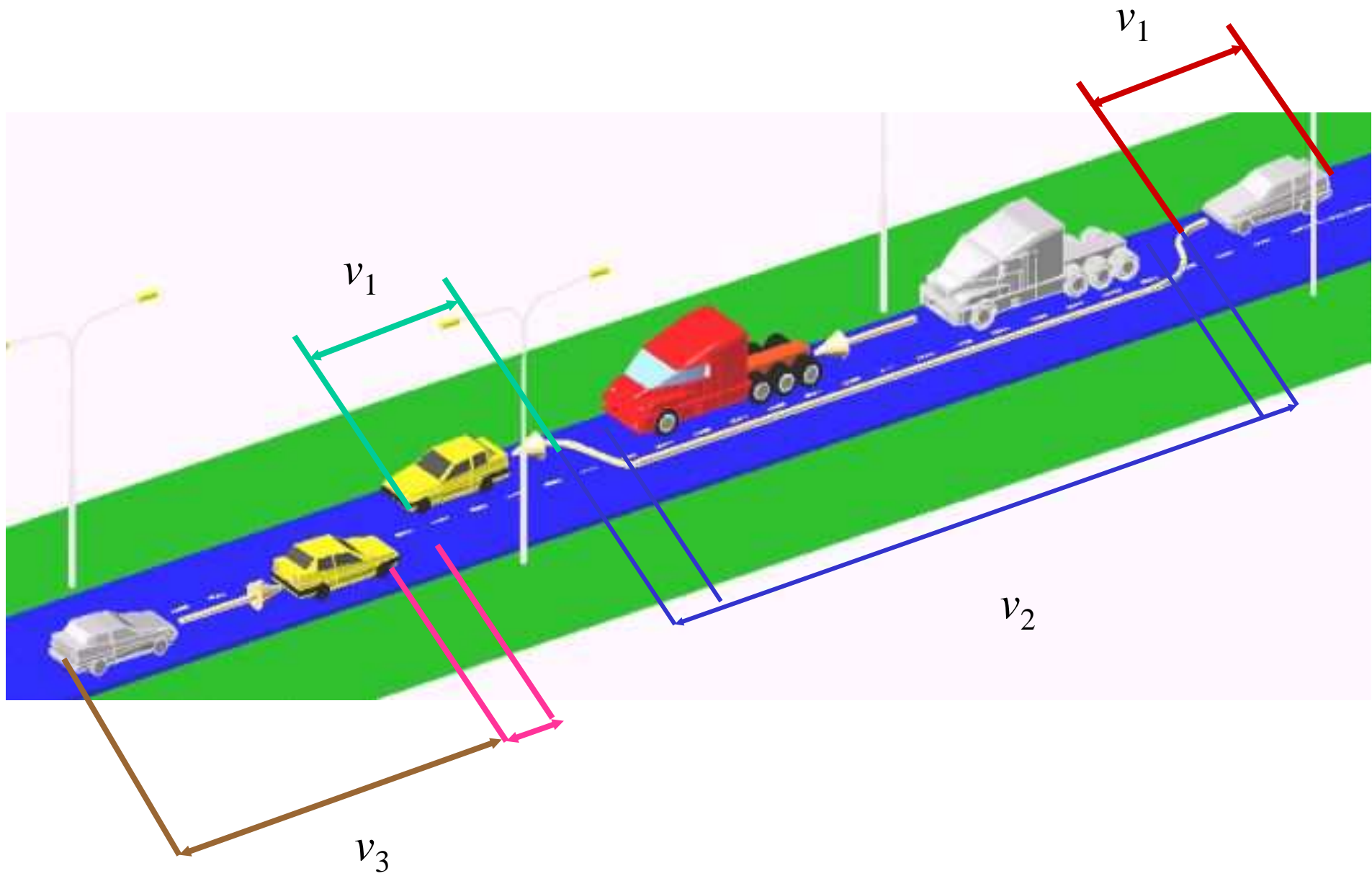


**OCENA WIDOCZNOŚCI
DROGI PRZY ZAMIARZE
WYPRZEDZANIA**

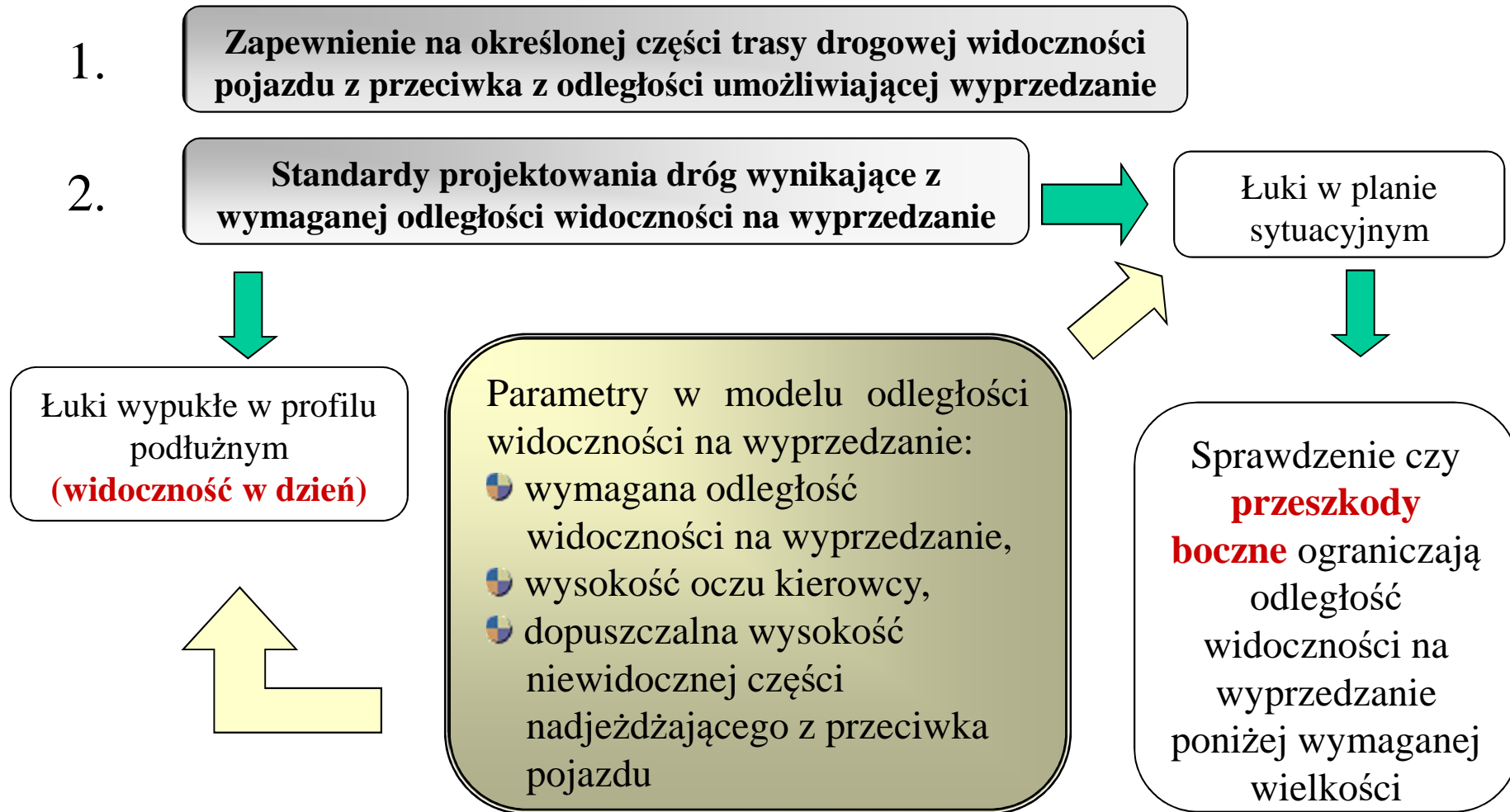
Odległości widoczności na wyprzedzanie jest to odległość pozwalająca na wgląd użytkownikom dróg z odpowiedniej odległości w obręb korony drogi, a szczególnie w obręb jezdni, w celu rozpoznania na czas sytuacji ruchowej i dostosowania do niej reżimu jazdy. Odległość widoczności na wyprzedzanie jest czynnikiem, warunkującym bezpieczeństwo jazdy i wywierającym wpływ na przepustowość dróg



