

UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ DE ELCHE

ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE ELCHE

GRADO EN INGENIERÍA MECÁNICA



"DISEÑO DE SISTEMA DE DIRECCIÓN
PROTOTIPO URBAN CONCEPT PARA SHELL ECO
MARATHON"

TRABAJO FIN DE GRADO

Junio -2022

AUTOR: Santiago José Lorente Irlés

DIRECTOR/ES: Miguel Ángel Oliva i Meyer

ÍNDICE

1. INTRODUCCIÓN	4
1.1 HISTORIA.....	4
1.2 MOTIVACIÓN DEL PROYECTO.....	6
1.3 EQUIPO DÁTIL UMH TEAM.....	7
1.4 COMIENZOS DEL PROYECTO.....	9
1.4.1 PREDISEÑO Y TOMA DE MEDIDAS.....	10
2. SHELL ECO MARATHON	11
2.1 HISTORIA DE LA COMPETICIÓN.....	11
2.2 SHELL ECO MARATHON ACTUAL.....	12
2.2.1 PROTOTYPE CONCEPT.....	13
2.2.2 URBAN CONCEPT.....	15
3. SISTEMAS DE DIRECCIÓN	18
3.1 CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA DE DIRECCIÓN.....	18
4. TIPOS DE DIRECCIÓN	19
4.1 DIRECCIONES MECÁNICAS.....	19
4.2 DIRECCIONES ASISTIDAS HIDRAÚLICAS.....	21
4.3 DIRECCIONES HIDRAÚLICAS SEMI-INTEGRALES.....	22
4.4 DIRECCIONES HIDROSTÁTICAS.....	24
5. CONDICIONES DE DISEÑO	25
5.1 GEOMETRÍA DE ACKERMANN.....	26
5.2 DIMENSIONES Y RESTRICCIONES.....	28
5.3 MEDICIONES.....	35
6. SELECCIÓN DE DIRECCIÓN	37
6.1 CONFIGURACIÓN DIRECCIÓN TIPO CAMIÓN.....	37
6.2 CONFIGURACIÓN DIRECCIÓN CREMALLERA.....	41
6.3 CONFIGURACIÓN DIRECCIÓN EJE RÍGIDO.....	45

6.4 CONCLUSIONES.....	47
7. FASES DE DISEÑO	49
7.1 SUELO.....	50
7.2 UNIÓN PIVOTE GIRATORIO.....	53
7.3 EJE.....	56
7.4 DESLIZADERA.....	58
7.5 BUJE.....	62
7.6 BRAZO MÓVIL.....	64
7.7 BIELETA SUPERIOR.....	66
7.8 EJE DE DIRECCIÓN.....	67
7.9 VOLANTE.....	69
7.10 ESTRUCTURA SALPICADERO.....	71
8. ANÁLISIS DE DEFORMACIONES	73
8.1 DESLIZADERA.....	74
8.2 PIVOTE DE ROTACIÓN.....	82
9. ANEXOS	87
10. BIBLIOGRAFÍA	196
11. PLANOS	197

1. INTRODUCCIÓN

1.1 HISTORIA

Desde el principio de los tiempos, el movimiento ha sido una de las principales actividades del ser humano. Este, por diferentes motivos (transporte, traslados, cacería y actividades que requerían de recorrer ciertas distancias) siempre ha sido un tema a tener en cuenta como estudio. Una vez generado el movimiento, lo más importante es controlarlo.

Hasta la invención de los carruajes tirados por cabezas de ganado y equinos, en el control no se necesitaba de más de la coordinación corporal entre hombre y animal. Posteriormente, se empezó a usar carros de carga, para transporte de mercancías en los cuales el sistema de dirección recaía completamente en el animal ejerciendo todo el esfuerzo de la carga.



Fig 1 (Carruaje S. XVII)

Se estima que aproximadamente en el siglo XVI datan los primeros carruajes dotados de un sistema de dirección del eje delantero, usados en sus primeros compases por la nobleza para trayectos largos entre ciudades.



