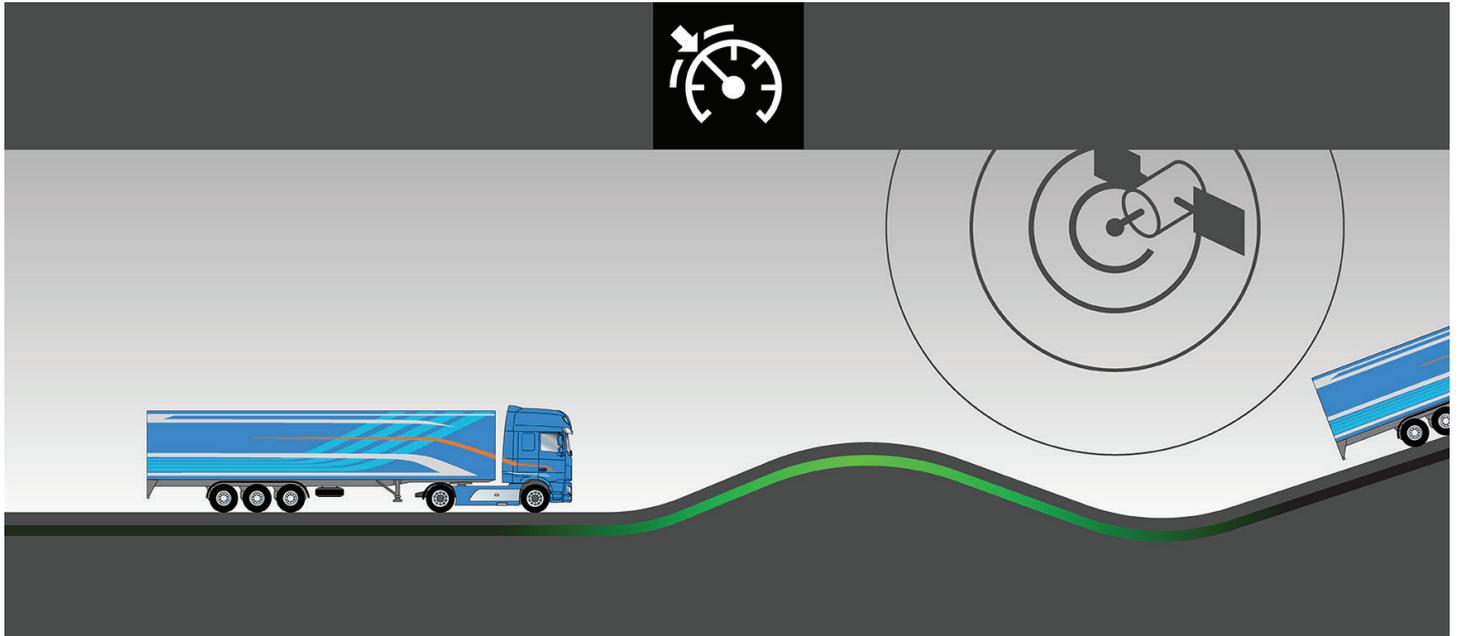


DAF: control de crucero predictivo



El control de crucero adaptable y el control de velocidad en pendiente ayudan a que el conductor mantenga una buena velocidad media en carreteras montañosas de una manera eficiente y sin esfuerzo. Ambos sistemas actúan basándose en la pendiente de la carretera actual y no son capaces de prever cambios que se encuentren incluso inmediatamente delante. La solución de este inconveniente es el control de crucero predictivo.

Control de crucero predictivo

El control de crucero predictivo (PCC, Predictive Cruise Control) se basa en la tecnología GPS, y utiliza información detallada de mapas para conocer las condiciones de conducción que el vehículo está a punto de encontrarse. Anticipándose a los cambios inminentes en la pendiente, el PCC puede activar acciones EcoRoll, modificar la velocidad configurada en el control de crucero o cambiar la estrategia de cambio de las cajas de cambio TraXon para ahorrar combustible. En aplicaciones de larga distancia normales el ahorro de combustible será de aproximadamente un 1,5%. En carreteras montañosas es posible ahorrar hasta un 4%.

Modo en que la intervención del control de crucero predictivo ahorra combustible

Anticipando la carretera que se avecina, el control de crucero predictivo puede intervenir en las siguientes maneras:

EcoRoll

El sistema GPS y la información del mapa de carreteras permite un mejor ajuste de la función EcoRoll a los gradientes y diferencias de altura de la carretera. El PCC mejora, y en la mayoría de los casos induce, la función de EcoRoll, lo que redundará en un mayor ahorro de combustible.

Ajustes del control de crucero y del control de velocidad en pendiente

Permitir temporalmente mayor o menor velocidad del vehículo que determinan la velocidad de crucero para reducir la cantidad de combustible utilizada sobre la distancia total. Por ejemplo:

- Permitir una velocidad del vehículo inferior justo antes de alcanzar la cima de una colina
- Permitir una velocidad del vehículo por encima del ajuste de control de velocidad en pendiente al final de un descenso con una pendiente pronunciada

Estrategia de cambio TraXon (cambio predictivo)

Ahorro de combustible a regímenes del motor más bajos.

- Cambio ascendente cuando la aceleración en la marcha siguiente sea suficiente como para alcanzar la cima de la colina
- Inhibición de cambios ascendentes en descensos cortos (anticipando el cambio descendente ante la siguiente subida)
- Inhibición de cambios descendentes innecesarios justo antes de la cima (anticipando cambios ascendentes en el descenso)