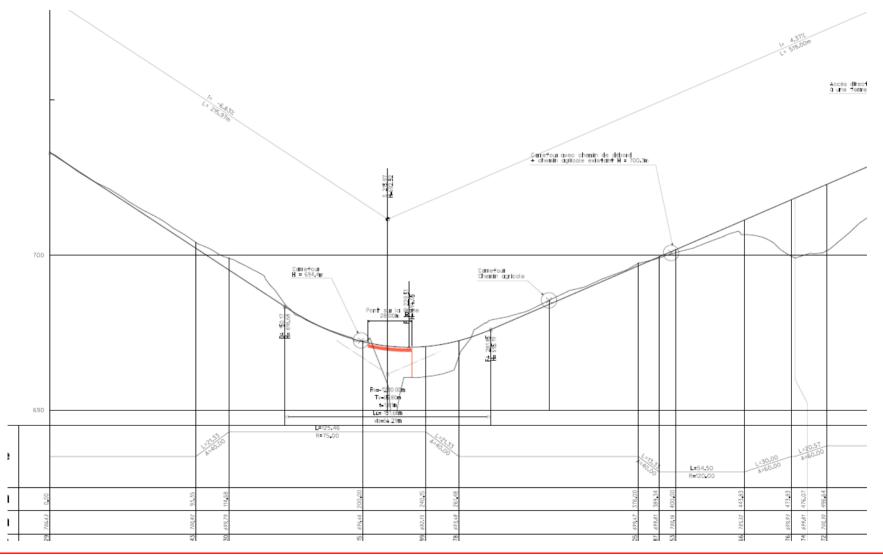


## Profil en long

- ▶ Coupe verticale passant par l'axe de la route
- ▶ Échelle déformée
  - >> Rendre perceptible les déclivités et les différences d'altitudes
  - ➤ Échelle des longueurs reportée en abscisse équivalente à celle du plan de situation
  - ➤ Échelle des altitudes 10 fois plus grande

# Exemple de profil en long



de circulation - Automne 2024

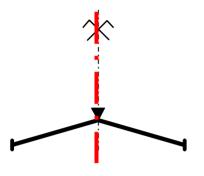
# Éléments géométriques

- ▶ Composé de deux éléments géométriques simples
- Déclivités constantes
  - >> Ligne droite
  - **▶ i** (en %)
- ▶ Arc de cercle
  - >> Cercle vertical
  - **▶** Rayon vertical R<sub>v</sub>

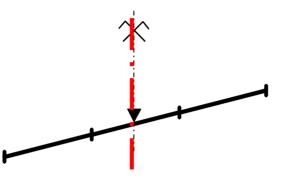
# Éléments géométriques

- **▶** Courbe de raccordement
  - **→** Rayons verticaux importants → faibles chocs verticaux
  - >> Pas nécessaire

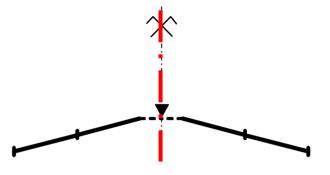
### Axes de référence



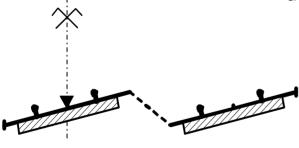
a) route à 2 voies:
 milieu, ou un bord
 de la chaussée



