

Tehnoloogia areng viimastel aastakümnetel on muutnud liikumise palju lihtsamaks, sujuvamaks ja ohutumaks. Tulemusena suureneb sõidukite arv ning tekib vajadus paremate liiklustingimuste järele. Inimeste arv ja seega ka nõudlus transpordiviiside järele aina suurenevad, linnades liikumine muutub keeruliseks, kiiremaks ja mahu suurenemisega saab ka ohtlikuks.

Tänapäeval kasutatakse liikluse jälgimiseks ja järelevalveks kaameraid, loenduspunkte, vajadusel helikopterit ning on võimalik tellida aerofotograafia teenust satelliidilt. Autor eeldas, et droonide kasutusele võtmine saaks anda eeliseid ja paremaid tulemusi. Sellest lähtuvalt oli käesoleva bakalaureusetöö eesmärgiks välja selgitada, kas mehitamata tehnoloogiate, keskendudes droonidele, kasutamine saaks anda eeliseid ning välja tuua nende võimalikke kasutuskohti Eestis.

Töö esimeses peatükis anti ülevaade liikluse ja selle jälgimise tehnoloogiate muutustest viimaste ca 20 aasta jooksul. Töö teises osas kirjeldati meetodikat ja valimit. Kolmandas peatükis toodi välja nelja pilti edastava liikluse jälgimise tehnoloogilise seadme võrdlevanalüüs, milles võrreldi kaamerat, drooni, helikopterit ja satelliiti erinevate kriteeriumite järgi. Analüüsis selgusid droonide peamised eelised teiste tehnoloogiate ees. Lisaks võrdlevanalüüsile toodi kolmandas peatükis välja läbiviidud poolstruktureeritud intervjuude tulemused. Intervjuude ja uuritud teooria põhjal toodi välja võimalikud liiklust ja ohutust puudutavad droonide kasutuskohad Eestis.

Töö tulemusena leidis autor, et droonidel oleksid eelised ettenägematutes olukordades. Kiireks ja operatiivseks olukordade jälgimiseks ja info saamiseks on droonid dünaamilised ja omavad teatud eeliseid olemasoleva süsteemi ees.