

Automaattisen nopeusvalvonnan käyttöönotto Kuopion katuverkolla**Apulaiskaupunginjohtaja Jari Kyllönen
Kaupunginhallitus**

Yleistä automaattisesta nopeusvalvonnasta

Liikennevalvonta, kuten nopeusvalvonta kuuluu poliisin tehtäviin. Nopeusvalvontaa tehdään perinteisesti tutkalla, mutta enemmässä määrin myös kiinteillä, automaattisilla nopeusvalvonnan menetelmillä. Automaattinen nopeusvalvonta on jo vakiintunutta toimintaa maanteilla, mutta se on lisääntynyt myös kaupunkien ja kuntien hallinnoimilla katuverkoilla. Automaattinen nopeusvalvonta on käytössä ainakin Oulussa, Tampereella, Porissa ja Raumalla.

Automaattisia nopeusvalvontalaitteita käytetään vilkkaasti liikennöidyillä teillä ja kaduilla. Tämän lisäksi automaattista nopeusvalvontaa käytetään kohteissa, joissa perinteistä liikennevalvontaa on hankala suorittaa. Tällaisia ovat paikat, joissa ajoneuvojen pysäyttäminen on vaikeaa tai se aiheuttaa merkittävän liikenneturvallisuusriskin. Automaattisesta liikenteen valvonnasta saadaan suurin hyöty valitsemalla kohteet huolella ja siten, että samalla laitteistolla voidaan ajonopeuksien lisäksi valvoa mahdollisia muita rikkeitä mm. liikennevalojen noudattamatta jättäminen.

Nopeusvalvonnan automatisoinnin suurin hyöty on liikenneturvallisuuden parantuminen. Automaattinen nopeusvalvonta tutkitusti vähentää ylinopeuksia ja tällä on merkittävä liikenneturvallisuutta parantava vaikutus. Automaattisesta nopeusvalvonnasta on kerrottava tienkäyttäjille liikenne-merkein. Automaattisella nopeusvalvontapisteellä ei välttämättä ole aina kameraa sijoitettuna, vaan kameroita yleensä siirretään eri valvontapisteen välillä.

Poliisin käytössä olevat automaattisen nopeusvalvonnan laitteistoa on kahda mallia. Perinteinen malli on kiinteä, tietyn pisteen nopeusmittaus. Toinen ja uudempi laitteisto mahdollistaa myös keskinopeusvalvonnan. Käytettävä laitteisto on sovittava yhteistyössä poliisin kanssa. Automaattisen nopeusvalvontakameran kuvatiedostot siirretään langattomasti poliisin liikenneturvallisuuskeskukselle.

Automaattisen nopeusvalvonnan periaatteet Kuopiossa

Automaattisen nopeusvalvonnan periaatteita Kuopiossa on käsitelty vuonna 2017 valmistuneessa opinnäytetyössä (<https://www.theseus.fi/handle/10024/128595>). Opinnäytetyössä on tutkittu mihin paikkoihin automaattisen nopeusvalvonnan pisteet ensivaiheessa tulisi Kuopion kaupungin katuverkolla sijoittaa. Automaattisen nopeusvalvonnan pisteiden sijainneissa huomioidaan katuluokka, tapahtuneet onnettomuudet, mitatut ajonopeudet, liikennemäärä, jalankulkijoiden ja pyöräilijöiden ylitystarve ja saatu palaute. Automaattista nopeusvalvontaa käytetään ensisijaisesti pääkaduilla tai alueellisilla kokoojakaduilla.

Tonttikatujen nopeusvalvontaan se ei sovellu vähäisten liikennemäärien vuoksi. Automaattisen nopeusvalvonnan pisteiden sijoittelussa huomioidaan myös muut valvottavat asiat esimerkiksi liikennevalojen noudattaminen. Opinnäytetyön yhteydessä on liikennesuunnittelu yhteistyössä poliisin kanssa päätynyt esittämään automaattisen nopeusvalvonnan pisteiksi katuverkolla ensisijaisesti vilkkaasti liikennöityjä sisääntuloväyliä, jolloin ajonopeudet saataisiin kuriin jo heti taajamarajoituksen piiriin saavuttaessa. Nämä ovat usein myös paikkoja, joissa liikenteen pysäyttäminen aiheuttaa merkittäviä riskejä. Ensivaiheessa automaattisen nopeusvalvonnan pisteitä on opinnäytetyössä esitetty neljä kohdetta.

Vastuut

Automaattinen nopeusvalvonta edellyttää kunnan ja poliisin tiivistä yhteistyötä. Kunta vastaa liikennevalvontapisteiden rakentamisesta ja kunnossapidosta. Kunnan vastuulla on asentaa kameravalvontaan sopiva tolppa, kameran sijoittamiseen varattu kotelo, rakentaa mahdollinen levike ja asentaa tien tai kadun pintaan tarvittavat silmukat. Kunta vastaa myös tarvittavista sähkötoista. Poliisi vastaa kameroista reitittimiseen, kameroiden käytöstä ja siirtämisestä eri valvontapisteiden välillä. Automaattisen nopeusvalvonnan käyttöönotosta kunta ja poliisihallitus laativat sopimuksen, jossa nämä vastuut tarkemmin sovitaan. Poliisi voi luovuttaa valvontatietoja kunnalle liikennesuunnittelun tarpeisiin.

