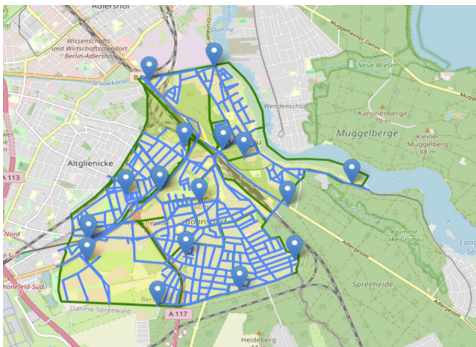


Datengetriebene Simulation und Szenarienanalyse für die Integration autonomer Flotten in den öffentlichen Nahverkehr



Entwickelt für:

- Nutzer
- Flottenbetreiber
- Verkehrsplanende
- Politische Entscheidungsträger
- Forschung und Entwicklung

Die Integration autonomer Flotten in bestehenden öffentliche Verkehrssysteme ist entscheidend, um den Transportsektor nachhaltiger zu gestalten und den wachsenden Mobilitätsanforderungen sowie technologische Entwicklungen zu begegnen.

Der Service *SmartTransitFleetplanner (STF)* ist ein daten- und modellbasiertes Tool. Es ermöglicht die effiziente Planung und Integration von autonomen Fahrzeugen in öffentliche Verkehrsnetze. Der Fokus liegt auf dem Einsatz in peripheren und schlecht angebundene ÖPNV-Gebiete, um die Erreichbarkeit zu verbessern.

Durch die Simulation verschiedener Szenarien können Stakeholder zukünftige Entwicklungen anhand relevanten Key Performance Indicators (KPIs) analysieren. Diese Einblicke unterstützen eine datengestützte Entscheidungsfindung und tragen maßgeblich zur Mobilitätswende bei. *STF* ermöglicht so eine gezielte Planung, die eine nachhaltige und effiziente Integration autonomer Fahrzeuge in bestehende Verkehrssysteme fördert und den Weg für ein vernetztes, zukunftsfähiges ÖPNV-System ebnet.

Kontakt:

Pradeep Burla
pradeep.burla[at]DLR.de