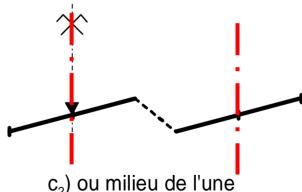
b) route à 3 voies:
 milieu de la voie
 centrale, ou un bord
 de l'une des voies



c<sub>1</sub>) route à 4 voies avec terre-plein central: milieu du terre-plein



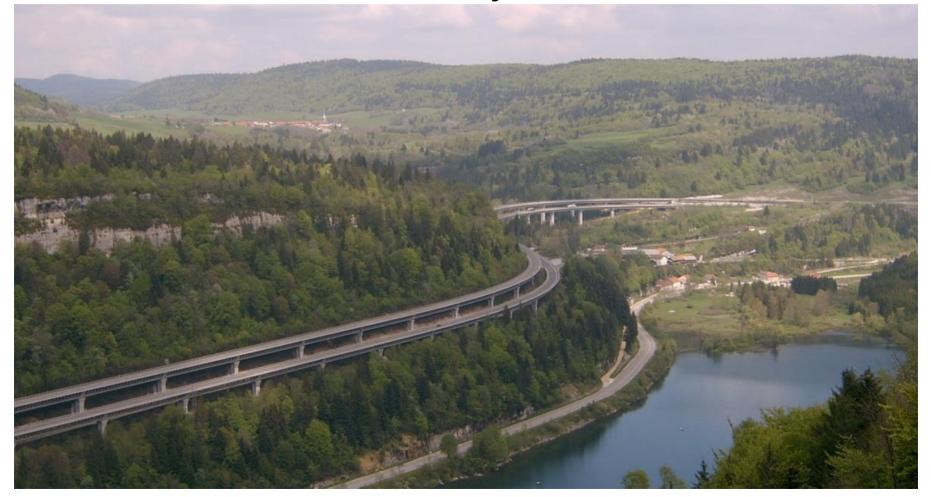
d) chemin de fer à 2 voies: milieu entre les 2 rails de l'une des voies



c<sub>2</sub>) ou milieu de l'une des deux chaussées

## Exemples de chaussées décalées

▶ Autoroute des Titans Genève - Lyon



## Exemples de chaussées décalées

#### **▶** Autoroute A9 Lavaux

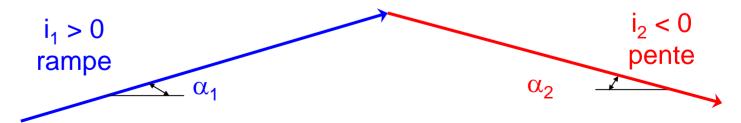


### Déclivités constantes

- Déclivité longitudinale i
  - >> Exprimée en %

$$i = tg\alpha$$

- ▶ Valeur positive rampe
- ▶ Valeur négative pente



### Déclivité minimale

#### ▶ Permettre l'évacuation des eaux superficielles



### Déclivité minimale

#### **▶** En rase campagne

$$\rightarrow$$
 i<sub>min</sub> = 0,5 % souhaitable

$$\rightarrow$$
  $i_{min} = 0.3 \%$  absolue

#### **▶** En localités

$$\rightarrow$$
  $i_{min} = 0.2 \%$  absolue

#### Déclivité maximale

#### Véhicules légers

▶ Limite d'adhérence pneu - chaussée
20 à 25 %

➤ En cas de conditions hivernales
5 à 10 %

#### **▶** Poids lourds

- >> Vitesse déclinant rapidement en rampe
- >> Risque d'échauffement des freins en pente

#### Effets d'une déclivité élevée

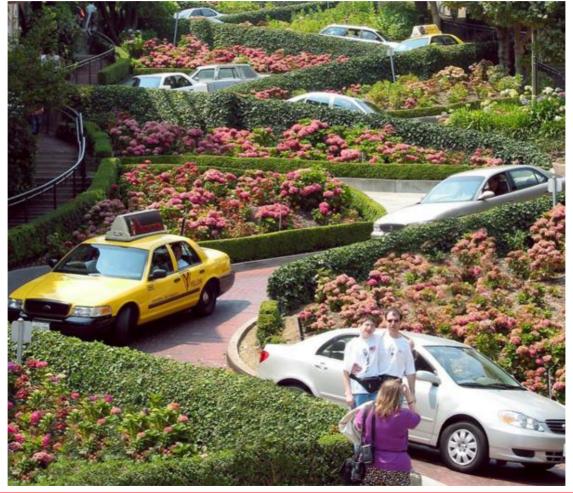
- ▶ Consommation d'énergie accrue
- ▶ Vitesse commerciale très réduite
- ▶ Gêne du trafic
  - >> Différence de vitesse entre les divers types de véhicules
  - >> Création de bouchons
  - >> Danger d'accident

