Unitar Online Catalogue

道路安全　　管理实践

人类

Tipo:	Other
Ubicación:	Web-based
Duración:	1 Semanas
Área del programa:	Decentralize Cooperation Programme
Sitio web:	https://un-roadsafety-learn.org/
Precio:	0,00 US$
Correo Electrónico del Centro de Coordinación del Evento:	roadsafety@unitar.org

ANTECEDENTES

该工具包是一种互动式电子学习工具，它提供了一种管理方法，并通过以下方式改善道路交通安全：

- 按道路使用者类型，收集关于死亡数量和地点的数据

-确定交通事故多发地段的关键道路位置；

-提出纠正措施的框架；

- 实施干预措施并监控其结果

该工具包重点介绍了在巴西、中国、多米尼加共和国、印度、墨西哥和南非等大洲不同国家实施的城市试点项目。

即要实现道路安全目标，又要改善现有道路的基础设施，以造福所有道路使用者，尤其是弱势群体道路使用者。

世界卫生组织估计，在 20
年内，通过人行道的实施、安全路障、自行车道和铺砌的路肩（仅举几例），改善每个国家
10％的最高风险道路，有可能预防约 360万人死亡和 4000万重伤（世卫组织， 2015年）。

OBJETIVOS DEL EVENTO

该工具包通过提供一种实用的方法来帮助减少交通事故伤亡数量，识别道路交通危险路段和基础设施的风险因素，并设计纠正措施以提高道路安全。

完成对工具包的阅览之后，参与者将能够：

1. 概述与道路安全相关的关键全球框架和目标

2. 认识道路安全是首要任务

3. 描述 PDCA（计划、执行、检查、处理）问题解决方法及其步骤

4. 将 PDCA方法应用于道路安全

5. 收集和评估数据，以确定道路交通事故概况并识别 “热点 ”

6. 制定减少关键地区死亡数量的实际行动计划

7. 确定多利益攸关方方法含义

8. 确定利益攸关方伙伴关系与 2030年可持续发展计划之间的联系

9. 描述多利益攸关方合作以支持道路安全的实际示例

CONTENIDO Y ESTRUCTURA

第一单元

道路交通安全

全球架构简介

第二单元

管理方法论

第三单元

道路安全的应用

巴西、多米尼加共和国、印度、墨西哥、南非

第四单元

多利益攸关方协作方法

METODOLOGÍA

该工具包提供了一种方法，该方法是：

实践

参与

结果导向