

AKTUELLE SITUATION ZIELE DER STADT



**LUFTVERSCHMUTZUNG** 

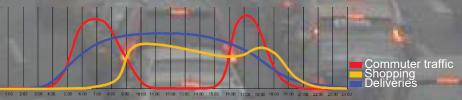
KLIMAZIELE

UNFÄLLE

**STAUS** 

# VERKEHRSINFARKT

LÄRM



-

STARK- UND SCHWACHLASTZEITEN

INEFFIZIENTE NUTZUNG DER FAHRZEUGE

**PLATZPROBLEME** 



Nur in Kombination mit der "Digitalisierung" ist das autonome Fahren die größte Chance, dem Verkehrsinfarkt wirksam entgegenzuwirken.

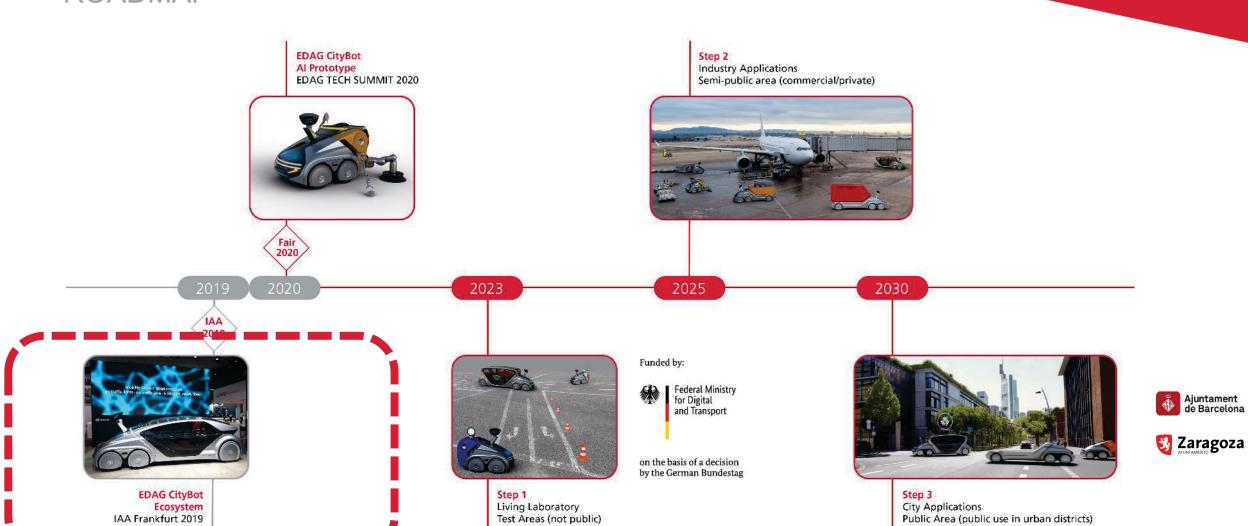
2x 5G Network

Auch mit alternativen Antrieben und autonom fahrenden Fahrzeugen stehen diese immer noch im Stau.



# EDAG CITYBOT ROADMAP







## Das erste und einzige Mobilitätssystem, das dem Verkehrsinfarkt wirksam entgegenwirkt!

#### Schluss mit Staus und Verkehrsinfarkt

- KI-basierte Verkehrssteuerung
- Reduktion von Unfällen
- 80% weniger Fahrzeuge in der Stadt

#### Maximal effizient und profitabel

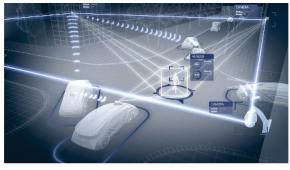
- Rund um die Uhr im Einsatz, 24/7
- 80% Auslastung des Traktors
- Keine Stark- und Schwachlast Problematik
- Automatisierte Kopplung der Nutzmodule

#### Interoperable Mobilitätsplattform

- Eine Software-Plattform für alle Services
- Eine offene und gemeinsame API-Schnittstelle für IoT
- Datensicherheit- und Abrechnungssystem, IOTA

#### Rundum nachhaltig

- Emissionsfrei während der Nutzung
- 8 Jahre im Einsatz durch Predictive Maintenance
- CO2 neutral in Entwicklung und Produktion