### Effets d'une déclivité élevée

- ▶ Gêne des riverains
  - >> Nuisances sonores
  - >> Pollution atmosphérique
- **▶** Entretien hivernal important
- ▶ Orniérage accru

## **Lombard Street (San Francisco – CA)**

#### ▶ 27 % réduit à 16 %



# Exemples extrêmes ...

### ► Scanuppio (Italie)





## Valeurs préconisées (CH)

- ► SN 640 110
  - >> En fonction de la vitesse de base

Vitesse de base $V_A$	(km/h)	40	60	80	100	120
Déclivité maximale $i_{max}$	(%)	12	10	8	6	4

- ▶ Réduction
  - **>> Ponts**
  - >> Ouvrages souterrains

## Autres valeurs préconisées

#### **▶** En fonction de l'environnement

Type de terrain	Autoroutes Freeways	Routes hors-localités  Rural highways	Routes urbaines <i>Urban highways</i>
Plaine / Level	3 ÷ 4 %	3 ÷ 5 %	5 ÷ 8 %
Valloné / Rolling	4 ÷ 5 %	5 ÷ 6 %	6 ÷ 9 %
Montagneux / Mountainous	5 ÷ 6 %	5 ÷ 8 %	8 ÷ 11 %

### **Valeurs internationales**

Tableau PL-A1 Pentes maximales – Routes en milieu rural									
VITESSE DE CONCEPTION (km/h)									
PAYS	40	50	60	70	80	90	100	110	120
AFRIQUE DU SUD									
plat	-	-	-	5	4	3,5	3	3	3
vallonné	-	7	6	5,5	5	4,5	4	-	-
montagneux	10	9	8	7	6	-	-	-	-
ALLEMAGNE	-	-	8	7	6	5	4,5	-	4
AUSTRALIE									
plat	-	-	6 - 8	-	4 - 6	-	3 - 5	-	3 - 5
vallonné	-	-	7 - 9	-	5 - 7	-	4 - 6	-	4 - 6
montagneux	-	-	9 - 10	-	7 - 9	-	6-8	-	-
CANADA	7	7	6 - 7	6	4 - 6	4 - 5	3 - 5	3	3
routes secondaires	11	11	10 - 11	9	7 - 8	6 - 7	5 - 7	5 - 6	5
ÉTATS-UNIS									
plat	-	-	5	5	4	4	3	3	3
vallonné	-	-	6	6	5	5	4	4	4
montagneux	-	-	8	7	7	6	6	5	5
FRANCE	-	-	7	-	6	-	5	-	-
GRÈCE	-	11	10	9	8	7	5	4,5	4
ITALIE	10	10	7	7	6	5	5	5	5
routes secondaires	12	-	10	-	7	6	6	-	-
JAPON	7	6	5	-	4	-	3	-	2
SUISSE	12	-	10	-	8	-	6	-	4

Source: Lamm et al. dans Highway design and traffic safety engineering handbook. Copyright 1999, McGraw-Hill Compagnies, Inc.



de circulation - Automne 2024

## Voies additionnelles en rampe

- ▶ Un fort différentiel de vitesse entre voitures légères et véhicules lents en rampe amène ...
  - >> ... une gêne à la circulation des voitures légères
  - >> ... une diminution de la capacité et de la charge admissible
  - >> ... une diminution de la vitesse commerciale
  - >> ... une insécurité accrue, car les dépassements deviennent dangereux

