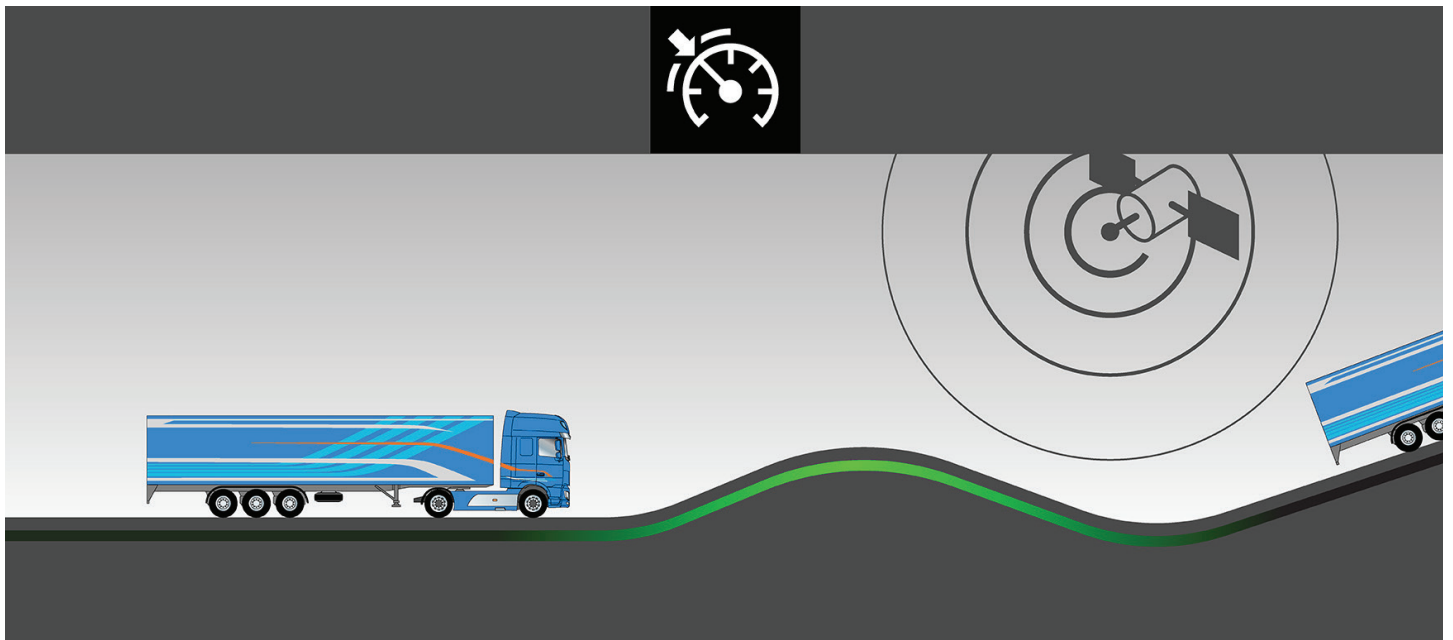


DAF - Predictive Cruise Control



Adaptive Cruise Control en Downhill Speed Control helpen de chauffeur bij het behouden van een goede gemiddelde snelheid op heuvelachtige wegen, en wel op een efficiënte en moeiteloze manier. Deze systemen reageren allemaal op het actuele hellingspercentage van de weg en kunnen niet anticiperen op veranderingen, ook niet direct vóór het voertuig. De oplossing van dit nadeel wordt geboden door de Predictive Cruise Control: de voorspellende cruise control.

Predictive Cruise Control

Predictive Cruise Control (PCC) werkt op basis van GPS-technologie. Er wordt gedetailleerde wegenkaartinformatie gebruikt om te bepalen welke omstandigheden het voertuig binnenkort tegenkomt. Anticiperend op veranderingen van het hellingspercentage, kan PCC EcoRoll-acties inleiden, ingestelde cruisecontrolsnelheid overrulen of de schakelstrategie van TraXon-versnellingsbakken veranderen om brandstof te besparen.

Bij normale transporttoepassingen zal de brandstofbesparing circa 1,5% bedragen. Op heuvelachtige wegen zijn besparingen tot 4% mogelijk.

Hoe de tussenkomst van Predictive Cruise Control brandstof bespaart

Anticiperend op de weg voor het voertuig, kan Predictive Cruise Control op de volgende manieren ingrijpen:

EcoRoll

Dankzij de GPS- en wegenkaartinformatie kan EcoRoll beter worden afgestemd op de hellingen en hoogteverschillen in de weg vóór het voertuig. PCC verbetert de EcoRoll-functie en leidt deze in de meeste gevallen in, wat leidt tot hogere brandstofbesparingen.

Instellingen van Cruise Control en Downhill Speed Control

Tijdelijk een hogere of lagere voertuigsnelheid dan de ingestelde kruissnelheid toestaan om de hoeveelheid verbruikte brandstof over de totale afstand te verkleinen. Bijvoorbeeld:

- een lagere voertuigsnelheid toestaan kort voor de top van een heuvel
- een hogere voertuigsnelheid toestaan dan is ingesteld in de Downhill Speed Control aan het einde van een steile afdaling

TraXon-schakelstrategie (Predictive Shift)

Brandstof besparen door lagere motortoerentallen.

- opschakelen wanneer de acceleratie in de hogere versnelling voldoende zal zijn om de top van de heuvel te bereiken
- opschakelen bij korte afdalingen voorkomen (anticiperend op terugschakelen voor de volgende klim)
- onnodig terugschakelen net voor de top voorkomen (anticiperend op opschakelen in de afdaling)