

# Pilot truckplatooning en 'connected' rijden in Tilburg

Gepubliceerd 22-okt-21 12:30 door [Anonymous](#)

**Van 11 tot en met 15 oktober voerde TNO binnen het TKI NL Smart Mobility project in samenwerking met SmartwayZ.NL praktijktesten uit in Tilburg. Op de Burgemeester Letschertweg (N260) en Burgemeester Bechtweg (N261) reden twee autonome vrachtwagens kort achter elkaar in een 'treintje'. De vrachtwagens communiceerden met de slimme verkeerslichten naast de weg en pasten hun snelheid aan naar aanleiding van de ontvangen berichten.**

Dit zogenaamde 'truckplatooning' biedt voordelen voor chauffeurs en andere weggebruikers. Het zorgt namelijk voor een betere verkeersdoorstroming. De chauffeurs hoeven minder vaak te stoppen en op te trekken, waardoor ze ook minder brandstof verbruiken. En dus minder CO2 uitstoot hebben. Bovendien neemt de kans op kop-staart botsingen af.

## Samen door groen

De pilot was gericht op Cooperative Adaptive Cruise Control (CACC). Een voorbeeld hiervan is meerdere voertuigen tegelijkertijd laten remmen. Daarnaast werd de communicatie met de slimme verkeerslichten getest. Binnen het TKI NL Smart Mobility onderzocht TNO onder andere of de verkeerslichten de lengte van het platoon ('treintje') herkenden en hoe lang groen licht nodig was om de vrachtwagens door te laten. Ook werden de gevolgen voor de veiligheid, CO2-uitstoot en verkeersdoorstroming gemeten.

## Realistische simulaties

TKI NL Smart Mobility en TNO gebruiken de resultaten van de pilot om de simulatiestudies naar de effecten van truckplatooning zo realistisch mogelijk te maken. Verschillende verkeerssituaties en voertuigcombinaties helpen hierbij. Dat wat in deze pilot geleerd is, kan meteen worden toegepast in andere pilots met slimme verkeerslichten.



Tags : connected-rijden, connected-technologie, connected-transport, connected-transport-corridor, pilot, smartwayz.nl, tilburg, tno