



Comunicato stampa N. 133/09

San Donato Milanese, 25 settembre 2009

“Ancora un passo verso la mobilità senza incidenti”

Esperti del BMW Group coinvolti nel progetto di sostegno Ko-FAS per studiare tecnologie integrate per migliorare la sicurezza stradale

Monaco. Il futuro della sicurezza stradale dal punto di vista della società, della politica, del mondo degli affari e della scienza è ormai chiaramente definito come “Vision Zero (Accident-Free Mobility)” [Visione zero (mobilità senza incidenti)] e “Safety for All” [Sicurezza per tutti]. L’iniziativa di ricerca “Ko-FAS” (sicurezza integrata tra i veicoli) si è fissata l’obiettivo di mettere queste visioni in pratica per contribuire alla mobilità senza incidenti. “In futuro, mantenere condizioni sicure sulle strade richiederà un’ampia cooperazione tra gli utenti delle stesse. Questa collaborazione sta portando l’iniziativa Ko-FAS più vicina al raggiungimento del suo scopo di una mobilità senza incidenti”, dice il Dr. Ralph Rasshofer, membro del comitato guida dell’iniziativa Ko-FAS per conto del BMW Group.

La migliore protezione possibile che un costruttore di automobili possa fornire ai motociclisti è la sicurezza attiva. Secondo statistiche ufficiali, meno del due per cento degli incidenti è causato da malfunzionamenti tecnici, mentre la stragrande maggioranza è il risultato di un errore umano. Ciò significa che è importante che al guidatore venga fornito il massimo livello di assistenza, onde prevenire le circostanze che causano l’insorgere di incidenti.

E’ sotto questa luce che il Ministero Federale dell’Economia e della Tecnologia ha lanciato l’iniziativa di ricerca Ko-FAS il 18 settembre 2009. Il suo scopo è quello di raggiungere un significativo incremento nella sicurezza stradale e di conseguenza una riduzione degli incidenti e dei decessi. Ciò richiederà l’individuazione di sistemi per mappare in maniera affidabile il contesto stradale in cui si guida, con l’aiuto dell’insieme di sistemi sensoriali e percettivi, che possono eseguire una valutazione della situazione complessiva che porti, a sua volta, ad una valutazione precisa dei rischi di collisione, il tutto culminante con l’attivazione di appropriate misure preventive di protezione.

Il progetto congiunto coinvolge 19 partner, compresi noti costruttori di veicoli e fornitori di parti, università ed istituti di scienze applicate, nonché istituti di ricerca in tutta la Germania. Un budget totale di 25,5 milioni di euro è stato messo a disposizione dei partner del progetto per una durata di quattro anni circa.

Tre progetti congiunti – un obiettivo comune

L’iniziativa Ko-FAS comprende tre progetti congiunti, conosciuti come Ko-TAG, Ko-PER e Ko-KOMP. Il dipartimento di ricerca e tecnologia del BMW Group dirige i progetti Ko-TAG e Ko-PER.

Gli specialisti coinvolti nel progetto Ko-TAG condurranno ricerche nel campo della comunicazione Car2Tag, che impiega una rete di transponder le cui funzione è quella di localizzare in maniera precisa e classificare oggetti utilizzando sistemi collaborativi di sensori. Lo scopo in futuro è di applicare questa tecnologia per proteggere gli utenti

Società
BMW Italia S.p.A.

Società del
BMW Group

Sede
Via della Unione
Europea, 1
I-20097 San Donato
Milanese (MI)

Telefono
02-51610111

Telefax
02-51610222

Internet
www.bmw.it
www.mini.it

Capitale sociale
5.000.000 di Euro i.v.

R.E.A.
MI 1403223

N. Reg. Impr.
MI 187982/1998

Codice fiscale
01934110154

Partita IVA
IT 12532500159

della strada particolarmente vulnerabili, come pedoni e ciclisti; ma tale tecnologia verrà anche destinata al settore della sicurezza veicolo-veicolo.

