

VAMOS FleetCommand

Ekosysteemin
yhteistarjoama
kansainvälisille
markkinoille

Tuulia Haveri
Lahti 10.9.2025



VAMOS FleetCommand simulaattori



VAMOS jäsenistö



Skenaariosta digitaaliseen demoon vuodessa



Kesäkuu 2024

Päivitetyt skenaariot luotu ja työryhmät perustettu



Elokuu 2024

Palvelupolun kuvauksen ja projektiehdotusten luominen logistiikkaa ja varikoita varten



Lokakuu 2024

Älykäs linja-autovarikko valittiin ensimmäiseksi ideaksi vietäväksi eteenpäin projektina. Projektin tiekartta luotu

Marraskuu 2024

Tapaamisia Los Angelesin joukkoliikennetoimijoiden kanssa



Joulukuu 2024

Projektin arkkitehtuurin ensimmäinen versio ja markkinointiesitys laadittu



Helmikuu 2025

Yhteistarjontaprojekti käynnistettiin 3D-simulaattorin ja live-demon tuottamiseksi



Toukokuu 2025

Bussivarikkosimulaattori ja live-demo valmis ja esiteltä Los Angelesin delegaatiolle ja ITS Europe tapahtumassa. Pilotti rahoitushakemus jätetty ELY:lle

Tammikuu 2025

Jatkotapaamiset Los Angelesin joukkoliikennetoimijoiden kanssa projektin idean esittelemiseksi. Käynti LADOT:n varikolla.



DEPOT'S ENERGY IS PRODUCED AT A SITE, WHICH IS MANAGING
OF USE AND PRODUCTION PLANTS WITH RENEWABLE ENERGY SOURCES
LED WITH HYDRO NUCLEAR PLANTS AND ENERGY STORAGE.

DEPOT RELEASES HIS
TRUCK TO THE DEPOT.

AT THE LOT, THERE ARE
DIFFERENT TYPES OF
VEHICLES RECHARGING.

CARGO POD

PASSENGER POD

THE PODS OF AUTONOMOUS PLATFORMS CAN
BE CHARGED AT THE DEPOT AREA.

FUEL MOUNTAIN
REFUEL MOUNTAIN
OUT TO THE MOUNTAIN

Multiuse Depot

THE FACTORY IS CAPABLE OF HYBRID BATCH PRODUCTION FROM TO LOT SIZE 1, OPERATED BY AUTOMATED PLANNING SYSTEM, MANAGED BY HUMANMAN. REAL TIME PROBABLY SENSORS AND GROUND PRODUCTION ARE AMONG THE PLANNING PARAMETERS.

FOR PART MANUFACTURING AND FINAL ASSEMBLY, POWERED WITH RENEWABLE ENERGY.

SET FOR THE AUTOMATED VEHICLES BY HUMANMAN ASSEMBLY MANUFACTURING SYSTEM, LOCATED BETWEEN THE PART MANUFACTURING, SUPPORTED BY HUMAN OPERATOR.

OPERATIONS ARE BASED ON CONSTRAINT DATA FLOW, WHICH CAN BE MONITORED AND MANAGED BY THE HUMAN OPERATOR THROUGH THE PLANNING SYSTEM.

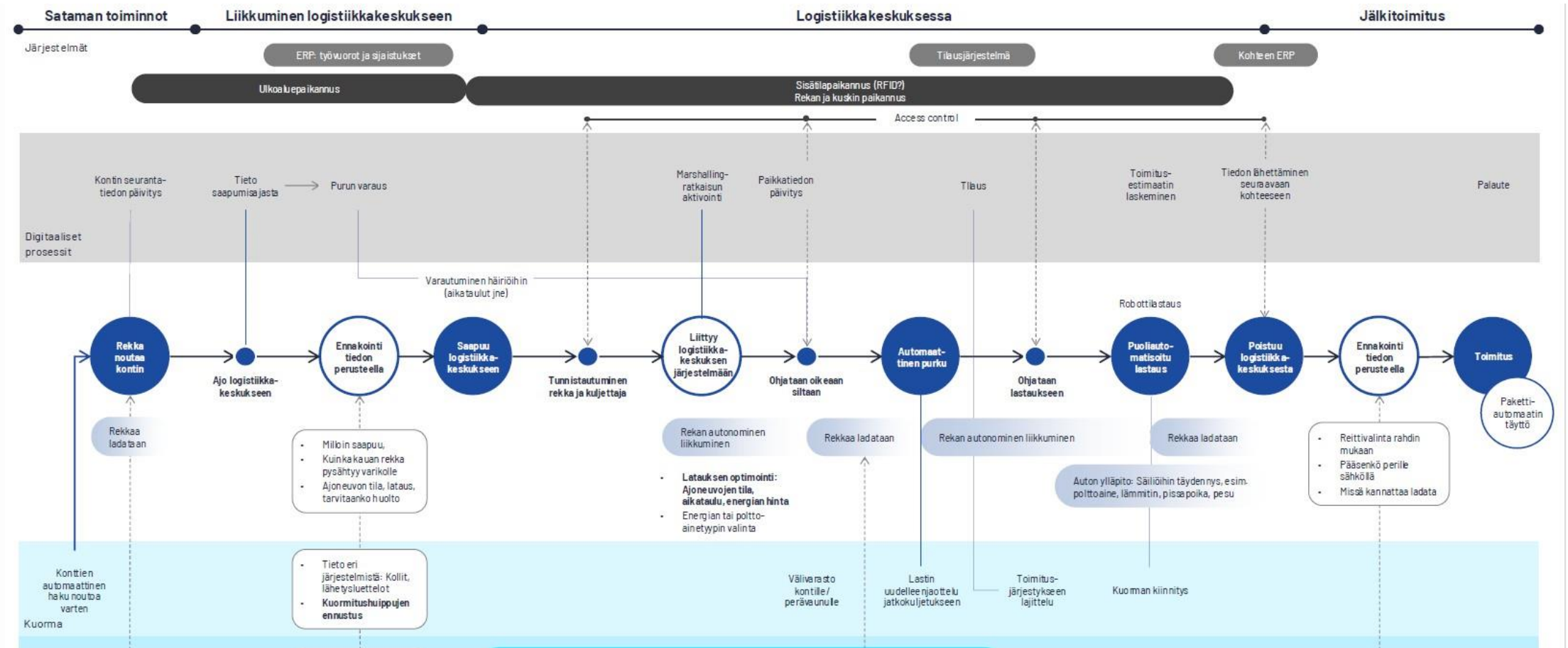
FINAL ASSEMBLY OF THE CHASSIS IS PERFORMED BY AUTOMATED MOBILE CO-ROBOTS TOGETHER WITH HUMAN OPERATOR.