## Voies additionnelles en rampe

#### Véhicules lents

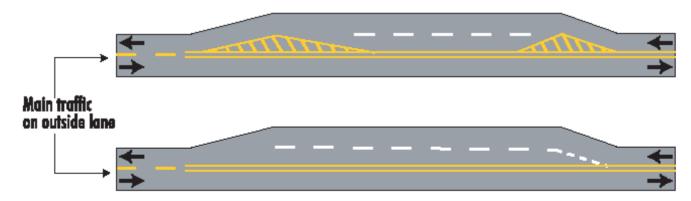
- Poids lourds PL (par extension)
- **Caravanes**
- >> Véhicules légers à faible performance dynamique

## **Disposition**

#### **▶** Voie lente



#### ▶ Voie de dépassement



## Voie lente

#### **▶** Voie lente

**→** Autoroute A9 Lausanne → Villette



## Voie de dépassement

- ▶ Voie de dépassement
  - **▶ Autoroute A12 Vevey** → Châtel Saint-Denis



## Conception d'une voie additionnelle

- ▶ Établissement du diagramme de vitesse
  - >> Vitesse de projet des VL et des PL
- ▶ Vérification du critère de dynamique de conduite
  - >> Le différentiel de vitesses est-il suffisamment important?
    - □ En valeur absolue (km/h)
    - □ Dans l'espace (longueur du dépassement)
  - **>>** Emplacement

## Conception d'une voie additionnelle

- Vérification du critère de technique de circulation
  - >> Y a-t-il suffisamment de trafic pour justifier une voie additionnelle?
- Autres critères
  - **→** Économie
  - >> Place à disposition
  - **>> Environnement**

# Établissement du diagramme de vitesse

▶ Voitures légères
V<sub>p(VL)</sub>

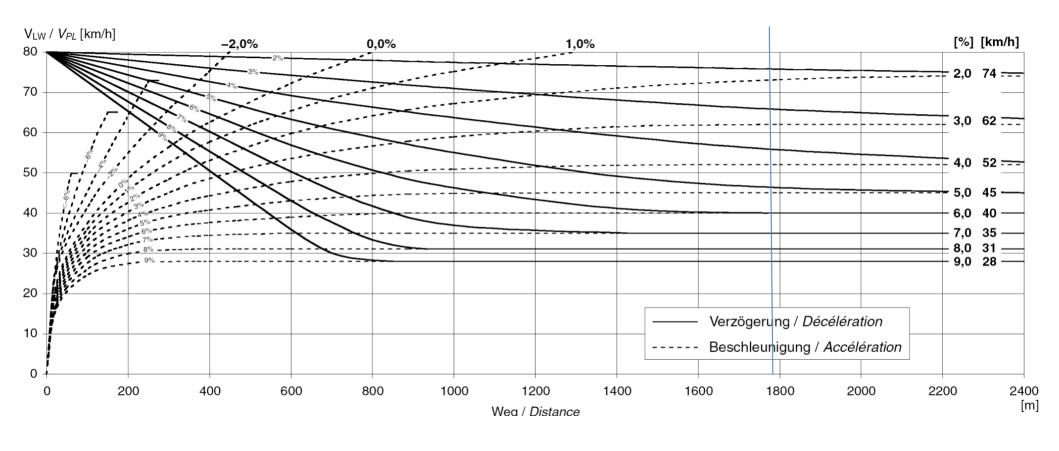
Déclivité <b>i</b>	(%)	± 7	± 8	± 9	≥ ± 10
Vitesse de projet <b>V<sub>VL</sub></b> des VL	(km/h)	80	75	75	70