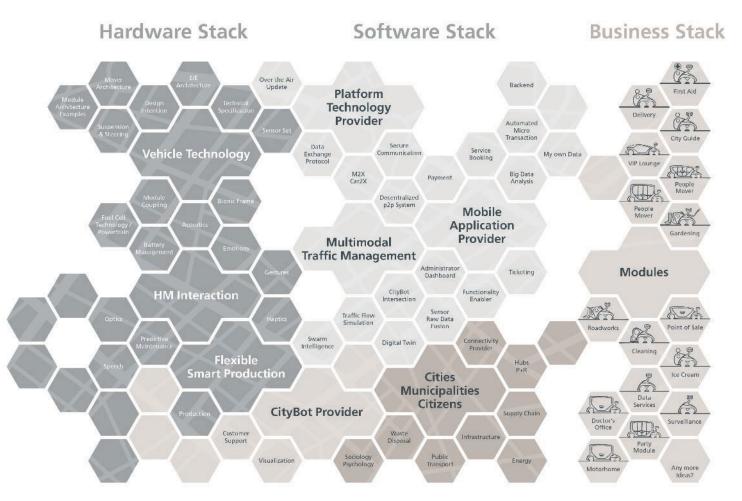




# So geht Mobilitätswende!

Der EDAG CityBot ist die ultimative Antwort auf alle urbanen Mobilitätsherausforderungen:

- keine Lärm- und keine Luftverschmutzung
- keine Staus und weniger Unfälle
- mehr Klimaschutz
- mehr Radwege und Raum für Begegnung





## **EDAG CITYBOT** ROADMAP

IAA Frankfurt 2019

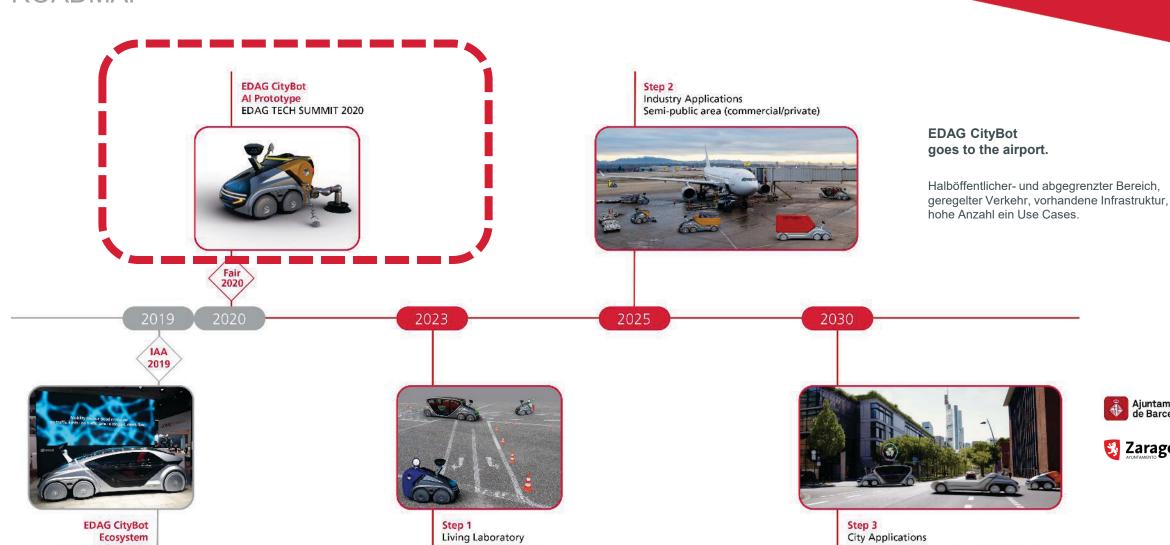


Ajuntament de Barcelona

Zaragoza
AYUNTAMIENTO

City Applications

Public Area (public use in urban districts)



Living Laboratory

Test Areas (not public)

