

Mobilités



ACTUS MOBILITÉS



CHARTE DE LA RUE

**CIRCULATION -
ZONES 20 - 30 - 50 -
70**



**LORIENT VILLE
CYCLABLE**



**NOUVEAUX MODES
DE DÉPLACEMENTS
URBAINS
INDIVIDUELS**



**BOUTIQUE VÉLO :
VÉLO AN ORIENT**



VITAL'ITI



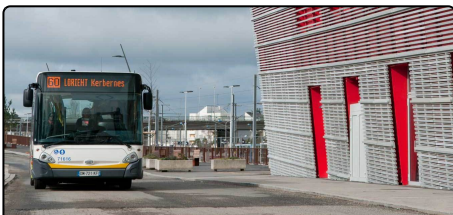
**PROMENADES
URBAINES**



PLANS PIÉTONS



STATIONS DE TAXIS



**CTRL : BUS ET
TRANSRADES**



**TRAINS RÉGIONAUX :
TER BREIZHGO**

Zones de rencontre

Pour favoriser les distances de sécurité entre piétons, le dispositif de la zone de rencontre (limitée à 20 km/h, avec priorité donnée aux piétons sur tous les autres modes de transport) est élargi, dans l'hypercentre, à un large périmètre (voir le plan). Objectif : de la place pour circuler !

Déjà mises en œuvre dans plus de 120 rues lorientaises, les zones de

rencontre donnent satisfaction aux riverains : en abaissant les vitesses de circulation, elles sont autant de gages de sécurité, particulièrement pour les enfants et les personnes âgées.

La généralisation de la zone 30 à 98 % du territoire se poursuit quant à elle avec la rue de Lanveur puis le boulevard Blum.

Un drone a été acquis en 2018 à la Ville de Lorient pour remplir trois fonctions

- des relevés topo et autres plan d'installation (festival interceltique, fête foraine,...) pour intégration des données au système d'information géographique (SIG)
- l'inspection des structures et bâtiments difficiles d'accès (sous face de ponts, clochers,...) pour une première approche de l'état des structures en matière de sécurité
- l'analyse des flux de circulation et observatoire du stationnement. Ce dispositif est complété d'un logiciel pour le comptage des flux (voitures, camions, vélo,...)

Le déploiement est validé par les instances de l'Etat et la base aéronavale de Lann Bihoué. Il est également soumis aux règles "informatique et libertés".



Rando Bretagne Sud
Randonnez
connecté.e.s !

**RANDO EN
BRETAGNE SUD** Une
application mobile pour



Plan

**SITUER LES
ARRÊTS DE BUS**

randonner connecté.e.s dans
le pays de Lorient et le pays
de Quimperlé