Fig 2 (Carruaje Zebra London S. XVII)

Desde la invención de los coches propulsados por motores de combustión a finales del siglo XIX, la dirección ha sido una de las partes más importantes en el diseño de un vehículo. Dependiendo de la necesidad o la actividad que dicho vehículo vaya a realizar siempre ha sido motivo de estudio para optimizar recursos y adaptar el funcionamiento a las necesidades que esta va a suplir. El estudio de la dirección de cualquier vehículo siempre va ligado al tipo de vehículo, a la función que desempeña, la eficiencia que esta necesite y la optimización de recursos para fabricarlo.



Fig 3 (Distintos tipos de vehículos a lo largo de la historia)

1.2 MOTIVACIÓN DEL PROYECTO

Este TFG tiene como objetivo el desarrollo de un sistema de dirección eficiente para un vehículo de muy bajo consumo de la categoría “Urban” válido para competir en la competición Shell Eco-Marathon.

Este proyecto surge de la ambición del equipo Dátil Umh Team por competir en una categoría en la cual nunca lo ha hecho. Esto supone un reto para todos los componentes del equipo, ya que es un comienzo en un concepto totalmente nuevo. En él se emplearán todo el talento, innovación y esfuerzo para conseguir buenos resultados.

Tanto la dirección como futuros componentes como chasis, carrocería, etc... serán fabricados en materiales con características óptimas para la competición. Los cuales puedan proporcionar grandes prestaciones y características adecuadas para la función que van a cumplir.



Fig 4 (Urban Concept safety car SEM)

1.3 EQUIPO DÁTIL UMH TEAM

El equipo Dátil Umh Team está formado por estudiantes de ingeniería de la universidad Miguel Hernández de Elche. Tiene una larga experiencia en esta competición entre otras, siendo galardonados en varias ocasiones. Si se analizan los resultados en prototipo hasta día de hoy se pueden ver que los resultados han sido muy satisfactorios, llegando a superar la marca de los 2000 Km/L en la última edición disputada en Reino Unido y clasificando como cuartos a nivel europeo y mundial.

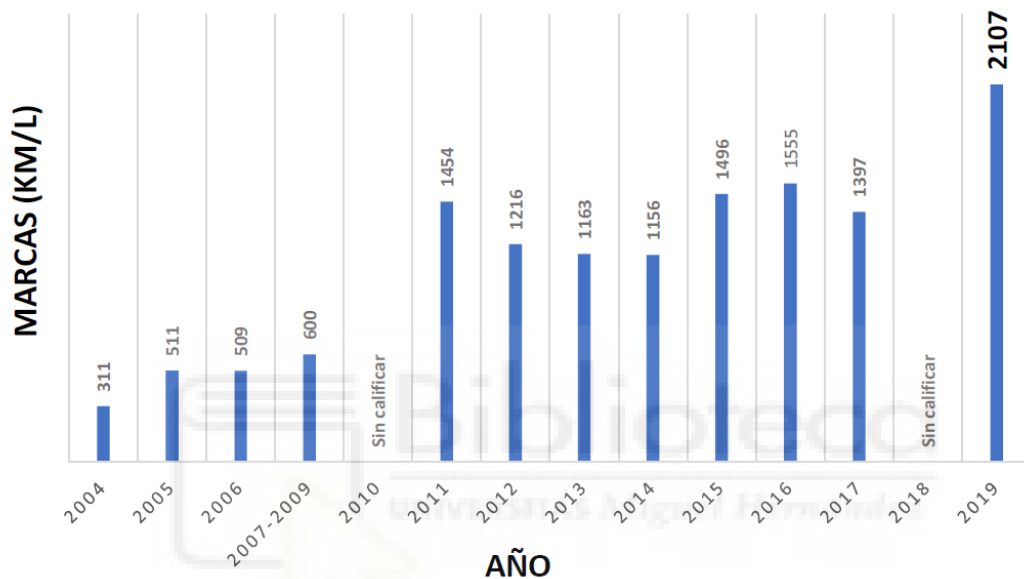


Fig 5 (Trayectoria Dátil Umh Team)

