



Raivo Sell
Tallinna Tehnikaülikool, Mehaanika
ja Tööstustehnika Instituut
info@taltech.ee;
raivo.sell@taltech.ee
Ehitajate tee 5
19086, Tallinn, Harju maakond

Meie 10.04.2026 nr 1.1-6/26/6179-1

TOETUSKIRI

Projektitaotluse TEM-TA238 jaoks

Transpordiamet on riiklik asutus, kes vastutab Eesti liiklusohutuse, teedevõrgu haldamise ja transpordisüsteemide arengu eest. Oleme tee- ja liiklutaristu omanikuna ning liiklusohutuse korraldajana otseselt seotud küsimustega, mida isejuhtivate sõidukite kasutuselevõtt tulevikus tõstatab.

Transpordiamet kinnitab käesolevaga oma toetust Tallinna Tehnikaülikooli robotika ja autonoomsete sõidukite uurimisgrupi projektitaotlusele „Füüsilisel tehisintellektil põhinevate autonoomsete süsteemide testimisplatvorm“ (TEM-TA238).

Peame antud uurimisteemat oluliseks nii liiklusohutuse kui ka taristu aruka haldamise seisukohalt. Isejuhtivate sõidukite integreerimine liiklusse — olukorras, kus AI-juhitavad sõidukid peavad toimima koos inimjuhiga sõidukitega samas liikluskeskkonnas — on lähituleviku üks keerukamaid väljakutseid, mis nõuab süstemaatilist, andmepõhist lähenemist ning selgeid valideerimis- ja ohutusraamistikke.

Näeme projekti tulemuste rakenduspotentsiaali eelkõige kahe teema kaudu, mis kattuvad meie institutsiooniliste vastutusaladega.

Esiteks andmete kogumine ja liiklusohutus. Paljude nutikate anduritega varustatud autonoomsed sõidukid koguvad pidevalt infot liikluskeskkonna kohta — sealhulgas olukordades, mis inimjuhi reageeringut ei nõudnud, kuid kus ohuolukord potentsiaalselt eksisteeris. Äkkpidurdused, ootamatud manöövrid ja nn peaaegu-õnnetused on praegu suuresti registreerimata — need toimuvad ja kaovad jäljetult, jõudmata ühessegi statistikasse. Kui selliseid sündmusi oleks võimalik süstemaatiliselt tuvastada, koguda ja analüüsida, annaks see liiklusohutuse korraldusele kvalitatiivse lisandväärtuse, mis täiendab olemasolevaid õnnetusstatistikaid nende olukordade andmetega, mis oleks võinud kujuneda õnnetuseks, aga ei kujunenud. Käesolev projekt loob selleks vajaliku tehnoloogilise aluse ning meie jaoks on oluline, et seda andmepotentsiaali käsitletaks juba platvormi disainis.

Teiseks taristu seisukord ja vastastikune andmevoog. Transpordiamet vastutab liiklusmärkide, teekatemärgistuse ja teedevõrgu füüsilise seisukorra eest. Anduritega varustatud autonoomsed sõidukid tajuvad seda taristut pidevalt ning on potentsiaalselt väärtuslik allikas taristu seisukorra

monitooringuks — tuvastades märgistuse kulumist, teepinnakahjustusi ja muid probleeme kiiremini, kui seda tavapärase inspeksiooniga teha saab. Platvormi avatus loob eelduse selliste andmevoogude standardiseerimiseks ning meie jaoks on oluline osaleda selle raamistiku kujundamises.

Transpordiamet on valmis toetama projekti liiklusohutuse valdkonna ekspertteadmiste ning asjakohase sisendiga valideerimisstsenaariume ja andmekogumise metoodikat puudutavates küsimustes. Samuti oleme avatud koostöö arendamisele selles, kuidas autonoomsete sõidukite poolt kogutavaid andmeid saaks teha kasutatavaks liiklusohutuse ja taristu haldamise eesmärkidel — panustades sellesse vajaduse korral nii IT-arenduse kui insenerlike töötundidega.

Projekti kontaktisik Transpordiameti poolelt on Martin Lengi, Strateegilise planeerimise teenistuse direktor.

Lugupidamisega

(allkirjastatud digitaalselt)

Martin Lengi

direktor

strateegilise planeerimise teenistus

56495994, Martin.Lengi@transpordiamet.ee