

**Doelstelling: Geeft de raads- en cieleiden inzicht in wanneer en de wijze waarop zij betrokken worden bij het realiseren van het resultaat.**

<b>Doel ED2 Bedrijven zijn fysiek &amp; digitaal goed bereikbaar</b>	<b>2014</b>	<b>2015</b>	<b>2016</b>	<b>2017</b>	<b>2018</b>
<b>Resultaat 2.1</b> De fysieke bereikbaarheid is verbeterd  Indicator  Opgenomen in coalitieakkoord	Vaststellen van het gemeentelijk verkeers- en vervoersplan	Omzetten van het gemeentelijk verkeers- en vervoersplan in concrete acties.	Omzetten van het gemeentelijk verkeers- en vervoersplan in concrete acties.	Omzetten van het gemeentelijk verkeers- en vervoersplan in concrete acties.	Omzetten van het gemeentelijk verkeers- en vervoersplan in concrete acties.
	Fasering 2014 / 2015 zie blad 2				
	Behalen van een score van een 7 bij 'Waar Staat je Gemeente'.				
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Realisatie van een verbindingsweg tussen De Dijken en de Veilingweg</li> <li>• Lobbyen voor een structureel betere verbinding over het Noord-Hollands Kanaal</li> <li>• Oplossen verkeersknelpunten bij Burgervlotbrug en Sint Maartensbrug en lobbyen voor opwaardering N9 naar 100 km per uur</li> <li>• Lobbyen voor vierbaans maken van de N245 en realiseren vrij liggend fietspad tussen Alkmaar en Schagen</li> <li>• Realisatie van een compleet fietspad langs de Burgerweg</li> <li>• Lobbyen voor een nieuwe verbinding tussen de N241 en de N245 ten zuiden van Schagen</li> <li>• Terugdringen autogebruik in de stadskern</li> <li>• Onderzoek naar oplossing knelpunten in parkeerruimte in dorp, stad en aan de kust</li> </ul>				

<b>Fase 1 Analyse</b>	<b>Fase 2 Visievorming</b>	<b>Fase 3 Beleidsprogramma</b>	<b>Fase 4 Uitvoeringsprogramma</b>	<b>Fase 5 Besluitvorming</b>	<b>evaluatie</b>
Inventarisatie huidige situatie, toekomstige ontwikkelingen, beleidsplannen hogere overheden en verkeersongevallencijfers. Inventarisatie van wensen, knelpunten van de actoren.	De resultaten uit de analyse worden gebruikt voor het formuleren van strategische keuzes. Het gaat hierbij om het toekomstperspectief en de doelstellingen op het gebied van verkeer en vervoer.	Aan de hand van de visievorming wordt per onderdeel (voetgangers, fietsers, auto's, vrachtvervoer, parkeren, veiligheid, etc.) het beleidsprogramma opgesteld.	Een overzicht wordt gemaakt van potentiële projecten en maatregelen die nodig zijn om de op de vorige fase geformuleerde beleidsdoelen te realiseren. Daarbij wordt rekening gehouden met de planologische, financiële en technische haalbaarheid en het maatschappelijke en politiek-bestuurlijk draagvlak.	Nadat het college het conceptrapport heeft vrijgegeven voor inspraak wordt het GVVP ter ingelegd. Vervolgens worden de reacties betrokken bij de totstandkoming van het eindrapport. Via het college, door tussenkomst van de commissie ruimte zal de gemeenteraad het GVVP vaststellen	Na de vaststelling zal het college en de commissie ruimte via een jaarlijkse voortgangsrapportage op de hoogte worden gesteld van de voortgang van het uitvoeringsprogramma.
Actoren: Ambtelijk projectgroep Wegbeheerders Belanghebbende partijen bewoners Commissie ruimte	Actoren: Ambtelijk projectgroep	Actoren: Ambtelijk projectgroep Wegbeheerders Belanghebbende partijen bewoners Commissie ruimte	Actoren: Ambtelijk projectgroep	Actoren: Ambtelijk projectgroep Wegbeheerders Belanghebbende partijen bewoners Commissie ruimte	Actoren: Afdeling openbaar Gebied
Gereed: Juli 2014	Gereed: Augustus 2014	Gereed: Oktober 2014	Gereed: November 2014	Gereed: Vaststelling raad Februari/maart 2015	Gereed: jaarlijks
Eindproduct: Inventarisatie-rapport	Eindproduct: Ambitie-nota	Eindproduct: Beleidsnotitie	Eindproduct: Concept-eindrapport	Eindproduct: Vastgesteld GVVP	Eindproduct: Voortgangsrapportage
Behandelwijze: Commissie ruimte	Behandelwijze: projectgroep	Behandelwijze: Commissie ruimte	Behandelwijze: projectgroep	Behandelwijze: raadsvoorstel	Behandelwijze: B&W
Rol commissie	Geen	Bespreken beleidsnotitie	Bespreken concept eindrapport	Advies commissie	Geen
Rol gemeenteraad	Geen	Geen	Geen	Vaststellend	Geen