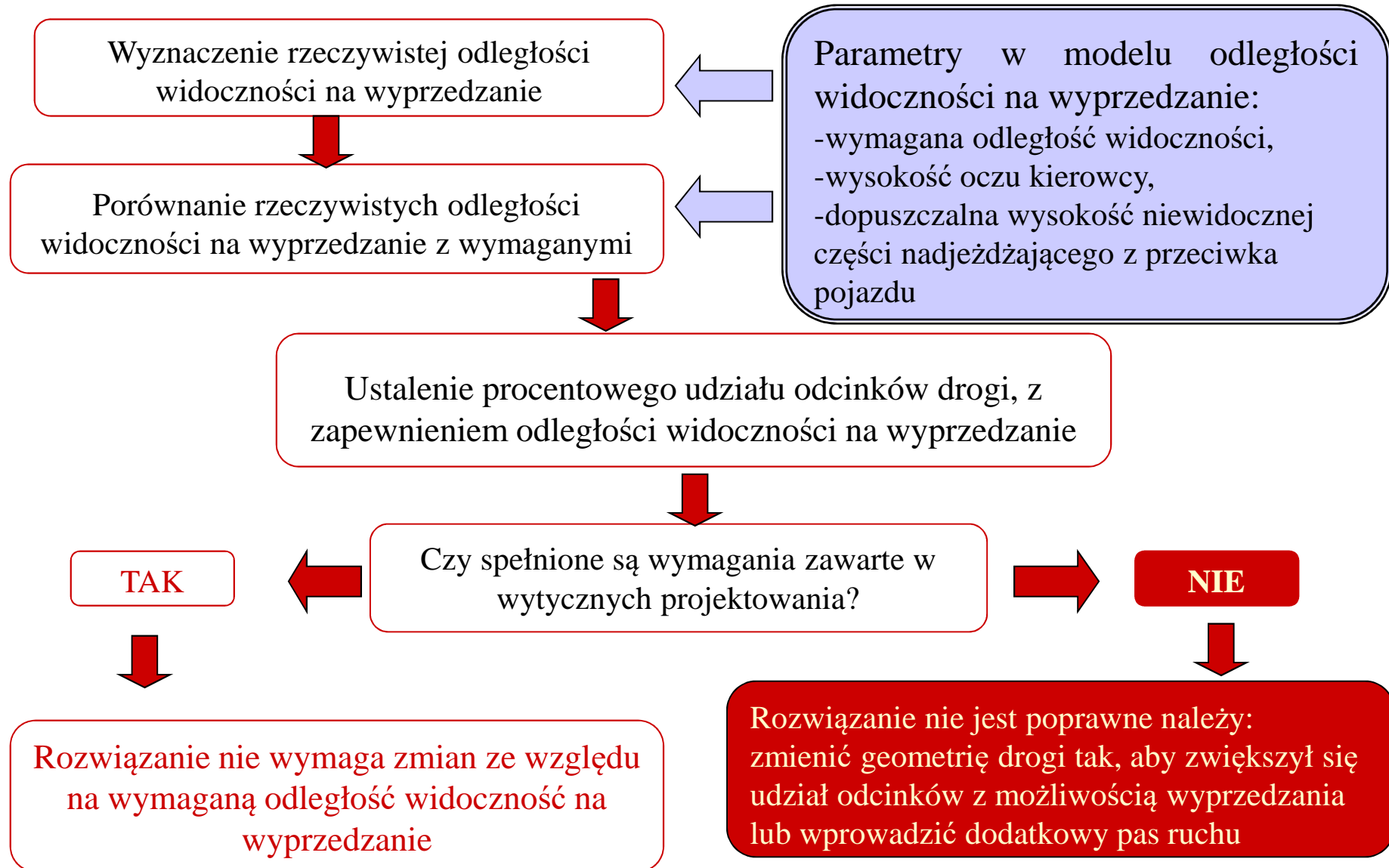
Najmniejsza odległość widoczności na wyprzedzanie L_w zapewniająca bezpieczeństwo wykonywania manewru wyprzedzania jest zależna od:

- ❑ typu wyprzedzania (wyprzedzanie z oczekiwaniem lub bez oczekiwania),
- ❑ typów pojazdów biorących udział w wyprzedzaniu,
- ❑ charakteru utrudnień w czasie wyprzedzania (tj. obecności pojazdu nadjeżdżającego z przeciwka, ograniczenia widoczności drogi, pochylenia podłużnego),
- ❑ liczby pojazdów biorących udział w wyprzedzaniu (wyprzedzanie pojedynczego pojazdu lub wyprzedzanie wielokrotne kilku jadących pojazdów w grupie),
- ❑ stanu psychofizycznego kierowcy i motywów jego podróży .

Wymagania odnośnie odległości widoczności na wyprzedzanie na drogach zamiejskich dwupasowych dwukierunkowych



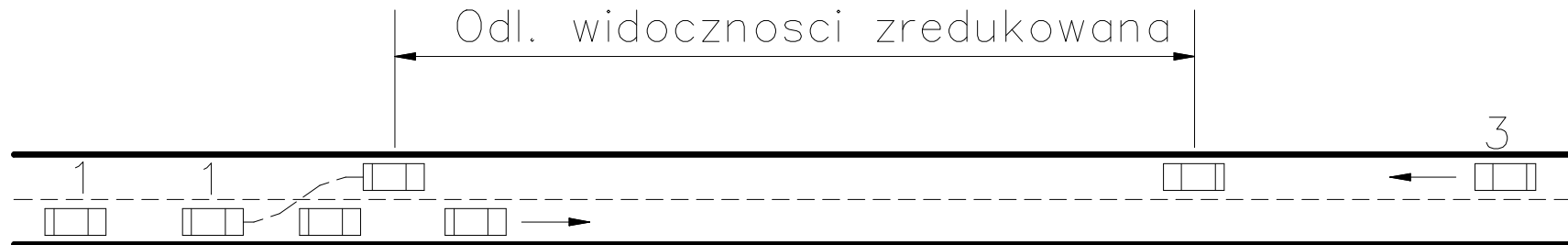
Ocena odległości widoczności na wyprzedzanie na dwupasowych drogach dwukierunkowych