**▶** Poids lourds

$$V_{p(PL)}$$

**▶ Diagramme V**<sub>p</sub> = fonction longueur / déclivité

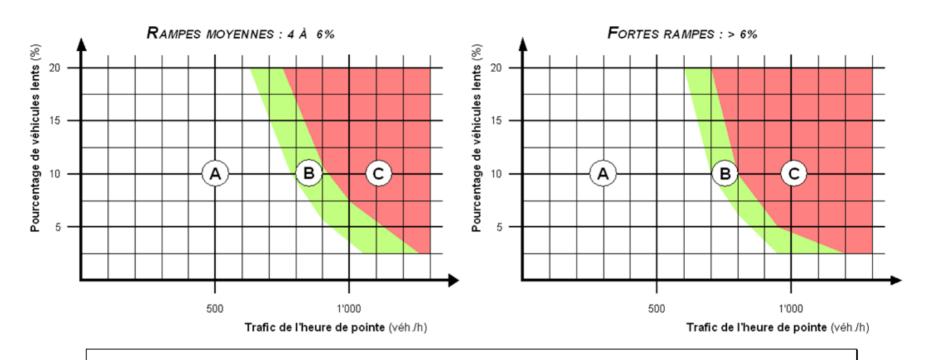
## Vitesse des PL en rampe



## Critère de dynamique de conduite

- ▶ Voies additionnelles en rampe nécessaires si
  - → V<sub>PL</sub> < 55 % de V<sub>VL</sub> sur au moins 500 m pour les RGD munies d'une séparation physique des voies de circulation
  - **▶ V**<sub>PL</sub> < 65 % de V<sub>VL</sub> sur au moins 200 m pour les autres routes
  - >> Autres critères possibles
    - ☐ Selon une différence de vitesse absolue
    - □ Distances différentes
    - ☐ Etc.

## Critère de technique de circulation



- A : les voies additionnelles ne sont pas nécessaires
- B : les voies additionnelles sont souhaitées quand les distances de visibilité sont limitées
- C: les voies additionnelles sont souhaitées

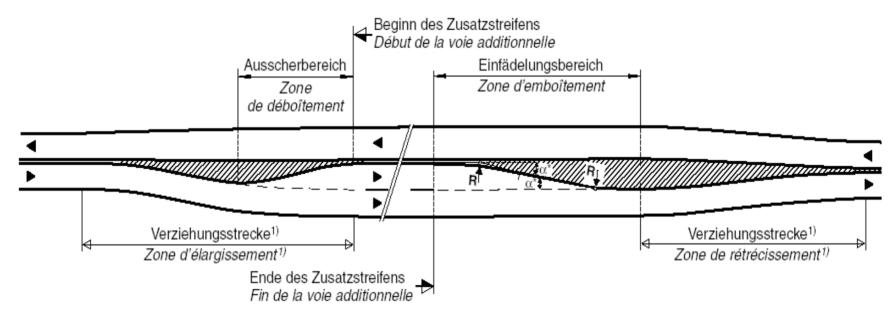
#### **Autres critères**

- **▶** Environnement
  - >> Préférable dans une zone de plaine
  - >> Moins évident en zone de montagne
  - >> Place à disposition
- **▶** Conditions économiques
- **▶** Standards du M.O.

## Emplacement de la voie additionnelle

▶ Début et fin en fonction du critère dynamique de conduite

### **Zones de transition**



	RGD pourvue d'une séparation Route sans séparation physique des sens de circulation des sens de circulation		
Longueur de la zone d'emboîtement (m)	125 à 150	80 à 100	
Longueur de la zone de déboîtement (m)	80 à 100	40 à 50	
Angle du biseau $\alpha$	1:20 à 1:25	1:15 à 1:20	

## Longueur minimale

#### **▶** RGD

- >> Pourvues de séparation physique des sens de circulation
- → 1'000 m

#### ► RP

Déclivité i	(%)	4	5	6	≥7
Longueur minimale L <sub>min</sub>	(m)	450	350	250	200

#### Distance minimale

- **▶** Distance entre 2 zones successives
- ▶ 2'000 m sur les RGD pourvues de séparation physique des sens de circulation
- ▶ 600 m pour les RP sans séparation physique des sens de circulation

