

日本初!!

みち  
道路の

目的地までの走りやすいルートはどれかな!?

# 走りやすさマップ

走りやすさマップとは...

道路構造からみた『道路の走りやすさ』が一目でわかる地図です。

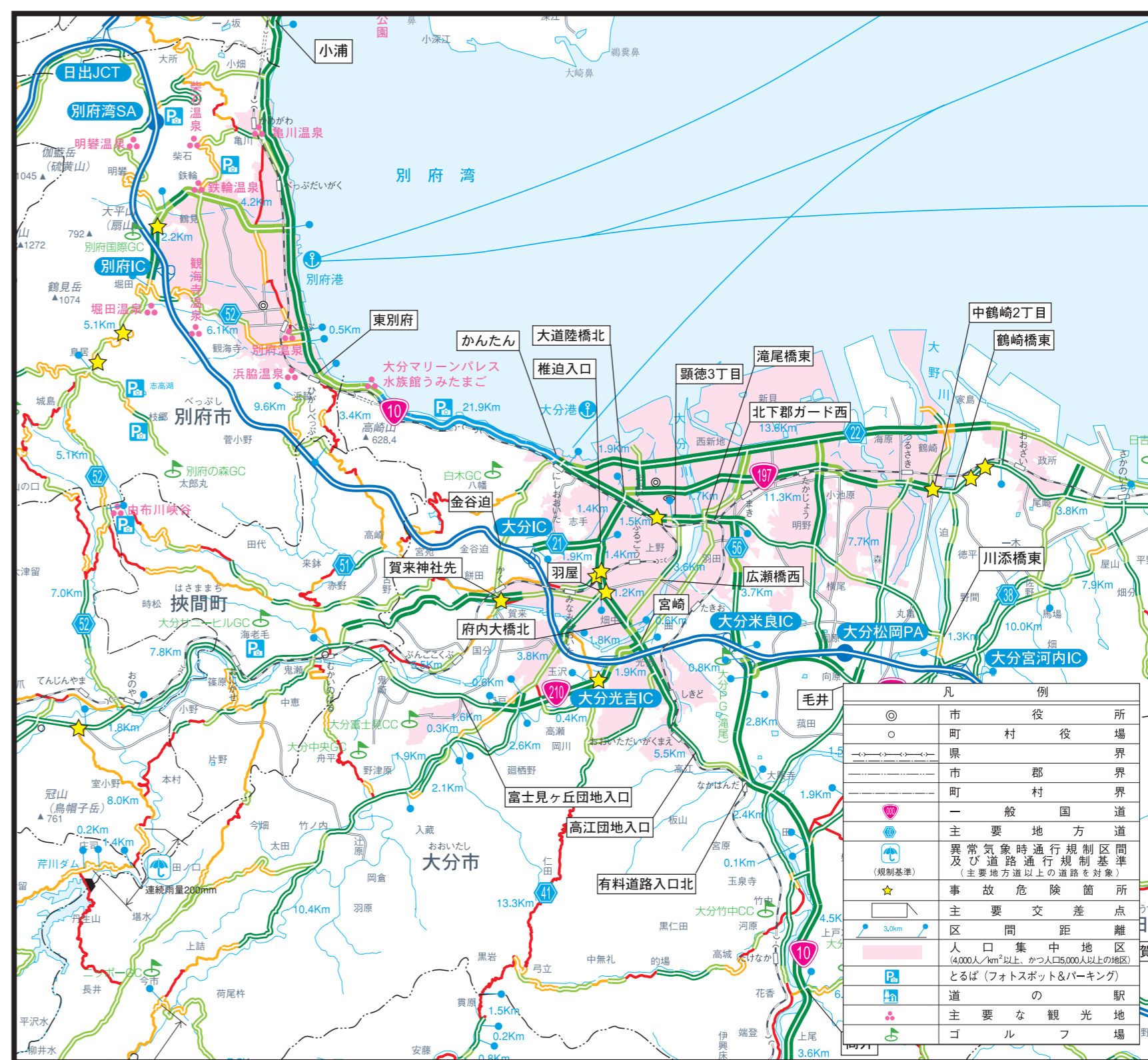
道路の“走りやすさ”にランクをつけて色分け!!



道路の“車線数”を線の太さと線の数で表現!!



事故危険箇所などを表現!!