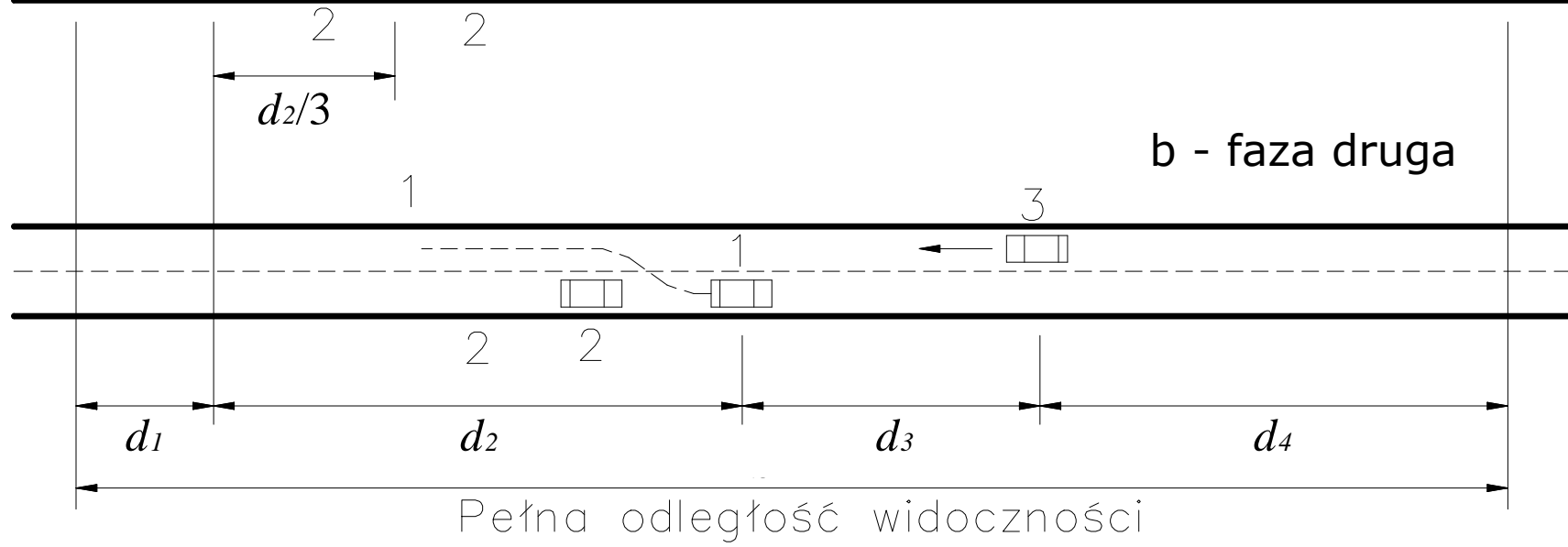
Podstawowe definicje:

- Pełna odległość widoczności na wyprzedzanie - to minimalna odległość między przodem pojazdu inicjującego wyprzedzanie a pojazdem nadjeżdżającym z przeciwnego kierunku, niezbędna do wykonania manewru wyprzedzania w sposób bezpieczny.
- Zredukowana odległość widoczności na wyprzedzanie - to minimalna odległość między przodem pojazdu wyprzedzającego i znajdującego się na pasie ruchu przeciwnego a pojazdem nadjeżdżającym po tym pasie, która zapewni bezpieczne zakończenie manewru wyprzedzania.

a - faza pierwsza



b - faza druga



L_w

$$L_w = d_1 + d_2 + d_3 + d_4 \quad [\text{m}]$$

$$d_1 = 0,28 t_1 (\bar{v} - \Delta v + 1,12 a t_1)$$

$$d_2 = 0,28 \bar{v} t_2$$

$$d_4 = \frac{2}{3} d_2$$

d_1 - długość przebytej drogi przez pojazd 1 wyprzedzający podczas czasu inicjowania manewru wyprzedzania,

d_2 - długość przebytej drogi przez pojazd 1 wyprzedzający podczas zajmowania przez niego lewego pasa,

d_3 - odstęp bezpieczeństwa z tabeli,

d_4 - długość przebytej drogi przez pojazd 3 nadjeżdżający z przeciwka w czasie wykonywania manewru wyprzedzania