## **EDAG CITYBOT AI-PROTOTYPE**





# Fahrbarer und funktionsfähiger EDAG CityBot KI-Prototyp zum Aufsammeln von Gegenständen

#### Selbstlokalisierung

- Sensor data fusion
- Landmarks, digital maps

## **Objekterkennung**

Neuronale Netze

## **Trajektoren Planung**

Routenstrategie, Ausweichmanöver

#### 360° Fahrwerk

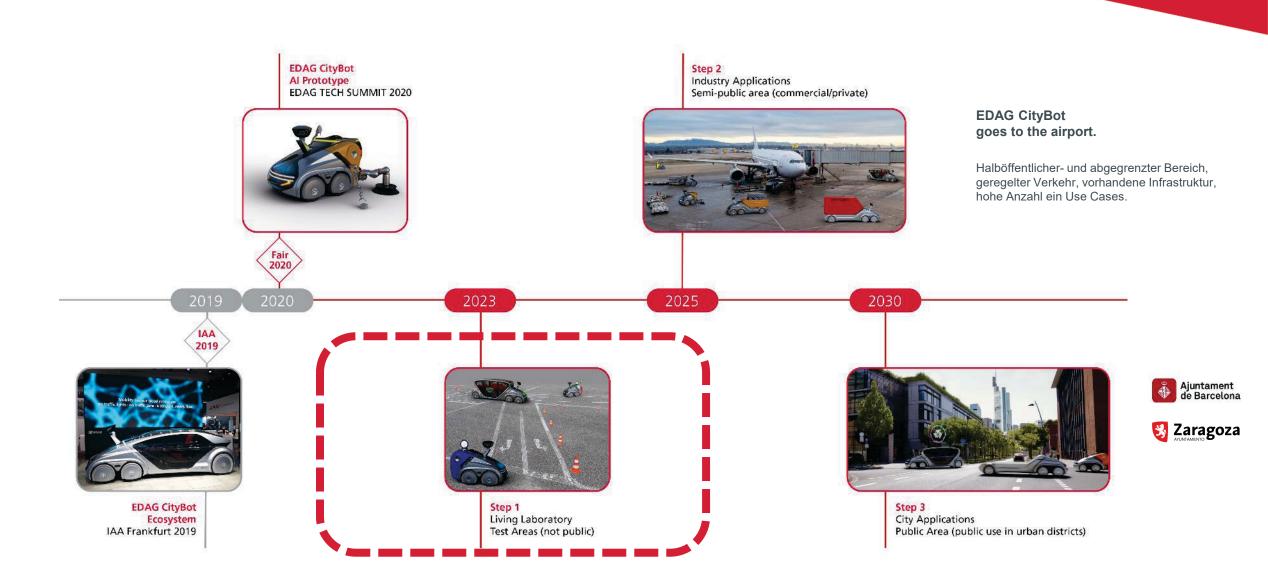
Agil und flexibel

#### **VCU**

 Zentrales Fahrzeugsteuergerät mit offener Scnittstelle

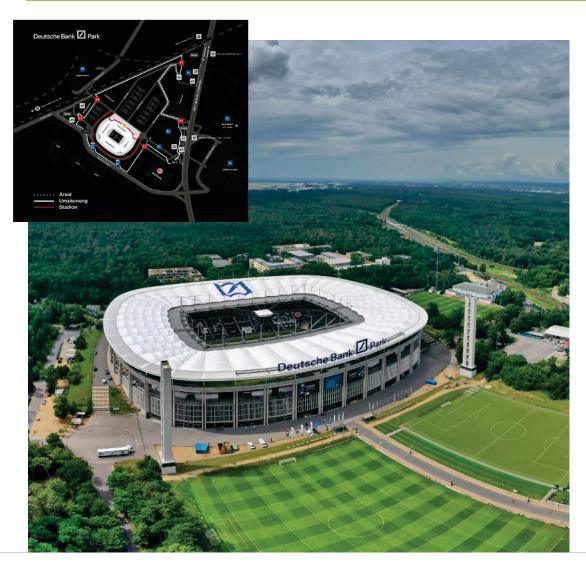
# EDAG CITYBOT ROADMAP







# LIVING LABORATORY: FIRST IMPLEMENTATION AND RESEARCH OF THE ECOSYSTEM UNDER REAL CONDITIONS



## Infrastruktur:

Der Deutsche Bank Park in Frankfurt dient als vereinfachtes Innenstadtmodell mit einem ausgedehnten Straßen- und Kommunikationsnetz sowie Räumlichkeiten für die Betriebszentrale und den Wartungsbereich.