## 背景と目的

現在の地図では、国道や県道、市道など道路の種類で分類されたものが多く、実際に走ってみると、国道より農道や林道の方が道幅も広く走りやすい道路があります。

そこで、観光交通の支援や道路評価を目的として、道路の“走りやすさ”が一目で分かるマップを作成しました。

現在では、道路の走りやすさマップのカーナビ等への展開に向けた具体的な取り組みについて検討を進めています。

## 対象路線

「走りやすさマップ」は、国道や県道などに加え、観光者が利用すると便利と思われる大規模林道や広域農道、主要な市町村道についても情報を提供しています。

道路種別	対象路線
高速自動車国道	全て対象
都市高速道路	全て対象
一般国道	全て対象
主要地方道	全て対象
一般県道	全て対象
市町村道	観光交通の利用が多い路線
農道	広域農道等 ※
林道	大規模林道等 ※
臨港道路	主要な臨港道路等 ※

※農道、林道及び臨港道路は、主に一般県道以上の道路と連絡する道路を対象としています。

## 走りやすさ評価

道路種別 (走りやすさのイメージ)	走りやすさ ランク
自動車専用道路 (走りやすさのイメージ)  自動車専用道路で、スムーズな走行が可能	M
郊外部・山地部の道路 (走りやすさのイメージ)  ①2車線以上の道路で、5m以上にわたって、カーブ・勾配が緩やか。 ②路肩も広く、歩行者がほとんどいないか、歩道と車道が十分に分離されている。 ③主要な道路との平面交差が平均して1箇所/km以下。	とも走りやすい S
 ①2車線以上の道路で、カーブ・勾配が緩やか。 ②歩道もしくは広い路肩がある。	走りやすい A
 ①2車線以上の道路で、緩やかでないカーブ・勾配が多少ある。 ②路肩が狭いところがある。	B
 ①1車線の道路で緩やかでないカーブがある。 ②2車線以上の道路で急カーブ・急勾配がある。 ③路肩が狭いところがある。	C
 ①1車線の道路で、急カーブが連続。 ②路肩が狭い。	D 走りにくい

道路の幅、カーブの大きさ・多さ、道路の勾配、歩道と車道の分離状況などにより、以下の6段階に分類しました。

また、市街地部などの道路と郊外部・山地部の道路は、走りやすさに影響を与えるものが異なりますので、「市街地部などの道路」と「郊外部・山地部の道路」に分けて評価しています。

### 市街地部などの道路 (走りやすさのイメージ)

①2車線以上の道路で、カーブ・勾配が緩やか。  
②両側に自転車が行ける歩道があり、カーブが緩やか、路肩も広い。

①2車線以上の道路。  
②両側に歩道がある。

①2車線以上の道路。  
②片側歩道または歩道がない。

①1車線の道路。  
②歩道がない。

## 基礎情報の収集

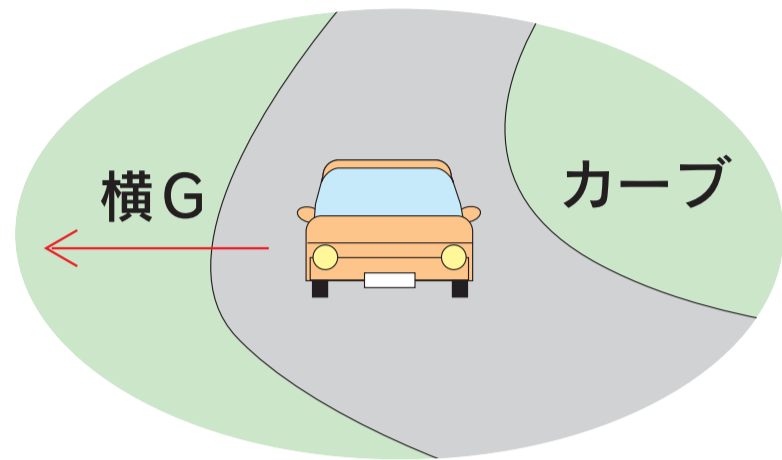
実際の走行状況での道路の走りやすさを判断するために、プローブカー調査を実施して、道路の走りやすさを分析しました。（走行調査延長：九州全域で約25,000km）