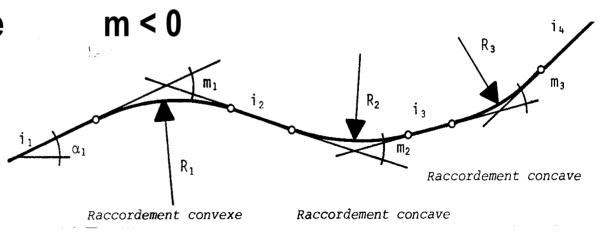
### Raccordements verticaux

▶ Changement de déclivité

$$m = i_1 - i_2$$

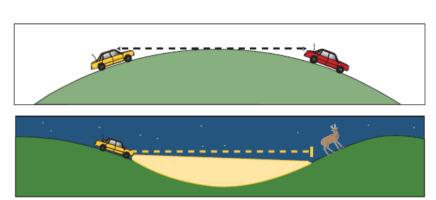
- **▶** Raccordement convexe
- ▶ Raccordement concave

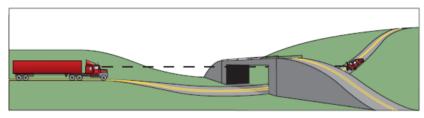
m > 0



### Rayons verticaux - Valeurs limites

- Garde au sol
  - >> Faibles vitesses
- **▶** Confort
  - >> Limiter l'accélération verticale
- Visibilité
  - □ Voir un obstacle (convexe)
  - □ Éclairage des phares (concave)
- ▶ Esthétique
  - >> Confort optique (concave)

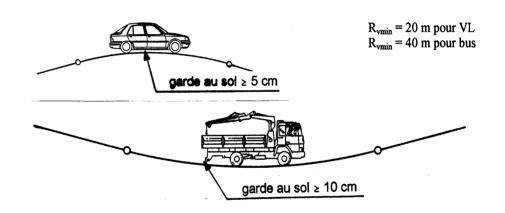




### Garde au sol

#### ▶ Objectif

- >> Pas de choc chaussée véhicule
- » Réserve de 5 cm
- >> Concave: porte-à-faux
- >> Convexe : empattement



#### ▶ Valeurs minimums

**>>** Convexe

 $R_{v} = 20 \text{ m}$ 

>> Concave

 $R_{v} = 40 \text{ m}$ 

## Accès parkings

- **▶** Rayon minimum
- ▶ En cas d'absence de rayons
  - **▶ Différence de déclivité maximale de 6 %**



### Confort

#### Objectif

- >> accélération verticale faible
- >> confort des usagers
- >> stabilité du chargement
- ▶ Valeurs

