

(3) 走行ルートを選定

1) 経路

一般道走行実験路として、一般道路に走行ルート（茨城県つくば市内、総延長約 30km）を設定し、さらにルート上に12カ所の基本計測区間を設けて詳細なデータを採取する区間とした。（図-2.3.6）

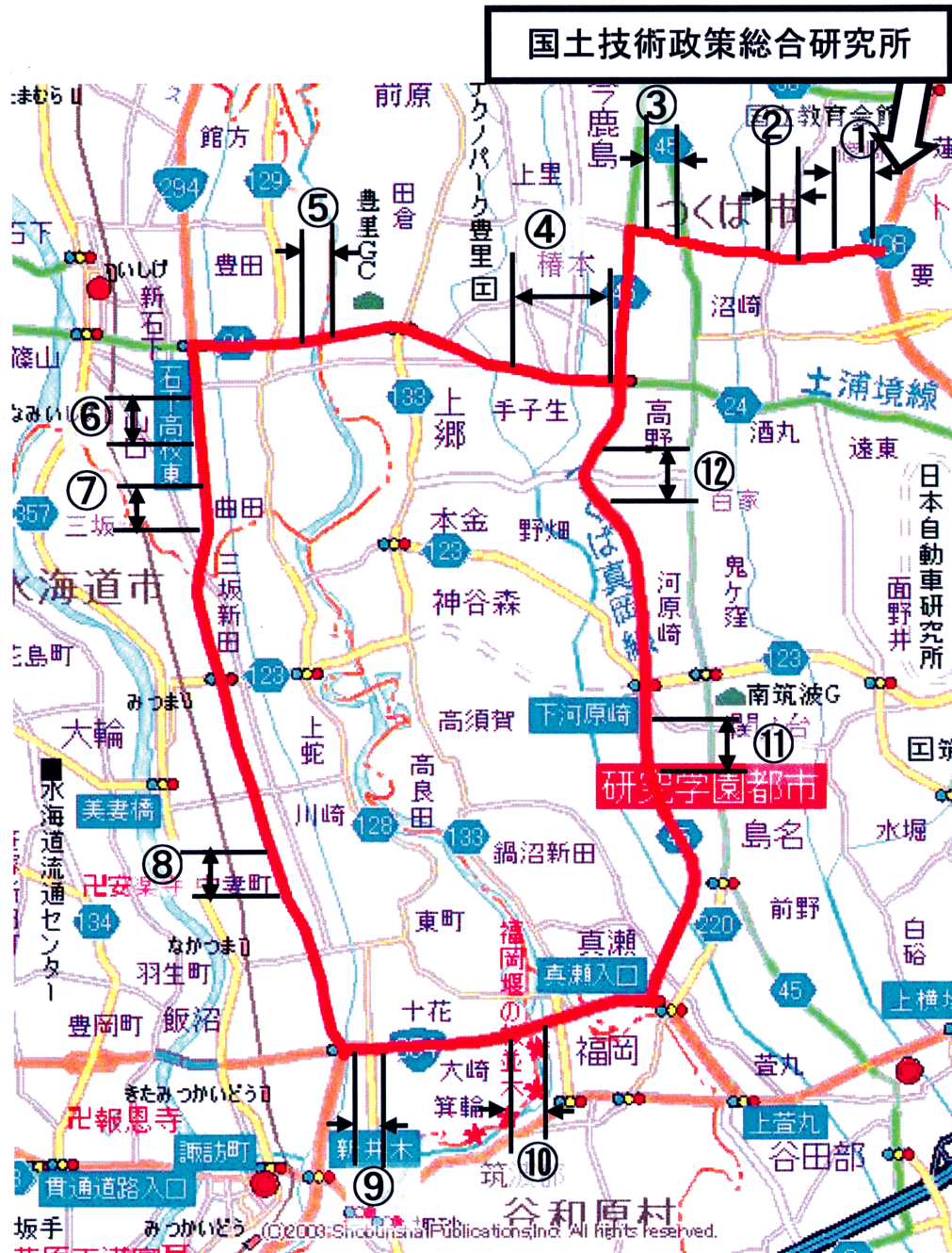


図-2.3.6 走行ルートおよび基本計測区間

走行ルートおよび基本計測区間の設定にあたっては、海コントレーラの通行を念頭においた場合に一般的な道路性状を代表できる条件として①平坦性、②路面凹凸の周波数特性、③悪路条件に着目した。

2) 路面形状計測

走行ルート上の路面形状は、路面性状測定車を用いて計測した。

計測は、時速 40km 程度で走行しながらレーザー変位計によって行われ、計測車自体の走行中の挙動の影響は、搭載された加速度計とオプティカルジャイロによる計測データを用いて補正される。

計測点は、横断方向 20cm 間隔および縦断方向に 5 cm 間隔の格子網とし、その中から横断方向に一般的な大型車両の車輪通過位置の 2 測線（車線中央より左右 1 m 位置、以下「OWP,IWP」と呼ぶ）を抽出して利用する。

路面性状計測の概要を図-2.3.7 に示す。

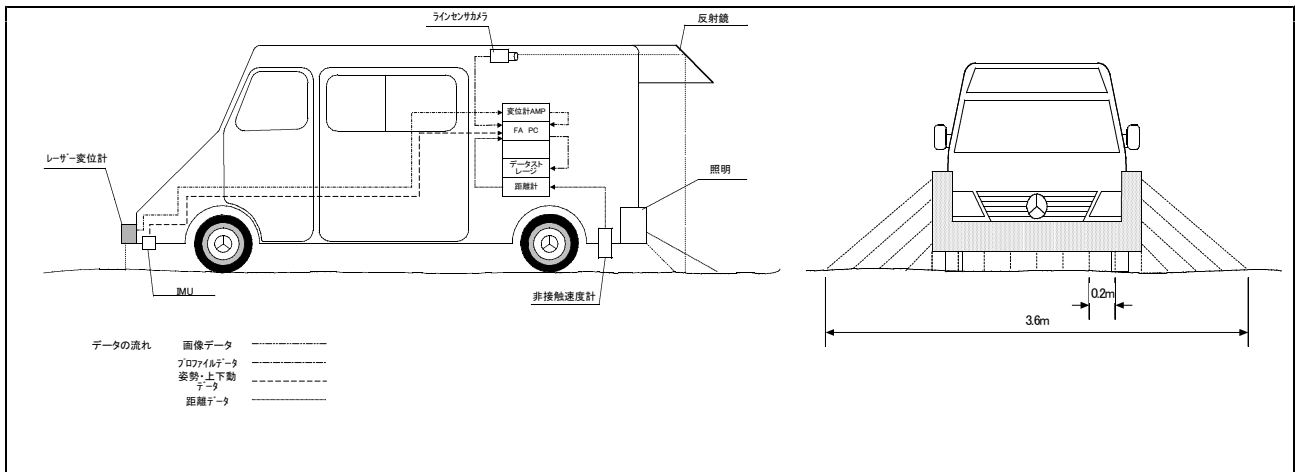


図-2.3.7 路面性状計測の概要

3) 縦断形状

選定した経路の基本計測区間の縦断形状を図-2.3.8 に示す。

なお、路面プロファイルグラフについては、路面縦断分を含むため相対変位となっており各走路区間で縦軸スケールは合わせていない。