#### **Use cases:**

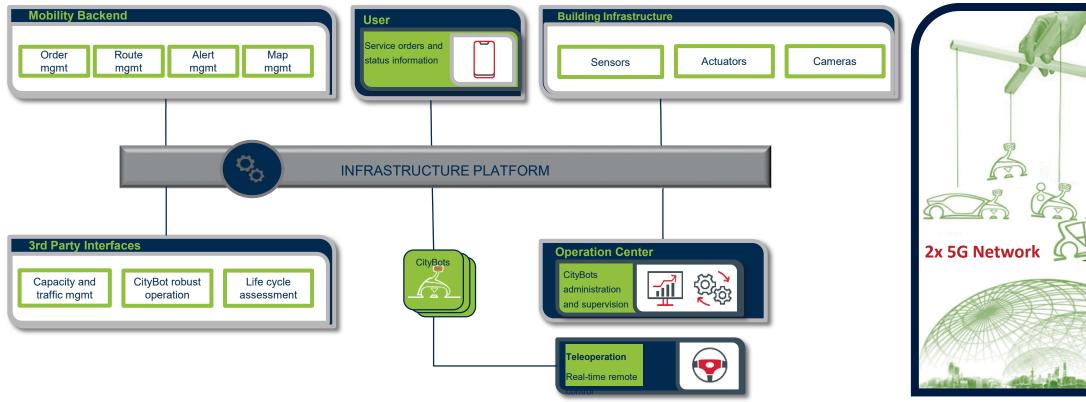
Das Stadiongelände bietet vielfältige Anwendungsfälle (Personentransport, Gütertransport, kommunale Arbeiten wie Grünpflege und Abfalltransport), die im Rahmen des Projekts umgesetzt und erforscht werden.

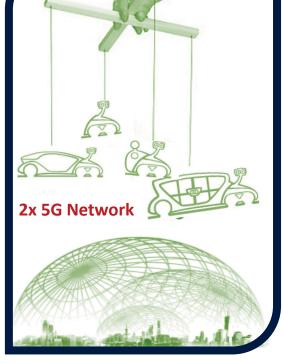
#### **Skalierbarkeit:**

Das Reallabor ist auf Skalierbarkeit ausgelegt, um einen weiteren Ausbau des Ökosystems und eine Übertragbarkeit auf den städtischen Kontext zu ermöglichen.



