

第8回神戸マラソン 交通規制のお知らせ 平成30年11月18日(日)



大会を安全に運営していくために、皆様のご協力をお願いいたします。

※規制時間・規制区間は予定であり、変更されることがあります。

規制時間 7:00~17:00

場所により規制時間が異なります。



国道2号、28号東行きは、黒橋下交差点もしくは大蔵海岸交差点までは北へ迂回してください。

- 凡例**
- マラソンコース(通行止め)
 - 通行推奨ルート
 - 主な通行可能ルート
 - 有料道路

神戸マラソンが行われる11月18日(日)は車のご利用をお控えください。

神戸マラソン開催時には通行止めが行われている区間があるため、交通渋滞が予想されます。おでかけには車の使用をひかえ、公共交通機関をご利用ください。

当日はバスの運休や路線変更、遅延が予想されます。また、宅配便などの遅配が予想されます。

通行止区間	規制内容	規制時間(おおむね)
フラワーロード及び市役所付近(スタート地点)	エリア規制	7:00~10:15
①三宮町1丁目 ↔ ②相生高架西	全 面	8:40~10:00
②相生高架西 → ③西市民病院	西 行 き	8:50~10:25
③西市民病院 ↔ ④村雨橋東詰	全 面	9:00~10:55
④村雨橋東詰 ↔ ⑤天神橋東詰	全 面	8:50~14:00
⑥衣掛町 ↔ ⑦狩口	全 面	8:50~14:00

通行止区間	規制内容	規制時間(おおむね)
⑧海浜公園前 ← ⑨七宮神社南	西 行 き	9:30~15:10
⑨七宮神社南 ← ⑩湊小学校前	西 行 き	10:30~15:20
⑩湊小学校前 ↔ ⑪神戸駅南	全 面	10:30~15:30
⑪神戸駅南 ← ⑫浜手バイパス西行入路	西 行 き	9:30~16:30
⑬ポートアイランド西ランプ北行入路	西 行 き	9:30~16:30
ポートアイランド内(フィニッシュ地点)	エリア規制	9:00~17:00

- 交通規制が行われている間、コースは横断できません。
- 自転車、歩行者の通行も制限されます。歩行者は、歩道橋、地下鉄出入口等をご利用ください。
- コース及びコース直近の道路は、最長8時間以上の通行が禁止されます。
- なお、車両を利用される場合は、通行推奨ルート、主な通行可能ルートまたは高速道路をご利用ください。
- ※コースと接続している道路も車両の通行が禁止されます(コース直近の区間のみ)。
- ※規制時間は目安であり、当日の競技状況によって変わる場合があります。
- 神戸マラソンでは、ドローン及びそれに類する無人飛行物の持ち込み・操縦・飛行などを禁止します。**

※ ← → : 全車線の車両の通行が規制されます。 ← → : 矢印方向の車両の通行が規制されます。
 ※上記②~④、⑧~⑩区間は最後尾ランナー通過後に順次規制解除予定。

また、ポートアイランド内で一部道路が規制されます。

[交通規制についてのお問い合わせ先] 神戸市イベント案内・申込センター 電話 078-333-3372
 ※詳しくは大会ホームページをご覧ください [第8回神戸マラソン](#) 検索 [神戸マラソン実行委員会事務局](#)