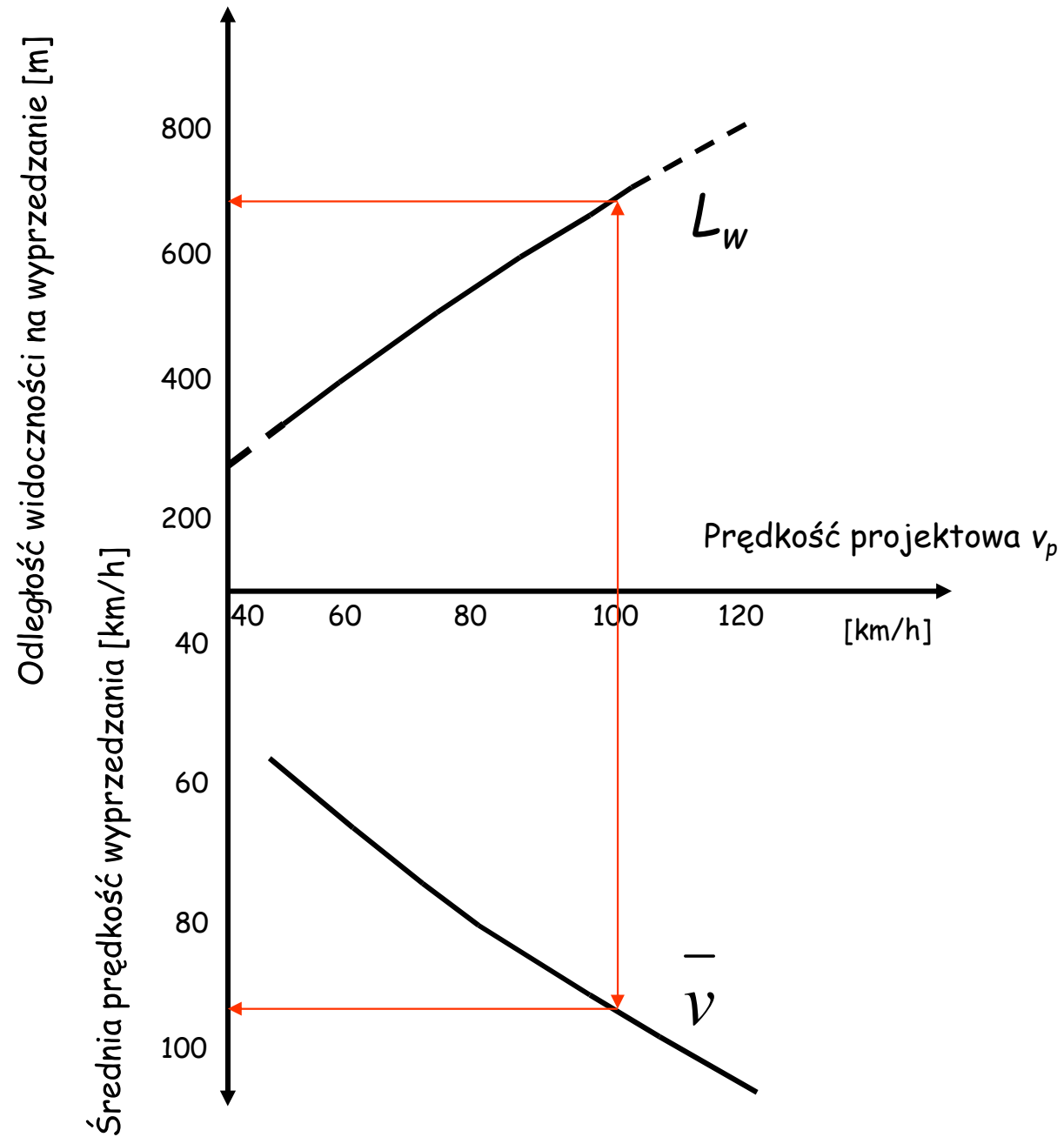
—
 \bar{v} - średnia prędkość wyprzedzania

Parametry	Wartości dla zakresu prędkości [km/h]			
	48÷64	64÷80	80÷96	96÷112
Średnie przyspieszenie a [km/h] *	2,24	2,29	2,35	2,40
Czas inicjowania manewru t_1 [s]	3,6	4,0	4,3	4,5
Czas zajęcia lewego pasa t_2 [s]	9,3	10,0	10,7	11,3
Odstęp bezpieczeństwa d_3 [m]	30	55	75	90

* Dla warunków polskich wartości mogą być zawyżone szczególnie dla większych v_p

Dla nowo projektowanych dróg należy przyjmować (D.U. 43 §169) odległości widoczności na wyprzedzanie:

Prędkość miarodajna [km/h]	120	110	100	90	80	70	60
Najmniejsza odległość widoczności na wyprzedzanie L_w [m]	700	650	600	550	500	450	400



Gotowe wartości odległości widoczności na wyprzedzanie przy dowolnych prędkościach projektowych można odczytywać z wykresu