

Session A2:

2. december 13:30 – 14:30

Selvkørende biler 1

Selvkørende biler og ny teknologi

Indlæg:

Hvad ved vi om de trafikale effekter af den ny teknologi?

Oplægsholdere: Christian Juul Würtz, Vejdirektoratet

Der er mange bud på, hvornår den selvkørende bil for alvor slår igennem, men det er sikkert, at de bliver en del af den fremtidige trafik.

Udbredelsen af de selvkørende biler kommer til at betyde meget for, hvordan vi transporterer os og dermed hvordan vi fremadrettet skal planlægge investeringer i ny infrastruktur og den generelle transportplanlægning. Det kommer til at betyde noget for behovet for veje og parkeringspladser. Da investeringer i denne type infrastruktur er langsigtet skal vi allerede nu overveje, hvilke beslutninger der vil imødekomme den nye trafikale virkelighed. For at reducere risikoen for at fejlinvestere i den fremtidige infrastruktur, skal vi kunne inddrage effekterne af selvkørende biler i den fremtidige samfundsmæssige prioritering af infrastrukturprojekter, også selvom udviklingen og udbredelsen af bilerne er behæftet med stor usikkerhed.

I Vejdirektoratet har vi derfor igangsat en række aktiviteter, der skal rette den fremtidige planlægningsindsats mod at være parat til at tage imod selvkørende biler. Det gør vi bl.a. ved at beskrive udbredelsen af selvkørende biler i en række mulige scenarier. For herefter at lave de første bud på, hvad selvkørende biler vil betyde for trafikken, herunder estimere hvilke forudsætninger der kan ændres i modelberegningerne, så de afspejler den fremtidige udvikling inden for nye teknologier

Vejdirektoratet vil præsentere scenarierne og de første resultater fra analyserne af de trafikale effekter af selvkørende biler. I arbejdet benyttes Vissim og Ørestadstrafikmodellen (OTM). Analyserne har to formål for øje. Dels skal disse give et bud på hvordan selvkørende biler kan indarbejdes i trafikmodeller. Dels skal de komme med et indledende bud på størrelsen af nogle af de effekter, bilerne vil have på trafikken i fremtiden.

Vejdirektoratet vil undersøge hvilke effekter der opstår ved at dedikere en vejbane til selvkørende biler og har derfor foretaget en analyse af dette i Vissim. Herudover vil Vejdirektoratet med brug af OTM-modellen opgøre nogle af de trafikale konsekvenser for forskellige scenarier via følsomhedsberegninger. I scenarierne ændres parametre som kapacitet, kørselsomkostninger og parkeringsforhold.