Viendo el éxito de la última edición el equipo decidió dar un paso adelante, y ampliar miras con el objetivo de diseñar y construir un nuevo vehículo para competir en la categoría Urban Concept. Era un gran reto, ya que nunca se había construido un vehículo de esta categoría en la universidad UMH. Esto iba a conseguir sacar lo mejor de cada miembro del equipo en temas de trabajo, innovación y experiencia de cara a un futuro.

Debido a la complejidad se decidió departamentalizar este proyecto y desarrollar por separado diferentes componentes del vehículo en cuestión. Por lo que el diseño y fabricación se hará en paralelo entre varios componentes del equipo.



Fig 6 (Equip UMH 2019)



Fig 7 (Urban concept en pista)

Para cumplimentar la planificación total, los componentes del Dátil Umh Team junto con el profesorado adjunto responsable, decidieron que el enfoque de diseño de este vehículo en temas de motor sería eléctrico. Es un reto para el futuro del equipo ya que es un sistema de motorización que hoy día está en auge y nunca ha sido usado por el equipo en ninguno de sus vehículos anteriores.

1.4 COMIENZOS DEL PROYECTO

La idea de diseño y fabricación de un vehículo surgió a comienzos del año 2021. El equipo Dátil UMH Team se encontraba ante un nuevo reto:

Tras un parón en competición en la temporada 2020 por la pandemia mundial de COVID 19 y conseguir un cuarto puesto en la clasificación en la temporada anterior, el equipo adquirió nuevas ideas y nuevas motivaciones. Entre ellas la de crear un nuevo concepto de vehículo en el cual implementar estas nuevas ideas. En este proceso surgieron conceptos e ideas no usados por el equipo, y otros ya implementados en el último prototipo realizado que dieron grandes resultados.

Se expuso a debate todas la partes del nuevo vehículo. Chasis, carrocería, dirección y frenos, electrónica, motor, banco de potencia, etc... Todo ello con la finalidad de que en conjunto funcionen en perfecta armonía y lograr ser competitivos.



Fig 8 (Roster SEM 2019)

1.4.1 PREDISEÑO Y TOMA DE MEDIDAS

Ante un comienzo desde cero, el punto de partida fue claro: la toma de medidas inicial. La primera premisa fue acudir al reglamento SEM de apartado urban concept (**ANEXO I**) y conocer las dimensiones máximas y mínimas que puede tener el vehículo.

Una vez obtenidos estos rangos, el siguiente paso fue recrear un espacio en el cual insertar una persona, siempre teniendo en cuenta que el tipo de piloto tenga unas distancias de extremidades lo más estándar posible. Para esto se usaron materiales muy simples y económicos como palets, maderas sobrantes de otros procesos, un bloque de polietileno reciclado. Las medidas máximas y mínimas del perfil fueron representadas en la pared y las de planta en el suelo. Con esto se consiguió simular tanto la posición del piloto dentro del vehículo, como la posición con respecto al suelo y altura del vehículo. (**ANEXO I**)



Fig 9 (Primeras tomas de medidas)

2. SHELL ECO MARATHON

2.1 HISTORIA DE LA COMPETICIÓN

La Shell Eco Marathon (SEM) es un campeonato de vehículos de bajo consumo. Su origen se remonta al año 1939. Un grupo de trabajadores de la empresa “Shell Oil Company” decidieron hacer una apuesta en la cual todos los participantes debían recorrer la máxima distancia posible con un litro de gasolina. Los participantes optaron, la gran mayoría por usar vehículos ligeros con chasis creados a partir de bicicletas o estructuras creadas a partir de materiales muy sencillos y ligeros, como estructuras de barras de acero y aluminio. En la parte motor, se solía usar motores de combustión interna monocilíndrico de tamaño muy reducido. La primera marca registrada en el evento fue de 21km con un litro de gasolina. Para la época ya era toda una hazaña.



