

**CONTROLUL SISTEMELOR DE ACȚIONARE ELECTRICĂ DE PE
UN MODEL DE VEHICUL HIBRID**

GH. LIVINȚ, V. HORGA, D. STICEA, MARCEL RĂȚOI și M. ALBU

Se prezintă soluțiile pentru controlul sistemelor de acționare electrică incluse într-un model experimental de vehicul electric hibrid. O rețea de comunicație CAN de mare viteză (1Mbps) asigură un control distribuit al tuturor componentelor vehiculului. Diferite regimuri de funcționare ale subsistemelor descrise în lucrare pot fi testate pe standul experimental realizat. Sunt prezentate variațiile principalelor mărimi: curenți, cupluri, viteze pe durata unui ciclu de funcționare standard al unui vehicul electric hibrid.