Dipendenti del BMW Group Ricerca e Tecnologia hanno sviluppato con successo il primo sistema di protezione per pedoni basato su questo genere di tecnologia durante il progetto AMULETT, che ha preceduto quello attuale. Esso coinvolgeva un veicolo di prova che scambiava dati wireless con un modulo attivo, simile all'RFID, che può essere integrato, per esempio, in uno zainetto da bambino. Questa tecnologia cooperativa di sensori permetterebbe di localizzare tali individui e di classificarli come utenti vulnerabili della strada, non visibili al conducente al momento in cui si verifica la situazione di rischio.

Il progetto Ko-TAG utilizzerà i risultati del progetto AMULETT come suo punto di partenza e li sottoporrà ad ulteriori studi. I ricercatori sono ora particolarmente interessati a come la tecnologia radio debba essere impiegata in situazioni più critiche, come quelle che coinvolgono molte persone. "In futuro, questa radio tecnologia ci permetterà di trarre dai dati sensoriali ipotesi estremamente precise e altamente affidabili. Ciò, a sua volta, ci darà un mezzo per realizzare un ulteriore miglioramento nella sicurezza stradale", spiega Daniel Schwarz del BMW Group Ricerca e Tecnologia e portavoce del progetto Ko-TAG.

Il progetto Ko-PER è responsabile delle ricerche nei processi di percezioni cooperative relativo al traffico longitudinale e agli incroci. "Per questo progetto, ci vengono in aiuto i risultati del progetto di ricerca 'PReVENT', già concluso con successo; ma ora cerchiamo anche uno scambio attivo con il progetto di sostegno 'simTD' (Campo di prova per la mobilità sicura ed intelligente in Germania). Le diverse attività di ricerca conducono tutte verso lo stesso obiettivo comune – migliorare il livello di sicurezza sulle strade", dice il Dr. Reiner Wertheimer, portavoce del progetto Ko-PER per conto del BMW Group Ricerca e Tecnologia. I ricercatori provenienti dal BMW Group e coinvolti nel progetto Ko-PER stanno studiando modi diversi per utilizzare le collaborative reti di sensori per mappare il contesto del traffico. L'obiettivo è quello di creare un quadro complessivo del contesto immediato con lo scambio e la messa insieme di informazioni provenienti da diversi sensori, impiegati per raccogliere dati sia nei contesti veicolari sia nelle infrastrutture del trasporto. In particolare, i ricercatori vorrebbero trovare un modo per rivelare la presenza di utenti della strada nascosti e per identificare la cronologia dinamica di quanto avviene su strada. Ciò permetterà di effettuare una valutazione costante e complessiva dei rischi di collisione esistenti.

I membri del progetto Ko-KOMP studieranno sistemi di protezione per veicoli che vengono attivati prima di una collisione imminente, sistemi il cui scopo è di prevenire del tutto la collisione o almeno di mitigare le sue conseguenze. In particolare, il progetto comprenderà lo studio di sistemi per espandere la capsula esterna del veicolo e per effettuare la tempestiva attivazione delle funzioni autonome del freno di emergenza. Vi è in programma anche una prova virtuale sul campo per simulare canali di comunicazione per diversi scenari relativi al traffico stradale.

La BMW Ricerca e Tecnologia (BMW Forschung und Technik GmbH) è una sussidiaria del BMW Group e, fin dal 2003, è stata responsabile delle ricerche in campi quali la tecnologia dei veicoli, CleanEnergy (tecnologia idrogeno), EfficientDynamics (gestione intelligente dell'energia/sistemi di propulsione alternativi), ConnectedDrive (assistenza alla guida/sicurezza attiva) e ITDrive (architettura IT e tecnologia delle

BMW Group

Corporate Communications

comunicazioni). L'indipendenza legale della società limitata (GmbH) garantisce la libertà creativa dell'operazione e massimizza la sua flessibilità. Il suo accesso alle tendenze e alle tecnologie mondiali viene assicurato da una rete internazionale di basi – a Palo Alto e a Clemson (USA) e a Tokyo (Giappone) – nonché da uffici di collegamento con Eurécom (Sophia Antipolis, France) ed con il Centro di ricerca tedesco per l'intelligenza artificiale (DFKI GmbH, Saarbrücken).

Per ulteriori informazioni:
Roberto Olivi
BMW Group Italia
Corporate Communications Manager
Tel. 02 51610294 – Fax 02 516100294
Email: Roberto.Olivi@bmw.it
Website: www.press.bmwgroup.com