Fig 10 (Competidor SEM 1950)

En 1985 la competición llega a Europa, siendo Francia la sede de su primera prueba disputada. La mejor marca fueron 680 km/L, realizada por un equipo de estudiantes de la universidad de Montpellier. En 1988 la competición fue abierta a otros países de Europa, por lo que poco a poco fue convirtiéndose en un evento que tradicionalmente atrae y motiva a muchos futuros ingenieros y científicos a desarrollar sus ideas, y seguir innovando en el campo de la ingeniería eficiente.

2.2 SHELL ECO MARATHON ACTUAL

En la actualidad la SEM es una competición de vehículos de bajo consumo disputada en tres regiones diferentes del mundo: Europa y África, Asia y Américas.

Al igual que en sus orígenes, la premisa de esta competición sigue siendo la misma: Recorrer una cierta distancia consumiendo la mínima energía posible. Para este cometido, se tendrá un tiempo mínimo impuesto por la competición como norma. (ANEXO I).

A diferencia de sus orígenes, en los cuales solamente se usaban motores ICE (Internal combustion engine), hoy día se usan varios tipos de fuente motora de energía y de combustible para impulsar los vehículos:

- Categoría ICE (Internal combustion engine): Motores dotados de cilindro y pistón con sus distintas variantes de combustible como gasolina, diésel, etanol y biocombustibles.
- Categoría eléctrico: Motores rotativos alimentados por corriente. Se pueden destacar dos vertientes diferentes de almacenamiento de la corriente. Los de batería de litio y los de celdas de combustible de hidrógeno.
- Categoría hydrogen: Motores rotativos alimentados por energía proveniente de pialas de hidrógeno.

Actualmente, en las tres regiones del campeonato SEM, existen dos categorías de vehículo diferenciadas: "*Prototype concept*" y "*Urban concept*". Hasta día de hoy, el dúo Umh Team solamente había participado en la categoría Prototype concept cosechando grandes resultados y galardones hasta el año 2019, que consiguió su marca más importante y record histórico nacional (2017 km/L).

2.2.1 PROTOTYPE CONCEPT

Los “prototype concept” son vehículos de dimensiones muy reducidas. Con 3 ruedas y generalmente con forma aerodinámica de cápsula. Son los diseños más radicales, dejando atrás cualquier tipo de comodidad para el piloto y centrándose 100% en la eficiencia. Por norma general, suelen ser los que mejores marcas hacen en relación km/l , km/kWh ó km/m^3 .



Fig 11 (Prototype concept)



Shell
Eco-marathon

Shell Eco-marathon Europe 2019
Final results: Prototype Internal Combustion Engine

