

# Ergebnisse der Forschungsinitiative Ko-FAS

2014, pp. 210 - 219 (#06)

Unfallvermeidung im Straßenverkehr ist das zentrale Ziel der Forschungsinitiative Ko-FAS. In drei Verbundprojekten haben die beteiligten Projektpartner Grundlagen für eine Prävention auf Basis kooperativer Systeme geschaffen. Mit präziser Eigenortung, fahrzeugübergreifender Ortung sowie Erkennung von anderen Verkehrsteilnehmern, einer Situationsanalyse und adaptiven Präventivmaßnahmen sollen künftig Unfälle vermieden werden.

## Results of the Ko-FAS research initiative

Avoiding road traffic accidents is the key objective of the Ko-FAS research initiative. In three joint projects, the project partners created the foundations for accident prevention on the basis of cooperative systems. The aim is to prevent accidents in the future by using precise auto-localisation, cooperative interaction between vehicles and the recognition of other road users, as well as situation analysis and adaptive preventive measures.

□

## Inhaltsverzeichnis

- [1 Zitat](#)
- [2 Inhaltsangabe](#)
- [3 Beiträge zum Thema im VuF](#)
- [4 Weitere Infos zum Thema](#)

## Zitat

[Zecha, S.](#): Ergebnisse der Forschungsinitiative Ko-FAS. Verkehrsunfall und Fahrzeugtechnik 52 (2014), pp. 210 - 219 (#06)

## Inhaltsangabe

## Beiträge zum Thema im VuF

## Weitere Infos zum Thema

- <http://www.kofas.de/>