

Aeroporto Treviso: RAPIDO, il robot per pax a mobilità ridotta

Autore: Monia Marchese

Data: 26 Marzo 2026



La sala convegni di Confartigianato Imprese Marca Trevigiana ha ospitato l'incontro conclusivo dedicato alla presentazione dei risultati del progetto RAPIDO, il robot elettrico a guida autonoma sviluppato per facilitare la mobilità dei passeggeri con ridotta mobilità all'interno dell'aeroporto Canova di Treviso.

Il progetto, finanziato nell'ambito del Programma Interreg VI-A Italia-Austria 2021-2027, nasce dalla collaborazione tra Klaxon Mobility GmbH (lead partner), Intercom Solutions Srl e AER TRE, società di gestione dello scalo trevigiano controllata dal Gruppo SAVE. Con un budget complessivo di 834.127,90 euro, sostenuto anche da fondi del FESR e da contributi nazionali, l'iniziativa punta a sviluppare soluzioni innovative per rendere più accessibili gli spazi aeroportuali.

Il prototipo realizzato è un veicolo elettrico a guida autonoma in grado di accompagnare i passeggeri tra le principali aree del terminal, dai controlli di sicurezza fino all'imbarco. Il sistema utilizza tecnologie di navigazione basate su sensori e ambienti mappati, con l'obiettivo di ridurre i tempi di attesa e garantire maggiore autonomia agli utenti.

L'incontro ha rappresentato anche un momento di confronto tra istituzioni, operatori sanitari e realtà del territorio sulle possibili applicazioni della mobilità autonoma in contesti complessi come sanità, assistenza e servizi pubblici.



“Il progetto RAPIDO dimostra come innovazione tecnologica e attenzione alle persone possano procedere insieme – ha detto Mario Conte, sindaco di Treviso – Si tratta di un passo importante verso un aeroporto sempre più accessibile, efficiente e inclusivo, capace di offrire un’esperienza di viaggio moderna e accogliente”.

Secondo Luigi Caldato, presidente della Commissione Persone e Comunità del Comune di Treviso, l’iniziativa rappresenta “un esempio concreto di tecnologia al servizio dell’umanità, capace di migliorare la vita delle persone con difficoltà negli spostamenti e di valorizzare il ruolo dell’aeroporto nel territorio”.

Tra gli aspetti innovativi del sistema, come ha evidenziato Mauro Michielon, presidente di EnEA, vi è la possibilità per il passeggero di rimanere in contatto video con un operatore umano durante il tragitto, elemento che contribuisce a garantire assistenza e rassicurazione, soprattutto per utenti anziani o poco abituati agli ambienti aeroportuali.

Sul fronte tecnologico, Enrico Boaretto, CEO e co-fondatore di Klaxon Mobility, ha spiegato che il progetto rappresenta un ulteriore passo nello sviluppo di soluzioni di micromobilità ad alto contenuto tecnologico dedicate alle persone con disabilità, mentre Alberto Di Noia, CEO di Intercom Solutions, ha evidenziato il lavoro svolto per integrare il sistema di guida autonoma con le infrastrutture digitali dell’aeroporto nel rispetto degli elevati standard di sicurezza richiesti.

Per Federico Scanferlini, direttore dell’aeroporto di Treviso, il progetto segna un traguardo importante nel percorso di miglioramento dei servizi dello scalo: “Ogni anno il Canova accoglie oltre 15 mila passeggeri con difficoltà di deambulazione o disabilità. La sperimentazione di soluzioni come RAPIDO rappresenta un passo avanti significativo verso servizi sempre più efficienti e inclusivi”.

Il prototipo sviluppato potrà ora aprire la strada a future applicazioni in altri aeroporti e contesti complessi, contribuendo allo sviluppo di infrastrutture di mobilità più accessibili e sostenibili, in linea con gli obiettivi dell’Agenda 2030.

Riferimento articolo: https://travelnostop.com/veneto/aeroporti/aeroporto-treviso-ecco-rapido-robot-che-assiste-pax-a-mobilita-ridotta_670873

Generato il 14/06/2026