プローブカーとは、飛行機に搭載されている「フライトレコーダー」の自動車版です。

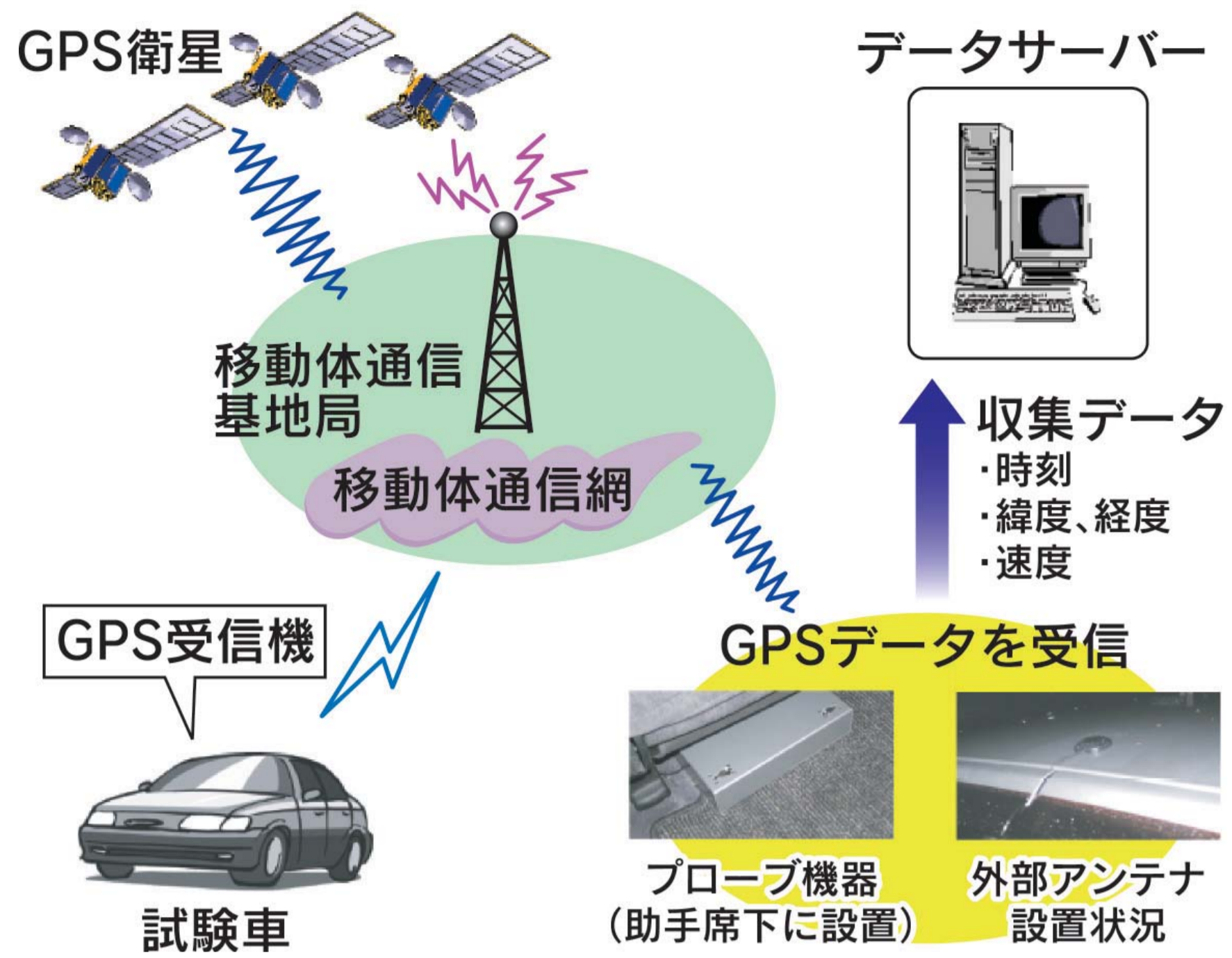
自動車に搭載したGPS機器が、人工衛星から時刻や緯度・経度などのデータを受信して、自分の位置を1秒間隔で把握するほか、走行速度や車体にかかる重力を観測します。

