



Motie

Dynamische verlichting op kruisingen in het buitengebied

Raad	9 juli 2025
Portefeuillehouder	R. van de Belt
Programma	2 Goede bereikbaarheid

Toelichting

In het ontwerp-Mobiliteitsprogramma Texel 2035 wordt terecht gesteld dat een groot deel van de verkeersongevallen plaatsvindt op wegen buiten de bebouwde kom. Juist op deze locaties is de infrastructuur vaak onoverzichtelijk en ontbreekt adequate verlichting, waardoor het risico op ernstige ongevallen toeneemt. Tegelijkertijd koestert Texel de kernwaarde van nachtelijke duisternis. Die waarde willen we behouden, maar niet ten koste van de veiligheid.

Wij stellen daarom een oplossing voor die beide belangen verenigt: de plaatsing van dynamische verlichting op alle kruisingen in het buitengebied. Deze verlichting is beweginggestuurd, werkt op zonne-energie en springt alleen aan wanneer weggebruikers naderen. In alle andere gevallen blijft het donker, zodat de duisternis behouden blijft. Dankzij ingebouwde accu's is er geen graafwerk of bekabeling nodig, wat de uitvoering eenvoudig, betaalbaar en snel maakt.

Dynamische verlichting is energiezuinig, duurzaam en bewezen effectief. Het is dan ook opmerkelijk dat deze maatregel op Texel nog niet is gerealiseerd, zeker gezien de passage uit het coalitieakkoord: *'We onderzoeken oriëntatiepunten (dynamische verlichting) bij kruisingen in het buitengebied, voor de veiligheid van fietsers op kruispunten.'*

Wij rekenen daarom op brede steun voor deze motie.

Draagt het college op het Mobiliteitsprogramma aan te passen op deze punten voordat het ter visie gaat:

Op alle kruisingen in het buitengebied wordt dynamische verlichting gerealiseerd, bestaande uit sensorgestuurde lampen met zonnepaneel en accu, gericht op het verbeteren van de zichtbaarheid bij duisternis. Hiervoor wordt een plan opgesteld voor gefaseerde uitvoering op kruisingen buiten de bebouwde kom, met een technische onderbouwing, kostenraming en planning, uitgaande van inzet van bestaande bewezen technieken zonder noodzaak tot bekabeling.