08/07/2019

Rank	Team n°	Team name	Country	Organization	Institution type	Competition category	Energy type	Best attempt (km/l)	Attempt 1 (km/l)	Attempt 2 (km/l)	Attempt 3 (km/l)	Attempt 4 (km/l)
1	1	Microjoule-La Joliverie	France	Lycée Saint-Joseph La Joliverie	School	Prototype	Gasoline	2735	2501,2			2735
2	2	TED	France	AIRBUS HELICOPTERS Centre de Formation Technique	School	Prototype	Gasoline	2561,4	2388,9	2200,3	2393,8	2561,4
3	5	TIM UPS INSA 2	France	INSA de Toulouse - Université Paul Sabatier Toulouse	University	Prototype	Ethanol	2519,3	2382,5	2408,8		2519,3
4	41	Equip UMH	Spain	Universidad Miguel Hernandez D'Elx	University	Prototype	Ethanol	2107	1924,5	2107		2056
5	4	Team Colisson	France	Université Aix-Marseille	University	Prototype	Gasoline	1864		1749,7		1779
6	7	EcoMOTION	Belgium	Haute Ecole De La Province De Liege	School	Prototype	Ethanol	1860,8		1860,8		1745,9
7	3	PVSE	France	ESTACA Paris-Saclay	University	Prototype	Gasoline	1798,1	1306,4	1798,1		1495
8	44	Chalmers Vera Team	Sweden	Chalmers University Of Technology	University	Prototype	Gasoline	1617,1	986,1			1442,8
9	6	Team Gallo	France	Lycée Marcel Gallo	School	Prototype	Gasoline	1574,5	1314			1442,8
10	11	Rennet Team	Finland	Tampere University Of Technology	University	Prototype	Gasoline	1370,2	1370,2		1468,6	1574,5
11	22	Prato Insa Club	France	Insa Lyon	University	Prototype	Gasoline	1142,9		874,5		1104,4
12	10	ECO DA VINCI	Spain	I.E.S. Leonardo Da Vinci	School	Prototype	Gasoline	1096,3	978	1096,3		1070,8
13	9	team UTeCia	France	Université de Technologie de Compiègne	University	Prototype	Gasoline	1076	1054,1	1002,8		971,5
14	23	THM Motorsport Team Efficiency Prototype	Germany	Technische Hochschule Mittelhessen	University	Prototype	Ethanol	1073,2				912,5
15	52	Kingdown	United Kingdom	Kingdown School	School	Prototype	Gasoline	894,4	743,6	826,2		894,4
16	38	SIF TUKE	Slovakia	Technical University of Kosice	University	Prototype	Gasoline	824,8	653,8	595,1		759,4
17	39	IDF ECO-MARATHON	Spain	UPV CAMPUS DE ALCOY-INSTITUTO DE DISEÑO Y FABRICAC	University	Prototype	Ethanol	812,7				812,7
18	34	Ironi Warriors	Poland	Łódź University Of Technology	University	Prototype	Gasoline	716,3				716,3
19	42	ecologia-maradella	Spain	I.E.S. La Maradella	School	Prototype	Ethanol	616,6		434,3		616,6
20	40	ECO-JANDULA	Spain	I.E.S. Jandula	School	Prototype	Gasoline	611,9				591,8
21	18	ISAT Eco-Marathon	France	Isat Nevers	University	Prototype	Gasoline	567,3				567,3
22	51	University of Central Lancashire	United Kingdom	University Of Central Lancashire	University	Prototype	Gasoline	557,6	491,8			557,6
23	27	LTAM	Luxembourg	Lycée des Arts et Métiers Luxembourg	School	Prototype	Gasoline	540,3	485,9	406,8		458,5
24	25	Harseatic Efficiency	Germany	University of Braunschweig	University	Prototype	Gasoline	537,6				537,6
25	37	FME RACING TEAM	Slovakia	Slovak University Of Technology Bratislava	University	Prototype	Gasoline	534,4				350,6
26	17	Marci	France	Lycée André Citroën	School	Prototype	Diesel	505,9	393,7	505,9		
27	35	ESAF-Mac	Portugal	Agrupamento De Escolas Alcaides De Faria Barcelos	School	Prototype	Gasoline	481,3		481,3		
28	16	Team Jaland	France	Groupe scolaire Les 2 Rives	School	Prototype	Gasoline	370,2		239		370,2
29	26	UNIBAS RACING TEAM	Italy	Università Degli Studi Della Basilicata	University	Prototype	Gasoline	356,2		306,1		356,2
30	46	ENIS - Tapaura Team	Tunisia	National Engineering School of Sfax	University	Prototype	Gasoline	336,8	335			336,8
31	14	DEFI ECO SYNERGIE	France	Institution Sainte Jeanne d'Arc	School	Prototype	Ethanol	329,8				309,4
32	45	ENIT ECOCAR	Tunisia	École nationale d'ingénieurs de Tunis (ENIT)	University	Prototype	Gasoline	312				296,3
33	47	Facilis	Turkey	Istanbul Technical University	University	Prototype	Gasoline	310,4				310,4
34	12	Zenith	France	Ulm Belfort	University	Prototype	Gasoline	280,3	280,3			
35	48	T Y E K K	Turkey	Erciyes University	University	Prototype	Gasoline	183,1				143
36	28	UNIVERSIAPOUS CREATEURS	Morocco	Ecole Polytechnique Agadir	University	Prototype	Gasoline	171,2	115,1			171,2
37	49	Bum Eco Racing	United Kingdom	University of Birmingham	University	Prototype	Gasoline	93,9	93,9			

