

# 2

## Automatisiertes Fahren und Laden



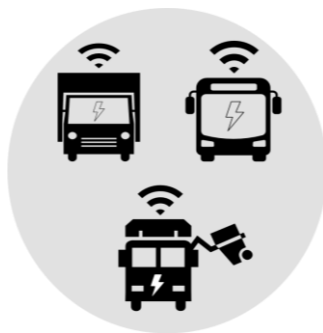
Auf dem EUREF-Campus und dem Werksgelände von BLG Logistics werden im Rahmen des Arbeitspakets Automatisiertes Fahren und Laden zwei selbstpositionierende Ladetechnologien mit (teil-) automatisierten Fahrzeugen demonstriert, um das Park- und Ladeverhalten realitätsnah zu erforschen. Daraus werden Konzepte und Tools für die effiziente Planung und Nutzung von automatisierter Ladeinfrastruktur in Arealen sowie die Integration von E-Fahrzeugen in intelligente Stromnetze entwickelt. In diesem Zusammenhang wird der Realbetrieb eines E-Lkw aus dem Logistikbereich zusammen mit einer Ladestation in der Leistungsklasse  $\geq 1$  MW aufgenommen und als Live-Demonstrator fungieren. Zusätzlich wird eine theoretische Integration von Fahrzeugen mit unterschiedlicher Autonomie in den bestehenden Werksverkehr und eine Bewertung des Gesamtsystems hinsichtlich wirtschaftlicher, ökologischer und logistischer Kennzahlen erforscht.

### Ziele



#### Carsharing-Flotten

- Höhere Auslastung von öffentlicher Ladeinfrastruktur durch automatisiertes (Um-)Parken und Laden
- Gezielte Unterstützung von gesteuerten und bidirektionalen Ladeprozessen



#### Bus- und Wirtschaftsverkehr

- Schneller Ladeprozess und komfortable Handhabung durch automatisierte Konnektierung an Ladestationen
- Einsparung von Ladeinfrastruktur durch Mehrfachnutzung in Depots



#### Urbane Logistik

- Parallelisierung von Umschlagvorgängen und High-Power-Charging ( $> 1$  MW) im Schwerlastverkehr
- Optimierte Betriebsprozesse in Depots durch autonome Verkehre

Der Forschungscampus Mobility2Grid wird durch den Verein **Mobility2Grid e.V.** koordiniert.  
 Weitere Informationen: [www.mobility2grid.de](http://www.mobility2grid.de) | [info@mobility2grid.de](mailto:info@mobility2grid.de)

GEFÖRDERT VOM

