



12 mars, 2019

Terranet har ingått ett projektkonsortium med Volvo Personvagnar, Volvo Lastvagnar och Lunds Tekniska Högskola som idag beviljats ett utvecklingsbidrag på totalt ca 11,3 miljoner svenska kronor av Vinnova.

Projektet som kommer pågå i tre år adresserar ett område som skall ge ökad precision och robusthet i lägesbestämningen och positioneringen hos självkörande, helt och delvis automatiserade fordon för bl a trafik i täta stadsmiljöer och i väglag med dålig sikt.

För Terranets del med sitt särskilda fokus på cellulär lokalisering mellan fordon samt spjutspetsutveckling inom 5G, flervågsutbredning och djupinlärning är detta ett synnerligen viktigt genombrott. I ett och samma slag befäster det bolagets strategiska roll och relevans i ett konsortium tillsammans med bl a de två främsta globala marknads- och teknikledarna i tillväxtsegmentet för självkörande fordon samt personsäkerhet. Detta är i hjärtat av affärsplanen, och jag värderar det som en av de absolut viktigaste strategiska affärshändelserna i bolagets historia och fokuserade roadmap, konstaterar bolagets VD Pär-Olof Johannesson.

För mer information kontakta:

Pär-Olof Johannesson, VD
parolof.johannesson@terranet.se
+ 46 70 332 32 62

Christina Björnström, SVP Marketing & Sales
christina.bjornstrom@terranet.se

OM TERRANET

TerraNet har ett strategiskt fokus inom aktiv säkerhet och utvecklar mjukvara för radiobaserade sensorer samt GPS och non-GNSS lösningar avsett för självkörande fordon. TerraNet har sitt huvudkontor i Lund, Sverige med etablerade sälj- och marknadsagenter i USA och Kina. TerraNet Holding AB (publ) är noterat på Nasdaq First North Premier.

www.terranet.se

Denna information är sådan information som TerraNet Holding AB är skyldigt att offentliggöra enligt EU:s marknadsmissbruksförordning. Informationen lämnades, genom ovanstående kontaktpersons försorg, för offentliggörande den 12 mars 2019 kl 15:30 CET

Utsedd Certified Adviser till TerraNet Holding AB (publ) är FNCA Sweden AB +46(0)8-528 00 399, info@fnca.se.