

Motion till riksdagen 2019/20:2738

av **Helena Gellerman m.fl. (L)**

Framtidssäkra det svenska vägnätet för ökad trafiksäkerhet

Förslag till riksdagsbeslut

Riksdagen ställer sig bakom det som anförs i motionen om att ge Trafikverket i uppdrag att utreda hur stor del av det svenska vägnätet som i dag kan användas av självkörande fordon samt ta fram en underhållstrategi för hur vi kan framtidssäkra det svenska vägnätet, och detta tillkännager riksdagen för regeringen.

Motivering

I Europa förs en debatt kring hur ny teknologi kan leda till ökad trafiksäkerhet. Fokus ligger på ny och innovativ teknologi som kan minska antal olyckor på våra vägar. En av förutsättningarna för den nya tekniken med självkörande bilar är att det finns en enhetlig standard kring vägmarkeringar över hela EU. Vägmarkeringar är ett kontinuerligt visuellt stöd för både dagens mänskliga förare och sensorer i framtidens autonoma körning. Idag lever endast 25 % av vägmarkeringarna upp till önskad kravnivå i vårt väglag, vilket i praktiken påverkar dagens trafiksäkerhet negativt och försvårar införandet av självkörande fordon.

Inom EU finns en antagen strategi för säkrare vägar och hur vägnätet skall uppgaderas i hela Europa. Den benämns ”Third mobility package” och lanserades september 2017. Man pekar på att över 25 000 personer förlorar sina liv varje år på de

europiska vägarna och att något måste göras. Samtidigt måste vi anpassa vägnätet till tekniken med självkörande fordon som är i nära förestående.

Det svenska vägnätet är idag i så dåligt skick att Trafikverket vill sänka hastigheten på samtliga vägar som inte har mitträcken och där det kör fler än 4 000 fordon per dygn. Dessa kan få sänkt hastighet från 90 km/h till 80 km/h. Ett minimum bör vara att vi satsar så mycket på underhåll att vi behåller nuvarande status. Hur skall vi kunna införa ny teknik med självkörande fordon, om standarden är så låg idag att Trafikverket vill sänka hastigheten på vägarna för dagens fordon. Det råder en betydande resurs- och kompetensbrist hos väghållande myndigheter. Det är en av orsakerna till att det görs en otillräcklig analys om behoven på åtgärder, men också en bristande kontroll i efterhand på utförda och upphandlade arbeten. Här behövs en sammanhållen underhållsstrategi, inklusive behov av kompetensresurser.

Tekniken med självkörande fordon har stor potential både ur trafiksäkerhets- och miljösynpunkt. Det är bra att Sverige är tidigt ute och testar ny teknik. Det ger oss som nation en bra position när tekniken väl införs, vilket är till nytta för såväl medborgare som myndigheter och företag som verkar inom fordonsindustrin. Här har Trafikverkets utredning "Vägen till självkörande fordon" kartlagt både utmaningar och möjligheter på ett bra sätt. Den visar hur Sverige kan ligga i teknologisk framkant och skapa en ny standard för trafiksäkerhet som kan exporteras i Europa. Det är dock viktigt att utredningen mynnar ut i konkreta beslut och handling. För att vi skall kunna införa tekniken med självkörande fordon är det viktigt att vi har ett vägnät i toppklass. Detta för att fordonen skall kunna navigera på ett trafiksäkert sätt. En faktor för säker navigation är att det finns tydliga vägmarkeringar, räcken och skyltar.

Trafikverket bör därför ges i uppdrag att utreda hur stor del av det svenska vägnätet som idag kan användas av självkörande fordon samt ta fram en underhållsstrategi avseende vägmarkeringar där det sätts en miniminivå på acceptabel standard, både för dagens fordon men också för framtidens teknik med självkörande fordon. Samma krav för underhåll och skick ska gälla över hela landet. Detta inte minst då ett potentiellt område för självkörande bilar är att utgöra en del av kollektivtrafiken på landsbygden. Det är av stor vikt att Trafikverket, som är den största upphandlande myndigheten i Sverige, använder våra skattepengar på ett klokt och resurseffektivt sätt för att framtidssäkra det svenska vägnätet.

Helena Gellerman (L)

Johan Pehrson (L)

Lina Nordquist (L)

Christer Nylander (L)

Allan Widman (L)

Maria Nilsson (L)

Gulan Avcı (L)

Mats Persson (L)