Fig 12 (Clasificación Prototype ICE 2019)

Pese a ello, por temas de dimensiones y características, son la categoría más alejada de los vehículos utilitarios de se usan hoy día en carretera. En 2019 la mejor marca en esta categoría fue para el equipo francés **Microjoule - La Joliverie** en prototipos ICE, con un consumo total de 2735 *km/l* en su mejor tanda. La mejor marca de esta misma categoría en eléctrico fue para el equipo español **ECO- Dimoni** con 888 *km/kWh*. En hydrogen, se alzó en lo más alto de la tabla el equipo **ThaiGer H2** con una marca de 1082 *km/m³*.



Rank	Team n°	Team name	Country	Organization	Institution type	Competition category	Energy type	Best attempt (km/kWh)	Attempt 1 (km/kWh)	Attempt 2 (km/kWh)	Attempt 3 (km/kWh)	Attempt 4 (km/kWh)
1	301	ECO-DIMONI	Spain	I.E.S Cotes Baixes	School	Prototype	Battery-electric	888,8	883,3		859,6	888,8
2	302	Team Eco/Womes 31	France	Collège Marcel Doret	School	Prototype	Battery-electric	771,6	751,5			771,6
3	303	Team Zero C	Italy	Itis Leonardo Da Vinci	School	Prototype	Battery-electric	771	702,6	771	746,7	
4	305	Augustine	France	Lycée Léonard de Vinci	School	Prototype	Battery-electric	679,8	622,4	679,8	658,4	
5	304	Greendrive	Germany	Schulzentrum am Sund	School	Prototype	Battery-electric	672,9		660,8	634,8	672,9
6	306	AERO@UBI	Portugal	Universidade Da Beira Interior	University	Prototype	Battery-electric	612,3	565,2			612,3
7	316	blue-ev	Bulgaria	Professional High School Of Agriculture And Forest	School	Prototype	Battery-electric	598,4	586,7	594	598,4	
8	307	Team Bayle Eco Mobile	France	Collège Pierre BAYLE	School	Prototype	Battery-electric	591,2	591,2		538,5	572,3
9	311	TERA TU Graz	Austria	Technische Universität Graz	University	Prototype	Battery-electric	510,9		502,3	510,9	485,8
10	322	Campus Redon	France	Campus ESPRIT Industries	School	Prototype	Battery-electric	491,8	470,5		475,2	491,8
11	308	Armor Eco Challenge	France	I.U.T Lycée Chaplat Saint Briec	University	Prototype	Battery-electric	490,8			470,9	490,8
12	319	Riquet Eco Car	France	Lycée Pierre Paul Riquet	School	Prototype	Battery-electric	478,2			458,9	478,2
13	323	IUT GMP Valenciennes	France	I.U.T Valenciennes	University	Prototype	Battery-electric	475,5	428,8	463,8		475,5
14	324	Eco Motion Team by Polytech Nancy	France	Polytech Nancy	University	Prototype	Battery-electric	469,6	416,9	469,6	419,1	468,1
15	309	Avtomobilist	Bulgaria	University of Ruse	University	Prototype	Battery-electric	424,2	400		424,2	411,3
16	318	VINCI ECO'DRIVE	France	Pôle Universitaire Léonard de Vinci	University	Prototype	Battery-electric	423,9	280,8		423,9	367,2
17	331	FAENZAnafterRACING	Italy	ITP L. Bucci	School	Prototype	Battery-electric	414,8		304	362,4	414,8
18	310	Poseidon	Greece	University of West Attica (UniWA)	University	Prototype	Battery-electric	407,1	407,1			
19	312	ECAM.be	Belgium	Ecamm Bruxelles	University	Prototype	Battery-electric	404,3		392,6	404,3	376,7
