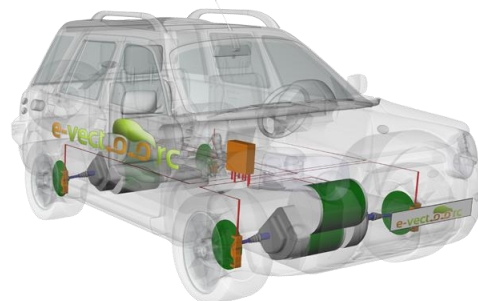


Nuevo consorcio europeo lanza un proyecto para el desarrollo de un control integrado de estabilidad para vehículos eléctricos



Guildford, UK, 30.09.2011.- Un consorcio de once socios europeos provenientes de la industria y de centros de investigación ha comenzado el proyecto E-VECTOORC (acrónimo en inglés para Control del Par Individual por Rueda en Vehículo Eléctrico, para Condiciones Dentro y Fuera de Carretera). El proyecto tiene como objetivo desarrollar e integrar los diferentes controles de un automóvil, como son el antibloqueo de ruedas (ABS), el control de tracción (TC), la distribución de par, el control de estabilidad (ESP) y otros sistemas de asistencia a la conducción, para un vehículo completamente eléctrico (*Fully Electric Vehicle*, FEV) con cuatro motores montados sobre el chasis, uno por cada rueda, y que se pueden controlar de forma individual. El contenido técnico del proyecto E-VECTOORC es aplicable a un rango amplio de conceptos de FEV, desde pequeños vehículos urbanos hasta vehículos todoterreno, también conocidos por sus siglas en inglés SUV (*Sport Utility Vehicle*)

El proyecto está financiado por la Comisión Europea a través del Séptimo Programa Marco, en concreto por la iniciativa *Green Cars*. El consorcio del proyecto E-VECTOORC está coordinado por la Universidad de Surrey (Reino Unido) y lo forman la Universidad Técnica de Ilmenau (Alemania), Jaguar Cars (Reino Unido), Land Rover (Reino Unido), Flanders' Drive (Bélgica), Inverto (Bélgica), Fundación CIDAUT (España), Instituto Tecnológico de Aragón (España), Škoda Auto (República Checa), Centro de Competencia del Vehículo Virtual VIF (Austria) y TRW Automotive Lucas Varity (Alemania). La duración prevista del proyecto es de tres años y se desarrollará utilizando modelos de simulación de la dinámica del vehículo combinando ensayos en vehículo y ensayos mediante Hardware-in-the-Loop. El núcleo de las actividades experimentales será un vehículo demostrador muy versátil, que puede representar arquitecturas de transmisión con dos, tres o cuatro motores eléctricos y que será usado para desarrollar y evaluar el nuevo sistema de control. Al tratarse de un proyecto con un consorcio público-privado, las tecnologías de control para FEVs que se desarrollen en E-VECTOORC estarán listas para su implementación industrial inmediata tras la finalización del proyecto.

Página web: <http://www.e-vectoorc.eu>

Contacto:

Proyecto E-VECTOORC Coordinador

Dr Aldo Sorniotti
University of Surrey
Faculty of Engineering and Physical Sciences
Guildford, Surrey, GU2 7XH, UK
Phone: +44 1483 689688
e-mail: a.sorniotti@surrey.ac.uk

Actividades de difusión y publicidad

Valentin Ivanov, DSc PhD MechEng
TU Ilmenau, FG Kraftfahrzeugtechnik
Gustav-Kirchhoff-Pl. 2
98693 Ilmenau, Germany
Phone: +49 3677 69 3869
e-mail: valentin.ivanov@tu-ilmenau.de