Vaikutusten arviointi

Vaikutukset liikenneturvallisuuteen

Automaattinen nopeusvalvonta on yksi keino parantaa liikenneturvallisuutta ja vähentää ylinopeuksia. Poliisin kokemusten mukaan teillä, joilla on käytössä liikenneturvallisuuskameroita, on keskinopeus laskenut 5 %. ja kuolonkolareiden määrä kameroita valvotuilla teillä laskenut 32 %. Ylinopeuksien määrät on kameravalvotuilla teillä pienentynyt 30 - 50 %, paikoin jopa 70 %. Vaikka katuverkolla nopeudet ovat hiljaisempia, on ylinopeuksilla merkittävä vaikutus jarrutusmatkoihin ja sitä kautta onnettomuusriskiin. Ensivaiheessa toteutettavien automaattisen nopeusvalvonnan pisteet ovat keskeisillä sisääntuloväylillä. Tavoitteena on, että automaattisella kameravalvonnalla korostetaan saapumista taajama-alueelle ja ajoneuvojen sopeutumista taajama-alueen nopeusrajoituksiin. Porissa tehtyjen mittauksien mukaan kameravalvontapisteiden käyttöönotto vähensi ylinopeuksia 20 - 30 %.

Ajonopeuksilla on merkittävä vaikutus tienkäyttäjien turvallisuuteen. Törmäysnopeuden laskiessa, kuolemaan johtavan onnettomuusriski pienenee merkittävästi. Auton törmätessä jalankulkijaan 80 km/h nopeudella, on kuolemaan johtavan onnettomuuden todennäköisyys lähes 60 %. Törmäysnopeudella 60 km/h todennäköisyys on noin 20 % ja 40 km/h nopeudella noin 5 %. Tämän vuoksi on tärkeää, että saavuttaessa taajama-alueelle, saadaan sovitettua ajonopeudet liikenneympäristöön sopivaksi. Myös aineellisten vahinkojen osuus pienenee.

Taloudelliset vaikutukset

Yhden kameravalvonnan pisteen rakentaminen maksaa noin 15 000 - 20 000 euroa. Kustannus muodostuu levikkeen rakentamisesta, ilmaisista silmukoista, sähkötoista, tolppasta ja kameran sijoittamiseen tarvittavasta kotelosta. Poliisin vastuulla olevan kameran hankintahinta on noin 45 000 euroa. Automaattisen nopeusvalvonnan kustannuksia tulee arvioida onnettomuuskustannuksien säästöllä. Yksi kuolemaan johtanut liikenneonnet-

tomuus maksaa yhteiskunnalle yli 2,4 miljoonaa euroa, pysyvän vamman aiheuttanut onnettomuus 1,3 miljoonaa euroa, vakavaan loukkaantumiseen johtanut onnettomuus lähes 800 000 euroa ja lievään loukkaantumiseen johtanut onnettomuus 34 000 euroa.

Esitys

Esitän kaupunkirakennelautakunnalle, että se hyväksyy automaattisen nopeusvalvonnan käyttöönoton Kuopiossa. Automaattisen nopeusvalvontapisteiden sijoittelussa Kuopion katuverkolla käytetään seuraavia periaatteita:

- Automaattisen nopeusvalvonta pisteet sijoittuvat pääkaduille tai alueelliselle kokoojakadulle. Automaattisen nopeusvalvonnan pisteiden valinta tehdään yhteistyössä poliisin kanssa.
- Kadun liikennemäärä on vähintään noin 10 000 ajoneuvoa vuorokaudessa.
- Pisteiden sijoittelussa huomioidaan muu valvonnan tarve, esimerkiksi punaisia päin ajaminen.
- Alueellinen peruste voi olla esimerkiksi huomattavan suuri jalankulkijoiden määrä, esimerkiksi koulun läheisyys.

Edelleen esitän, että automaattisen nopeusvalvonnan käyttöönoton valmistelua Kuopion kaupungin katuverkolla jatketaan liikennesuunnittelun ja poliisin yhteistyönä sekä suunnittelussa huomioidaan vuonna 2017 laadittu opinnäytetyö automaattisesta nopeusvalvonnasta. Ensivaiheen automaattisen nopeusvalvonnan kohteiksi on opinnäytetyössä linjattu Puijonlaakson tien ja Kallantien risteys, Tasavallankadun ja Leväsentien risteys, Peto sentien ja Nurmiraantien risteys sekä Puijonsarventien ja Kelokujan risteys. Ensivaiheen kohteet linjataan yhteistyössä poliisin kanssa. Ennen järjestelmän käyttöönottoa liikennesuunnittelun ja poliisin kanssa yhteistyössä linjataan automaattisen nopeusvalvonnan käyttämä tekniikka ja valmistellaan tarvittavat sopimukset. Automaattisen nopeusvalvonnan ensivaiheen rakentamiseen varaudutaan vuoden 2022 talousarvion laadinnan yhteydessä.

Valmistelija

Hanna Väätäinen

etunimi.sukunimi(at)kuopio.fi

puh. +358 44 718 5318

Päätösehdotus

Apulaiskaupunginjohtaja Jari Kyllönen

Lautakunta hyväksyy apulaiskaupunginjohtajan esityksen.

Päätös

Päätösehdotus hyväksyttiin yksimielisesti.

KUOPIO

Kuopion kaupunki
Kaupunkirakennelautakunta

Pöytäkirja

24.02.2021

3/2021

4 (4)

44 §