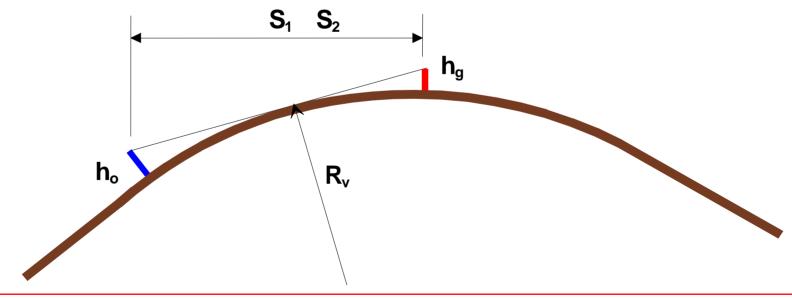


$$R_{v,min} = \frac{V_p^2}{a_{v,max}} = \frac{V_p^2}{0.8}$$

### Visibilité - Rayon convexe

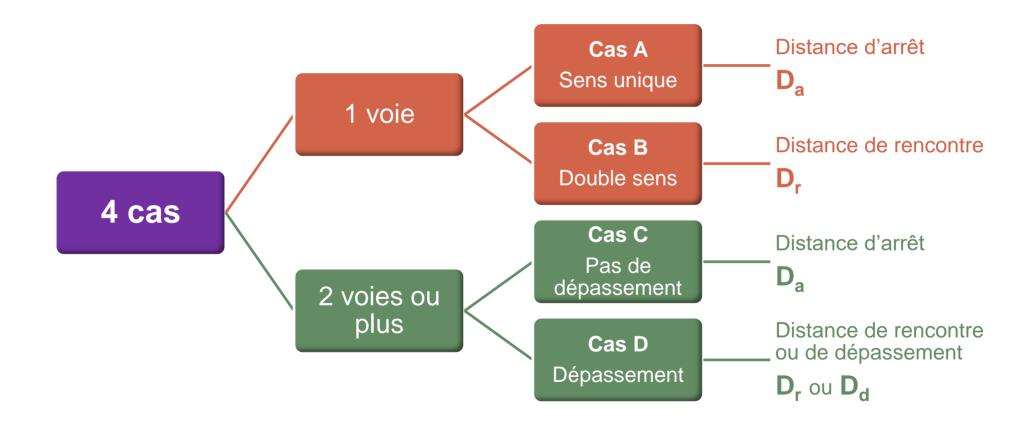
S<sub>1</sub> D<sub>a</sub> Cas A (1 voie - sens unique) Cas C (2 voies - dépassement interdit)

S<sub>2</sub> Cas B (1 voie - double sens)
Cas D (2 voies - dépassement autorisé)



### **Vérifications (rappel)**

#### ▶ Cas possibles



# Perte de visibilité en rayon convexe



# Distances de visibilité S<sub>1</sub> ou S<sub>2</sub>

- ▶ Arrêt d'un usager devant un obstacle
  - $\triangleright$  S<sub>1</sub> ou S<sub>2</sub> < longueur du raccordement

$$\mathbf{S_1}$$
 ou  $\mathbf{S_2} = \sqrt{2 \cdot R_v} \cdot \sqrt{h_o + h_g + 2 \cdot \sqrt{h_o \cdot h_g}}$ 

 $ightharpoonup S_1$  ou  $S_2$  > longueur du raccordement

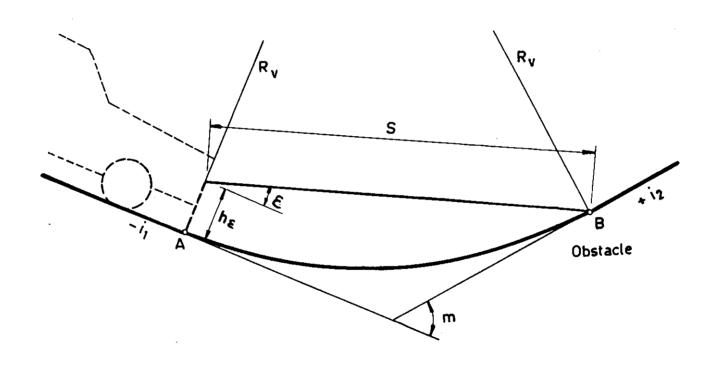
**S**<sub>1</sub> ou **S**<sub>2</sub> = 
$$100 \cdot \frac{h_o + h_g + 2 \cdot \sqrt{h_o \cdot h_g}}{m} + \frac{R_v \cdot m}{200}$$

h<sub>o</sub> hauteur de l'œil 1 m

 $h_a$  hauteur de l'obstacle 15 cm ( $S_1$ ) ou 1,5 m ( $S_2$ )

## Visibilité - Rayon concave

#### ▶ Les phares doivent éclairer la route



h<sub>ε</sub> hauteur du phare

60 cm

e demi-angle du pinceau lumineux

19

# Distance de visibilité S<sub>3</sub>

- ▶ Les phares doivent suffisamment éclairer la route
- > S<sub>3</sub> < longueur du raccordement

