから SNに至るまでの間に,上流も含めた本線全体の状 況を把握して,SN通過後から合流行動を開始する と考えられる.そこで,合流車両がSNを通過した 瞬間の車両B及び車両Cの速度の平均値を本線速 度とし,本線速度が合流位置へ与える影響につい て分析を行う.なお,車両Cまたは車両Cのいずれ かと合流車両とのラグが5秒以上である場合は,相 対距離が十分大きく合流挙動への影響が非常に少 ないと考えられるため,ラグが5秒以内である本線 車両の速度を本線速度とした.

図-8は、合流車両HN通過時における本線速度別 で合流形態の頻度を示している.本線速度が低い 場合には追越合流が観測されており、本線速度が



高くなるにつれて見送合流の割合が増加すること がいえる.図-9は合流形態別に合流位置を示した ものである.追越合流,見送合流は,直近合流よ りも合流位置が遠くなる傾向が見られる.見送合 流と直近合流との合流完了位置の分布は有意(5% 水準)に異なっており,合流形態の違いが合流位置 の差に影響を及ぼしていると考えられる.

特に見送合流の場合に加速車線の終端部まで到 達しやすいことがわかり、本線速度が大きいと加 速に時間がかかるだけでなく、合流判断に少し余 分に時間を要しただけで終端部に到達してしまう ためであると考えられる.

合流車両SN通過時における本線車両Bとの相対 速度 - 相対距離関係を合流形態別に示したところ (図-11), TTC=5-7秒を境に見送合流の行動が分離 されることがわかる.

4.2. 見送合流の合流挙動

分類した合流形態のうち,加速車線の終端部ま で利用した車両の比率が多い見送合流に着目し, その合流挙動について分析した.見送合流を選択



した合流車は、本線車両に追い抜かれてから合流 を行う.合流車がSNを通過してから本線車に追い 抜かれるまでの間、合流車、本線車ともに速度変 化を行わないと仮定すると、式2の通り追い抜か れる位置d'を推定することができる.この推定値 を以下予想見送位置と呼ぶ.

$$d'[m] = \frac{d_{B,s} - d_{m,s}}{v_{B,s} - v_{m,s}} \cdot v_{m,s} + d_s$$
 (式2)

ただし、 $d_{B,s}$ 、 $d_{M,s}$:合流車SN通過時の車両B、合流車の位置、 $v_{B,s}$ 、 $v_{M,s}$:合流車SN通過時の車両B、 合流車の速度、 d_s :SNの位置とした(ただしHN位置 を原点とする).

図-12に算出した予想見送位置と実際の見送位置 との関係を示した.予想見送位置が短い合流車両 は、予想位置と実際に追い抜かれた位置がほぼ一 致している.一方予想見送位置が増加すると、実 際の追い抜き位置が予想位置を下回る傾向がある. これは加速車線の終端部に近づいてしまい、合流 車がやむを得ず減速たためと考えられる.

見送位置を通過した後,合流車は本線車との速 度調整を行った上で合流すると考えられることか ら,予想見送位置,および合流車SN通過時におけ る車両Bと合流車との相対速度を説明変数として, 見送合流車の合流位置を重回帰分析により推定し た.この結果を表-4と図-13に示す.なお,v_B,v_M はそれぞれ,合流車がSNを通過した時の車両Bと 合流車の速度である.本モデルは,サンプル数は 少ないものの,加速車線区間内における詳細な車 両挙動によらず,SNでの合流車と本線車の相対位 置・速度情報のみに基づいて合流位置を推定して おり,本線車・合流車の速度分布や車頭時間分布 等の統計量のみから合流位置分布を算出するのに 有効と考えられる.

5. おわりに

本研究では、非渋滞流における都市内高速道路の加 速車線利用実態分析を行った.見送合流形態において、



表-4 見送合流車の合流位置推定モデル

変数	推定値(t値)	
定数項	-3.475(-0.32)	
予想見送位置	0.779(13.98)	
相対速度(v _B -v _M)	1.119(2.04)	
補正R ² 值	0.909	
サンプル数	24	

ソフトノーズ通過時の合流車・本線車の速度,位置より 合流位置を推計するモデルを提案した.

今後の課題としては、交通量別・合流形態別の出現 頻度から合流位置を確率的に推計する手法の構築を行う ことが考えられる.また、調査対象合流部、対象サンプ ル数を増やすこと、異なる交通条件での挙動比較を行う ことが挙げられる.

謝辞

本研究を行うに当たり,ビデオデータ画像を提供し ていただいた名古屋高速道路公社に深く感謝します.

参考文献

- (社)日本道路協会(2004):道路構造令の解説と運用改訂版
- AASHTO(2004): A Policy on Geometric Design of Highway and Streets
- (社)交通工学研究会(1987):合流部の設計に関す る調査研究(その2)報告書
- 4) 渡辺将光・中村英樹(2005):ビデオ画像を用いた 都市高速合流部における合流挙動に関する分析, 土木計画学研究・講演集 No.32, CD-ROM.
- 5) 鈴木一史・中村英樹(2006):交通流解析のための ビデオ画像処理システム TrafficAnalyzer の開発 と性能検証,土木学会論文集 D, Vol.62, No.3, pp.276-287.