阪神高速・第二神明道路をご利用のみなさまへ

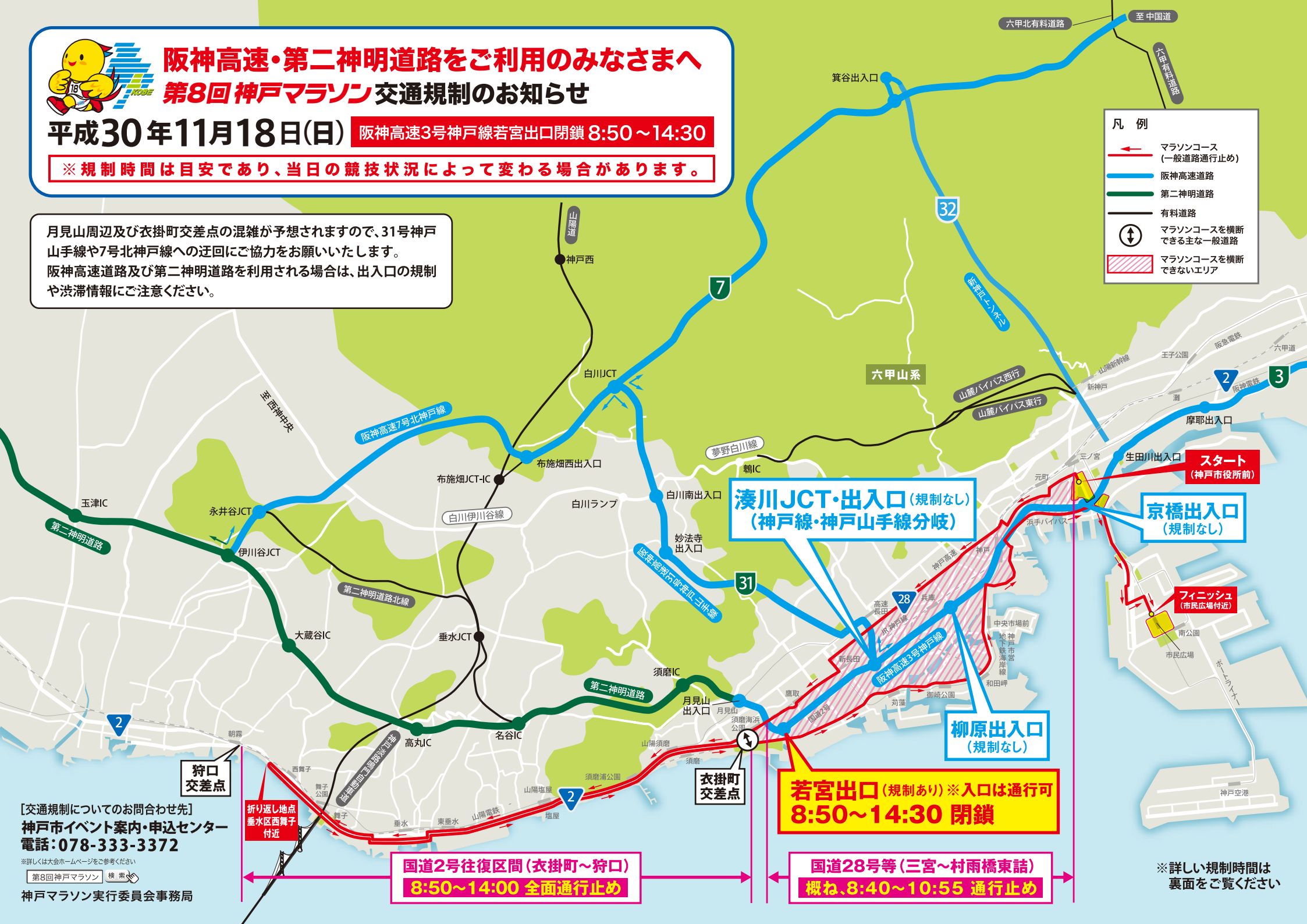
第8回神戸マラソン 交通規制のお知らせ

平成30年11月18日(日) 阪神高速3号神戸線若宮出口閉鎖 8:50~14:30

※規制時間は目安であり、当日の競技状況によって変わる場合があります。

月見山周辺及び衣掛町交差点の混雑が予想されますので、31号神戸山手線や7号北神戸線への迂回にご協力をお願いいたします。
阪神高速道路及び第二神明道路を利用される場合は、出入口の規制や渋滞情報にご注意ください。

- 凡例
- マラソンコース (一般道路通行止め)
 - 阪神高速道路
 - 第二神明道路
 - 有料道路
 - マラソンコースを横断できる主な一般道路
 - マラソンコースを横断できないエリア



湊川JCT・出入口 (規制なし)
(神戸線・神戸山手線分岐)

京橋出入口 (規制なし)

柳原出入口 (規制なし)

若宮出口 (規制あり) ※入口は通行可
8:50~14:30 閉鎖

国道2号往復区間 (衣掛町~狩口)
8:50~14:00 全面通行止め

国道28号等 (三宮~村雨橋東詰)
概ね、8:40~10:55 通行止め

狩口交差点

衣掛町交差点

折り返し地点
垂水区西舞子付近

[交通規制についてのお問い合わせ先]
神戸市イベント案内・申込センター
電話:078-333-3372

※詳しくは大会ホームページをご覧ください

第8回神戸マラソン 検索

神戸マラソン実行委員会事務局

※詳しい規制時間は裏面をご覧ください