20	328	Kandis Electric	Hungary	Kalman Kando Secondary Technical And Vocational Sc	School	Prototype	Battery-electric	361,8		244,1	361,8	
21	320	Limotion	France	Université De Limoges	University	Prototype	Battery-electric	348,1	309,9		348,1	
22	332	TeamSGH	Netherlands	Stedelijk Gymnasium Haarlem	School	Prototype	Battery-electric	312,5	312,5			
23	337	UPCT SOLAR TEAM	Spain	Universidad Politécnica de Cartagena - UPCT	University	Prototype	Battery-electric	287,8	173,4	182,9	287,8	233,4
24	342	METU-CET	Turkey	Middle East Technical University	University	Prototype	Battery-electric	286	246,5	232,7	239,8	286
25	326	Prometheus	Greece	National Technical University Of Athens	University	Prototype	Battery-electric	280,1		280,1	275,2	191
26	344	AE2 PROJECT TEAM	Turkey	Yildiz Technical University	University	Prototype	Battery-electric	216,5		206		216,5
27	329	STECO	Hungary	University of Szeged	University	Prototype	Battery-electric	213,6	209,1	213,6		202
28	339	GREENWHEEL	Spain	IES FRANCISCO DE GOYA	School	Prototype	Battery-electric	206,8				206,8
29	321	Hyperbole++	France	IUT Orleans	University	Prototype	Battery-electric	194,7	169,9		187,9	194,7
30	333	Smart Power Urban	Poland	Silesian University Of Technology	University	Prototype	Battery-electric	183,4			183,4	
31	335	DOPRAVACI2	Slovakia	Secondary Technical school of Transport Trnava	School	Prototype	Battery-electric	176,1	164,4	176,1	175,3	
32	338	UCAM RACING TEAM	Spain	Universidad Católica San Antonio	University	Prototype	Battery-electric	171,4	55,2	164,9	171,4	
33	341	ENIM TEAM TUNISIA	Tunisia	Ecole Nationale d'Ingenieurs de Monastir (ENIM)	School	Prototype	Battery-electric	162,6		138,3		162,6
34	346	Team Straith	United Kingdom	University of Strathclyde	University	Prototype	Battery-electric	121,7	121,7			
35	345	Pleron	United Kingdom	Colchester Institute	University	Prototype	Battery-electric	111			111	
36	315	Mekano	Bulgaria	Professional High School of Mechatronics and Elect	School	Prototype	Battery-electric	80,8		80,8		

Fig 13 (Clasificación Prototype electric 2019)



Rank	Team n°	Team name	Country	Organization	Institution type	Competition category	Energy type	Best attempt (km/m ³)	Attempt 1 (km/m ³)	Attempt 2 (km/m ³)	Attempt 3 (km/m ³)	Attempt 4 (km/m ³)
1	201	ThaiGer-H2-Racing Stralsund	Germany	University of Applied Sciences Stralsund	University	Prototype	Hydrogen	1082,8		792,5	1066,5	1082,8
2	202	H2poliO - molecule da corsa	Italy	Politecnico Di Torino	University	Prototype	Hydrogen	1058	909,9	937,5	1019,7	1058
3	203	Eco-Runner Team Delft	Netherlands	Delft University Of Technology	University	Prototype	Hydrogen	669,8	669,8			
4	204	Hydro2Motion	Germany	Munich University Of Applied Science	University	Prototype	Hydrogen	627,3	537,5	627,3	593	
5	207	ECAM Shell Eco-Marathon	France	Ecamm Lyon	University	Prototype	Hydrogen	381,9		347,7	381,9	364,4
6	208	Hidroana	Turkey	Eskişehir Technical University	University	Prototype	Hydrogen	336,6	336,6			313,6

