

Anlage 1:

Fragen & Antworten zu den Geschwindigkeitsanzeigeräten

1. Wie genau sind die Geschwindigkeitsmessungen?

Die Messgenauigkeit beträgt $\pm 2\%$ über den gesamten Messbereich.

Das bedeutet, bei einer Tempomessung von beispielsweise 30 km/h ergibt sich die Messtoleranz von $\pm 0,6$ km/h, bei 50 km/h von $\pm 1,0$ km/h. Damit ist die Messgenauigkeit höher als die bei Polizeikontrollen verwendeten Geschwindigkeitsmessanlagen, für welche nach der Eichordnung eine Toleranz ± 3 km/h gefordert werden.

2. Wie genau wird die Anzahl von Fahrzeugen erfasst?

Wie bereits in unseren vergangenen Schreiben zum Thema Geschwindigkeitsanzeigeräte erwähnt, kann die Anzahl der Fahrzeuge nicht direkt gemessen werden. Sie wird von der Auswertungssoftware abgeschätzt. Die ausgewerteten Verkehrsmengen sind daher als nicht genau anzusehen!

Die Anzeigeräte basieren auf Radartechnik und messen getaktet (alle 1,5 sek.) die Geschwindigkeit eines sich annähernden Fahrzeuges. Das bedeutet, während die Fahrzeuge frontal auf die Tafel zu fahren, werden sie, abhängig von ihrer Geschwindigkeit und Fahrzeuggröße (= Reflektionseigenschaft) sowie der Radarreichweite des Anzeigerätes unterschiedlich häufig gemessen. Die Software versucht aus allen gesammelten "Geschwindigkeitswerten" (pro Fahrzeug bis zu 20 Messwerte!) eine "Anzahl Fahrzeuge" zu errechnen.

Für eine möglichst präzise Umrechnung müsste vor Ort unter anderem die exakte Reichweite des Radarkegels bestimmt werden und bei der Auswertung manuell jedes Mal angegeben werden, was sich in der Praxis als sehr schwierig und ungenau erweist. Somit kann auch keine Aussage hinsichtlich der Abweichung zwischen tatsächlicher und berechneter Fahrzeuganzahl getroffen werden (siehe hierzu auch Pkt. 6 der Anlage 2a).

3. Können Messungen in beiden Fahrtrichtungen zeitgleich durchgeführt werden?

Die Erfassung in beiden Fahrtrichtungen ist möglich, liefert allerdings nur bei geringem Verkehrsaufkommen bzw. wenig Begegnungsverkehr vollständige, aussagekräftige Daten für die abfahrende Fahrspur. Der Grund ist, dass die Fahrzeuge bei Begegnung mit ankommenden Fahrzeugen zweitweise im Radarschatten liegen und dann nicht erfasst werden können. Um die Messergebnisse nicht zu verfälschen, sind die Geräte so eingestellt, dass nur die ankommenden Fahrzeuge erfasst und ausgewertet werden.