### ▼プローブカー調査で得られるデータ

- ① 走行速度
- ② 横方向にかかる重力（横G）



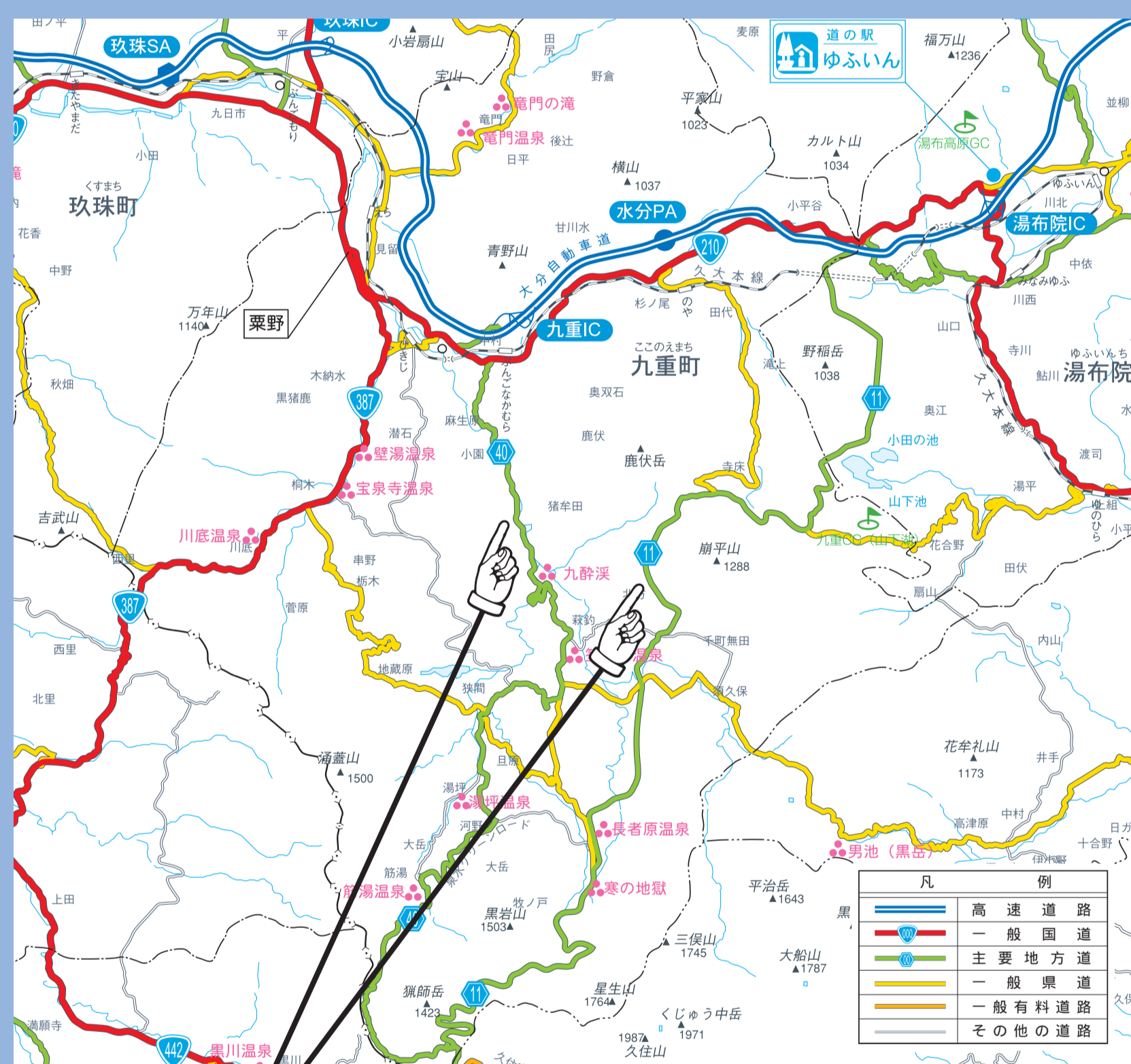
### ▼プローブカー調査のイメージ



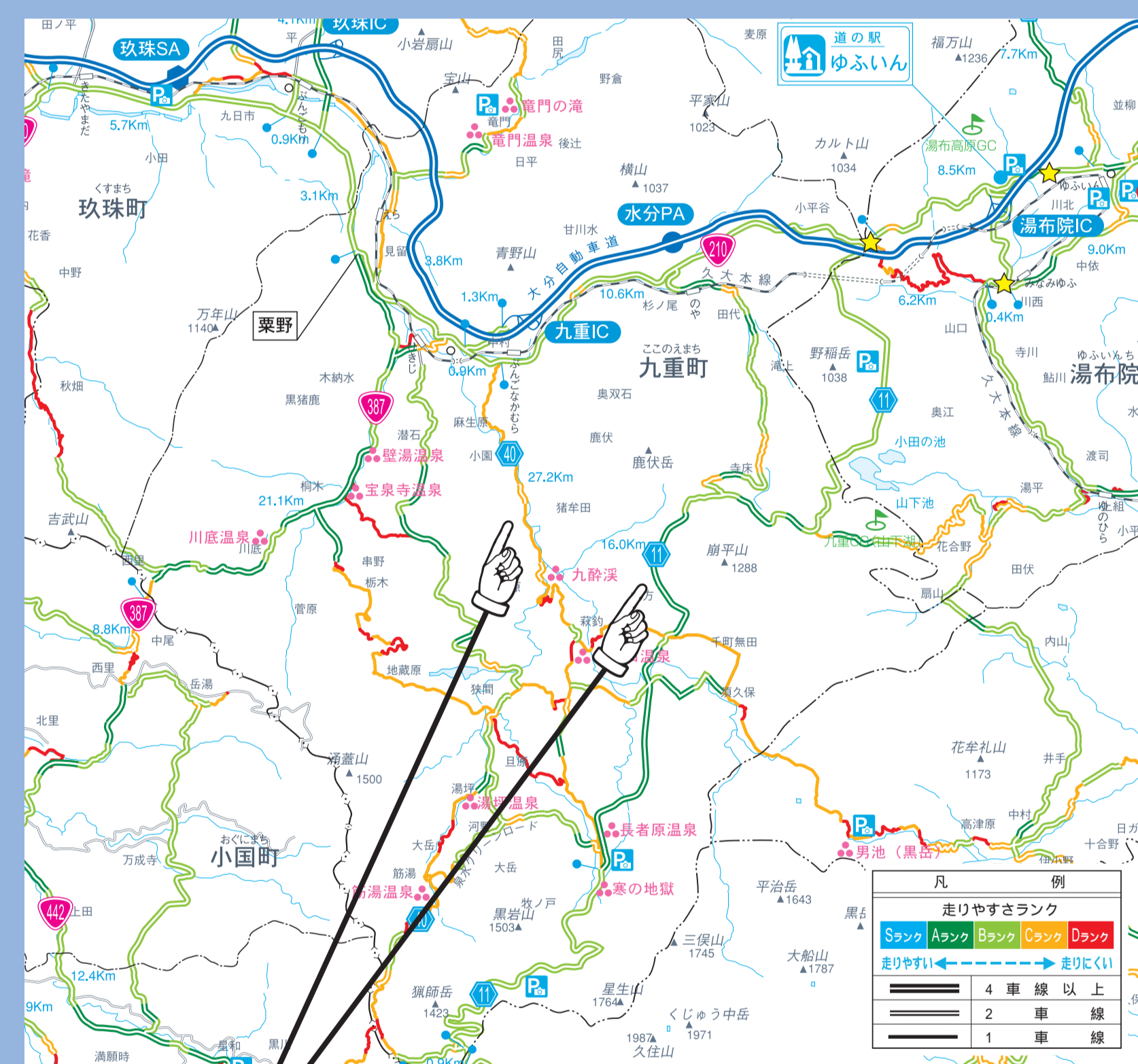
## 「一般の道路マップ」と「走りやすさマップ」

一般の道路マップでは、同じ県道に見えても、走りやすさで評価するとまったく異なるランクとなります。目的地までの走りやすいルートを選択することが可能となります。

### 一般の道路マップ



### 走りやすさマップ



一般の道路マップでは、同じ県道(県道40号、県道11号)

走りやすさマップでみると、車線数も走りやすさランクも異なる

## 今後の予定

国土技術総合政策研究所と民間企業(カーナビメーカー等10社)において「道路の走りやすさマップ対応カーナビ」の実用化(平成20年度予定)を目指し、共同研究を行っています。

道路の走りやすさ評価を活用して、道路利用者の視点に立った道路計画を検討していきます。

