



Erprobung autonomer Liefersysteme in ganz Europa Kick-Off Meeting des LogiSmile-Projekts

Das Kick-Off-Meeting von LogiSmile, einem von CARNET geleiteten und vom EIT Urban Mobility kofinanzierten Projekt, fand am 17. und 18. Januar in einem Hybridformat statt. Diese zweitägige Versammlung war eine Gelegenheit für das gesamte Konsortium, sich zu treffen und alle Bedürfnisse und Anforderungen der im Projekt geplanten Aktivitäten zu verstehen. Darüber hinaus nahm auch der Bürgermeister der ersten Pilotstadt - Esplugues de Llobregat – an der Veranstaltung teil, was die Bereitschaft der öffentlichen Einrichtungen zur Zusammenarbeit bei dieser Art von Aktivitäten zeigt.

Die heutigen Logistikaktivitäten in den Stadtzentren können negative Auswirkungen haben: zunehmende Verkehrsüberlastung, Sicherheitsprobleme für Fußgänger, Radfahrer und Zusteller, Luftverschmutzung und Lärmbelastung. Um diese Herausforderungen zu bewältigen, werden die LogiSmile-Partner in drei Pilotstädten mit unterschiedlichem sozialem und städtebaulichem Hintergrund (Esplugues de Llobregat in Spanien, Hamburg in Deutschland und Debrecen in Ungarn) ein vollständig autonomes Liefersystem testen, das aus einem autonomen Hub-Fahrzeug (AHV) besteht, das mit kleineren autonomen Liefergeräten (ADD) zusammenarbeitet. Darüber hinaus wird ein ferngesteuertes Back-End-Kontrollzentrum an dem System beteiligt sein, das die Kommunikation zwischen dem ADD und dem AHV verwaltet, Daten vor Ort erfasst, den Flottenbetrieb mit effizienten Routing- und Kooperationsalgorithmen optimiert und eine Fail-Operational-Lösung für den Fall komplexer Situationen bietet, die nicht autonom gelöst werden können.

Im sehr komplexen Rahmen der Logistik der letzten Meile haben die Prototypen von ADD und AHV (einschließlich ihrer gemeinsamen Zusammenarbeit) das Potenzial, die Effizienz der städtischen Güterverteilung zu verbessern. Sie eignen sich perfekt für die Lieferung von immer häufigeren und fragmentierten Nachfragen. Auf dieser Grundlage will das LogiSmile-Konsortium die Wirksamkeit dieses autonomen Liefersystems im Hinblick auf die Reduzierung von Lieferkosten, Parkproblemen, Emissionen und Staus nachweisen und gleichzeitig flexible, schnelle und bequeme Lieferungen gewährleisten. Ein weiteres Hauptziel der LogiSmile-Partner ist es, den politischen Entscheidungsträgern und Stadtplanern zu zeigen, dass autonome Lieferroboter (im Allgemeinen, nicht nur der ADD und die AHV) sicher sind und dass ein nachhaltiger Einsatz möglich ist. Autonome Frachtfahrzeuge werden zweifellos früher auf den Markt kommen als autonome Personenkraftwagen, da sie weniger Sicherheits- oder Haftungsprobleme aufwerfen. Als erster Schritt zur Robotisierung des städtischen Betriebs werden autonome Lieferroboter die Akzeptanz der Nutzer gegenüber autonomen Technologien erhöhen und letztlich die Einführung autonomer Fahrzeuge für den Personenverkehr erleichtern.

Das LogiSmile-Konsortium setzt sich aus Partnern aus verschiedenen Bereichen zusammen, was zu einer Gesamtzahl von dreizehn Partnern führt: Area Metropolitana de Barcelona, Capgemini Engineering, CARNET – UPC Technology Center, DKV Debrecen, Esplugues de Llobregat City Council, ITS Hamburg, Last Mile Autonomous Delivery, NFF - TU Braunschweig, Otostolik, PTV Group, Dirección General de Tráfico, TomTom, UPC-IRI und UPC-CDEI, wobei CARNET - UPC Technology Center die führende Rolle übernimmt, um die korrekte Entwicklung des Projekts sicherzustellen.

Kontakt:

Dr.-Ing. Adrian Sonka
Technische Universität Braunschweig
Niedersächsisches Forschungszentrum Fahrzeugtechnik(NFF)
Geschäftsführer NFF im EIT
Hermann-Blenk-Straße 42, 38108 Braunschweig
Tel.: 0531 391-66604
a.sonka@tu-braunschweig.de
www.nff.tu-braunschweig.de