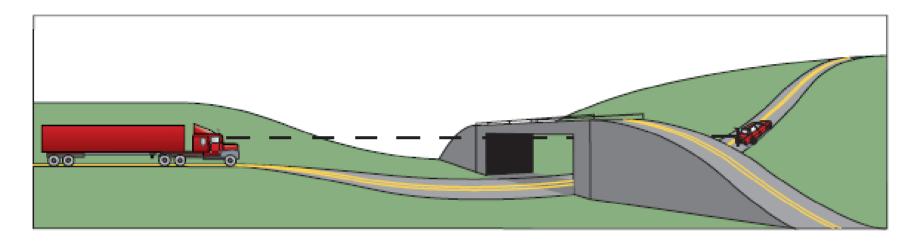
$$S_3 = 2 \cdot R_V \cdot \left( tg\varepsilon + \frac{h_\varepsilon}{S_D} \right)$$

> S<sub>3</sub> > longueur du raccordement

$$\mathbf{S}_{3} = \frac{\frac{\mathsf{R}_{\mathsf{v}} \cdot m^{2}}{10'000} + 2 \cdot \mathsf{h}_{\varepsilon}}{2 \cdot \left(\frac{m}{100} - tg\varepsilon\right)}$$

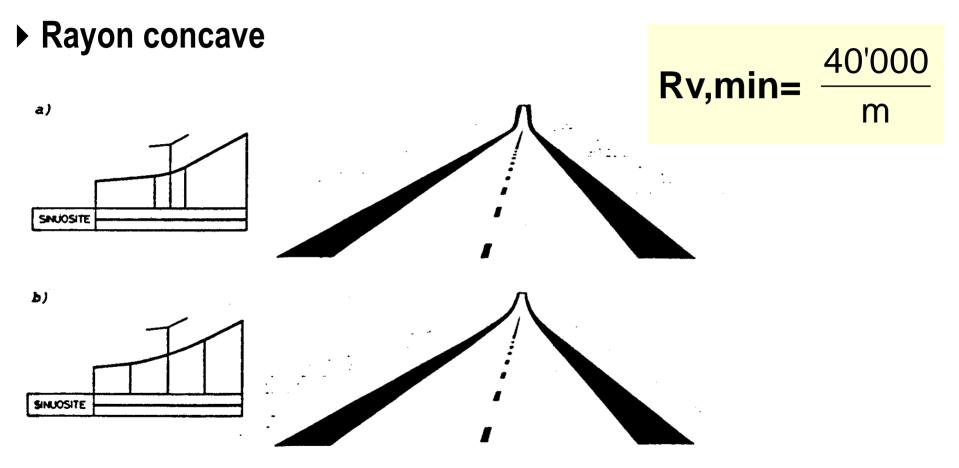
## Visibilité - Rayon concave

**▶** Cas des passages inférieurs P.I.



Vérification du rayon visuel et de la position de la dalle supérieure

## Condition esthétique



Pour éviter une impression de cassure (a), le rayon du raccordement concave doit être choisi aussi grand que possible (b).

### Valeurs recommandées

- **▶** Normes suisses
- **▶** Valeurs conservatrices

Vitesse de projet V <sub>p</sub> (km/h)	40	50	60	70	80	90	100	≥ 110
Valeurs recommandées (m) pour :								
Raccordement convexe	1'500	2'100	3'000	4'200	6'000	8'500	12'500	20'000
Raccordement concave	800	1'200	1'600	2'500	3'500	4'500	6'000	8'000

- **▶** Sinon
  - >> Distances de visibilité

# Éléments géométriques

#### **▶** Tangente verticale

$$\rightarrow$$
 Tv = (Rv · m) /200

#### **▶** Flèche verticale

$$\rightarrow$$
 fv = (Rv · m<sup>2</sup>) /80'000

#### ▶ Point intermédiaire

$$\rightarrow y = x^2 / (2 \cdot Rv)$$