FINISHED PRODUCT BEING AUTONOMOUSLY OUT OF THE FACTORY.

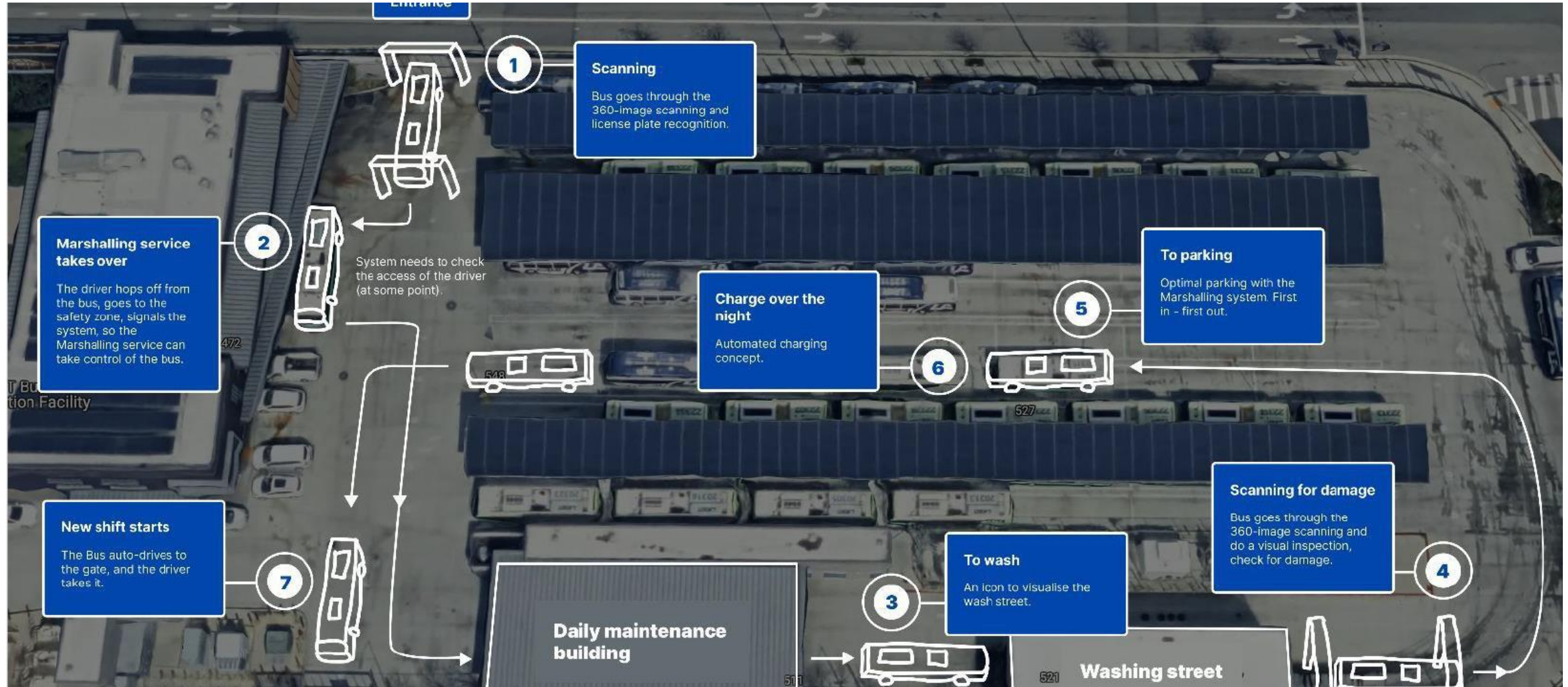
Hyperfactory

5

VAMOS palvelupolkukuvaus - logistiikka



Simuloitavat varikon käyttötapaukset



Rahoitus



Pilotointikohteet – kotimaiset & kansainväliset



This Photo by Unknown Author is licensed under [CC BY-SA](#)

VAMOS TODOS!!

Kiitos!!