# Software Architektur: Reallabor



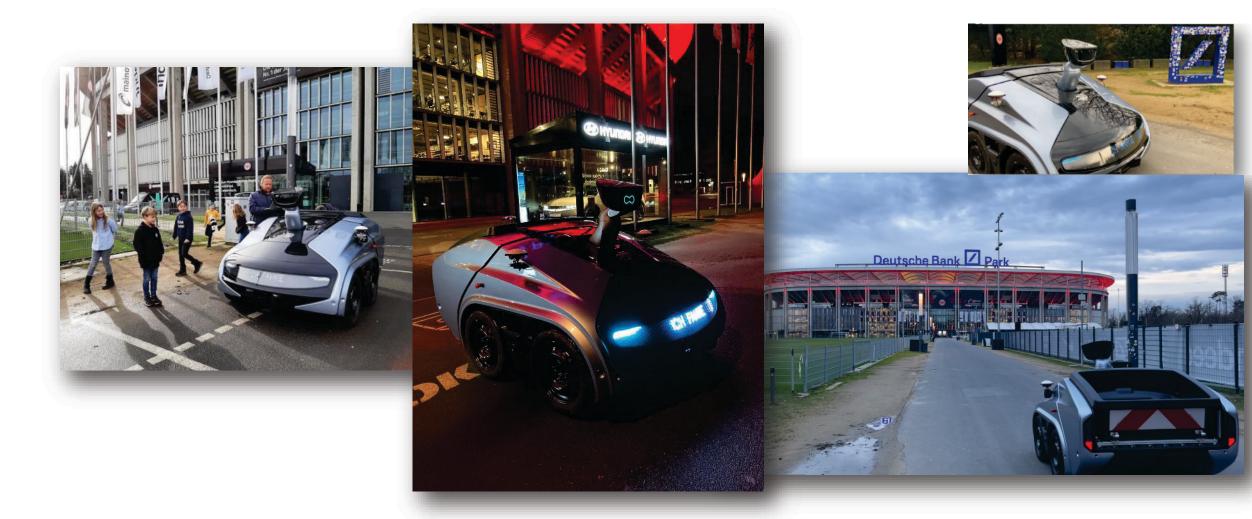


Campus FreeCity 13



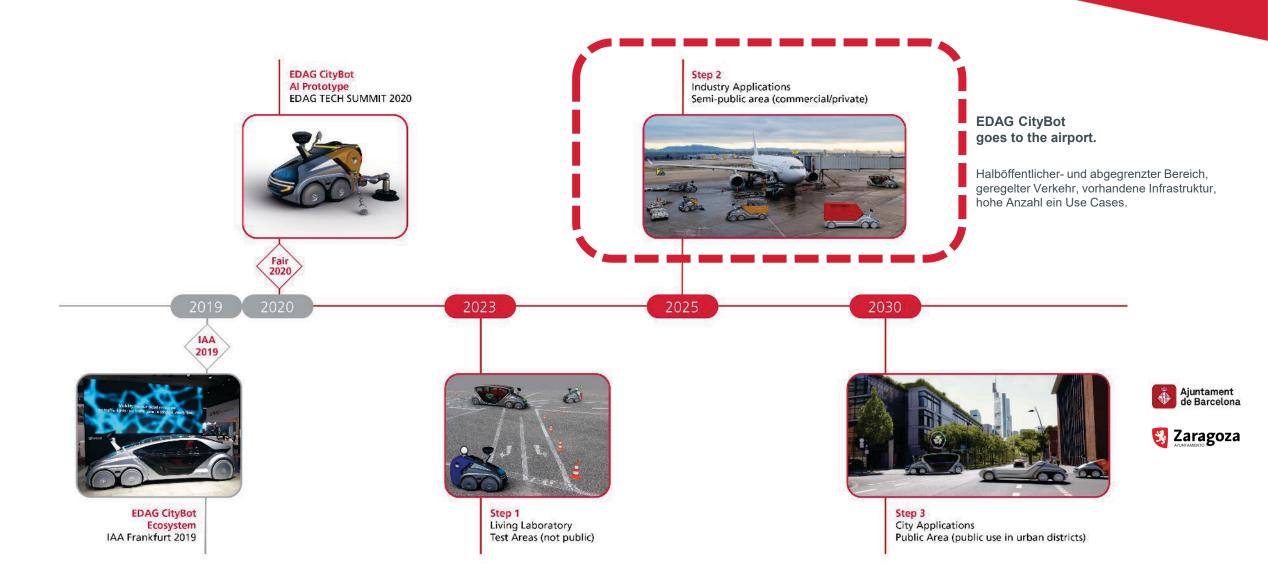
# Realer Testbetrieb im Deutsche Bank Park Frankfurt

Öffentliche Test- und Fahrbetrieb im **Februar 2024** (automatisiert und remote). Ziel: Vorbereitung Reallabor Regelbetrieb, sonstige Forschungsaktivitäten



# EDAG CITYBOT ROADMAP







# USE CASES FLUGHAFEN

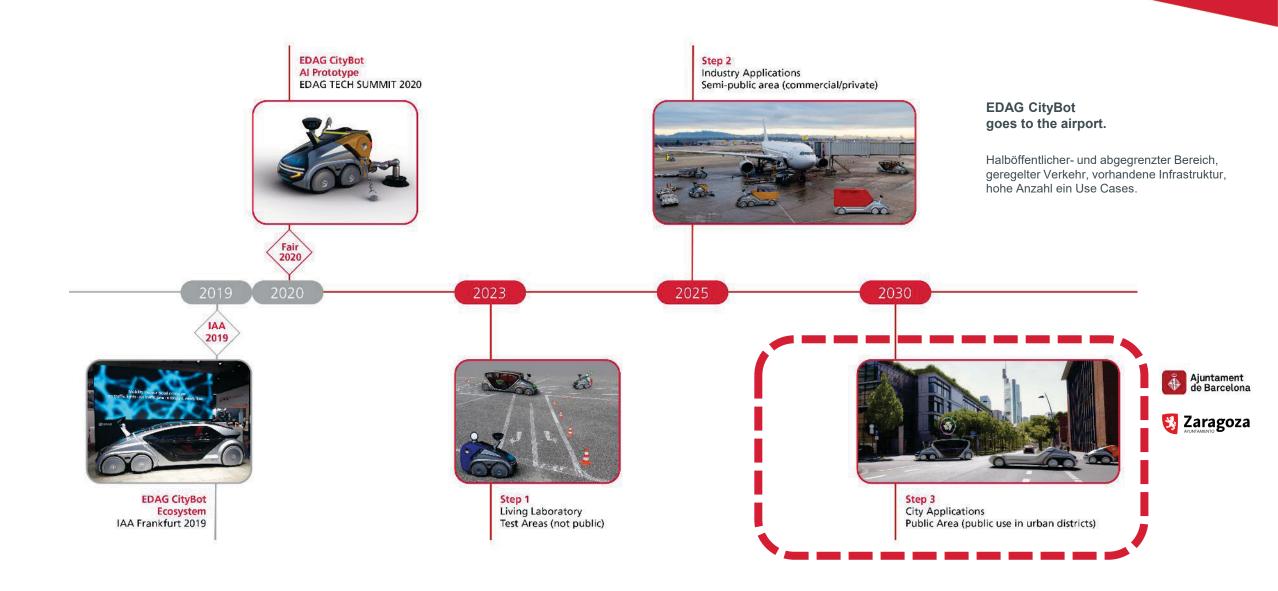


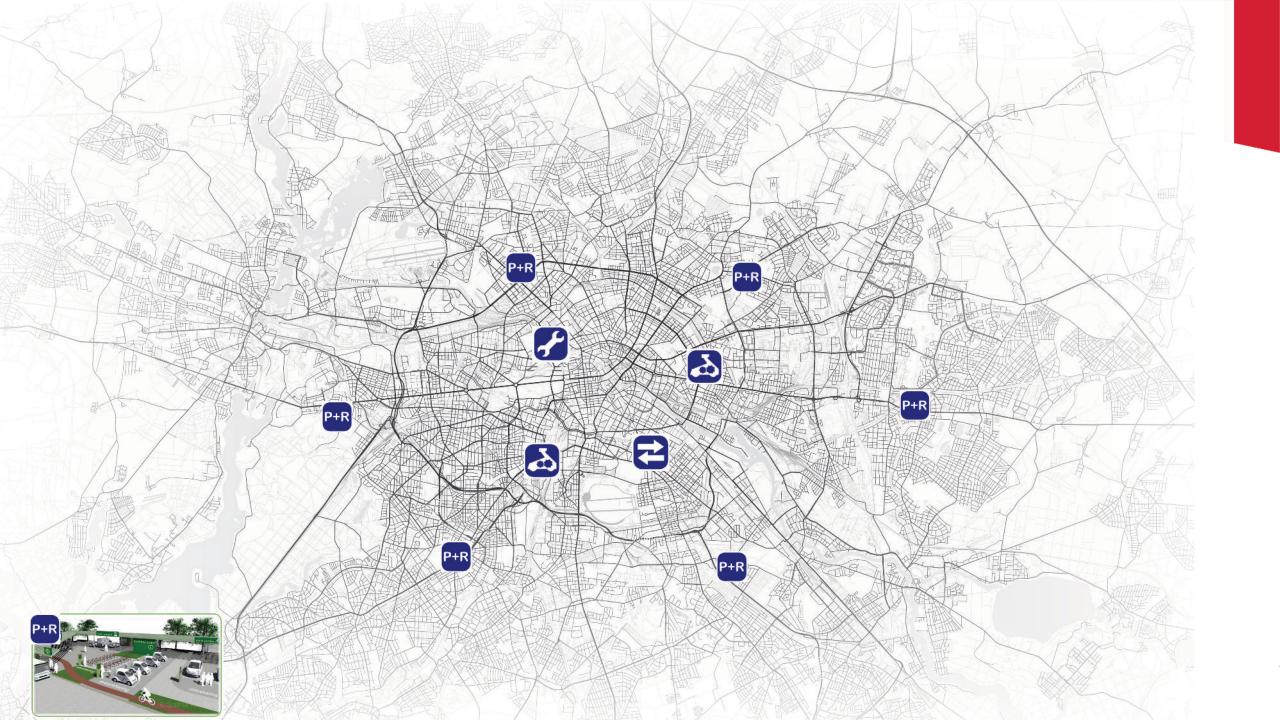
- 1. FOD-Matten Reinigung der Landebahn/Vorfeld
- 2. Inspektion der Befeuerung
- 3. Zaunbestreifung, -Inspektion
- 4. Rasenmähen
- 5. Zeitstempelverwertung/Datenverwertung
- 6. Reibwertmessung der Landebahn
- 7. Gepäcktransporte
- 8. Personen-Shuttle (Bodenverkehrsdienst/Intralogistik, Vorfeldposition Privatflugzeuge, Crew, Bodenpersonal, Boarding)
- 9. ...



# EDAG CITYBOT ROADMAP









## Smart Mobility: Mobilitätsstationen im ländlichen Raum

#### Multimodale Mobilitätsstationen:

Mobilitätsstationen im ländlichen Raum verknüpfen verschiedene Mobilitätsangebote wie ÖPNV, Bike- und E-Car-Sharing, um den motorisierten Individualverkehr zu reduzieren. Maximal effizient und profitabel.

#### Benutzerfreundlichkeit:

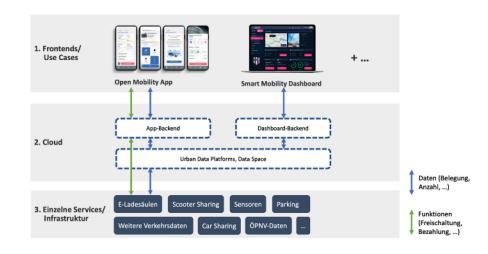
Die Stationen müssen gut sichtbar, leicht zugänglich und nutzerfreundlich gestaltet sein, mit integrierten analogen und digitalen Informations- und Buchungssystemen.

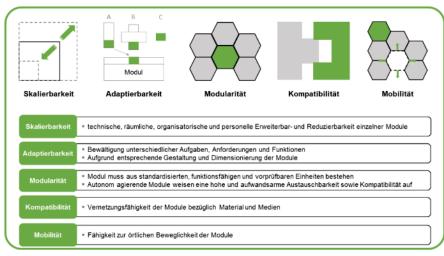
#### Modularität und Anpassungsfähigkeit:

Mobilitätsstationen sollten modular und flexibel aufgebaut sein, um sich an sich verändernde Bedingungen anpassen zu können.

#### **Vernetzung und Software:**

Ein intuitives, vernetztes Software-Ökosystem ist essenziell für die Akzeptanz und Effizienz der Mobilitätsstationen, insbesondere in Kombination mit einer Smart-City-Strategie.





Quelle: "Handbuch zur Konzeption von Mobilitätsstationen und Interaktionsräumen im ländlichen Raum"



Mobilitätsstationen könnten folgende Angebote erfüllen:

#### Öffentlicher Nahverkehr und Sharing-Angebote:

Anbindung an Busse, Sharing-Dienste wie Bike- und E-Car-Sharing.

#### Ladeinfrastruktur und flexible Mobilität:

E-Ladestationen und On-Demand-Fahrdienste.

#### **Treffpunkt und Einkauf:**

Integration von Café, Selbstbedienungsladen und sozialen Treffpunkten.

#### Paketstation:

Abholung und Rückgabe von Lebensmitteln und Versandwaren für Online-Bestellungen.



Quelle: "Handbuch zur Konzeption von Mobilitätsstationen und Interaktionsräumen im ländlichen Raum"



Quelle: "Handbuch zur Konzeption von Mobilitätsstationen und Interaktionsräumen im ländlichen Raum"

## **EDAG CITYBOT INFORMATION**



**EDAG CityBot** 

www.edag-citybot.com

Campus FreeCity

https://www.campusfreecity.de/

EDAG CityBot, City

https://www.youtube.com/watch?v=EUGloMFLp-o&vl=de

EDAG CityBot, Logistic

https://www.youtube.com/watch?v=GGyprxfepJI

EDAG CityBot, Airport

https://www.youtube.com/watch?v=HdJq3xPZkQM

Contact

EDAG Engineering GmbH Christoph Mundri

Key Account Manager Weinbergstraße 1 99817 Eisenach

P +49 661 6000-12182

M +49 171 880 47 61

Christoph.mundri@edag.com

www.edag.com