Fig 14 (Clasificación Prototype hydrogen 2019)

2.2.2 URBAN CONCEPT

Los “Urban concept” son vehículos con características muy similares a los que pueden usar diariamente en carretera. Deben tener 4 ruedas como los usados en calle, habitáculo con asiento para el piloto sentado, y propuesto de volante obligatorio para el sistema de dirección. Sus formas y estilos suelen ser más variados que en “prototype concept”. Se puede establecer una clasificación según los aspectos y formas de estos vehículos en: Aerodinámica eficiente, estilo urbano y diseño experimental. Reseñar que no es una clasificación oficial y que pueden haber vehículos que compartan características de los tres tipos.

Por un lado existen modelos de carrocería basados en suavizados de superficie y formas aerodinámicas. Este tipo de vehículo suelen tener formas muy suavizadas, con las mínimas aristas posibles y aprovechando toda la longitud permitida de vehículo por temas aerodinámicos. En estos tipos el piloto suele adoptar una posición dentro del habitáculo más deportiva (reclinado hacia atrás), y sacrificando en muchos casos un porcentaje de visibilidad en post de reducir la altura del centro de gravedad y del vehículo.



Fig 15 (Urban concept aerodinámico)

En segundo lugar, tenemos los vehículos clasificados como estilo “urbano”. Este tipo de vehículo tiene por lo general formas muy parecidas a los coches que podemos ver en cualquier ciudad. La posición del piloto suele ser más relajada, y la visibilidad y comodidad suele ser mejor que en el caso anterior. Como curiosidad destacar que incluso el equipo H2Polito de la universidad de Turín, fabricó en 2018 un modelo en el cual podían viajar en el habitáculo dos personas.



Fig 16 (Urban concept Urbano)

Por último tenemos el tipo de vehículo que denominamos “Diseño Experimental”. Este tipo es el que menos prototipos puede establecer. Suelen tener formas no comunes y no basadas en principios físicos y aerodinámicos en muchos casos, aunque ellos no quiera decir que algunos de ellos si hagan este tipo de estudios en sus vehículos. Reciben influencia de nuevas tendencias en diseño, innovando en formas y carrocerías muy poco convencionales. Como curiosidad decir que este tipo de coches suelen ser galardonados en categoría de diseño e innovación de la SEM.



Fig 17 (Urban concept experimental)

Cabe destacar que al igual que en la categoría Prototype, La categoría “urban concept” están divididos en las categorías de ICE , eléctricos e hidrógeno, a parte de una subdivisión de vehículo autónomos.

En la modalidad eléctrico se estableció un nuevo récord por parte del equipo de la universidad de Toulouse con una marca de 234.3 km/kWh. El equipo Road Runners de Dinamarca consiguieron la mejor marca en ICE, 429 km/L. Mientras que en hydrogen el título fue para el equipo Green Twente de Países Bajos con 242,5 Km/m3.



Shell Eco-marathon Europe 2019 Final Trophies, Prizes and Awards

UrbanConcept

Internal Combustion Award

Rank	Race number	Team name	Country	School Name	School type	Competition Class	Fuel type	Best attempt (km/l)
1	501	DTU Roadrunners	Denmark	Technical University Of Denmark	University	UrbanConcept	Ethanol	429,4
2	502	Lycée Louis DELAGE	France	Lycée Louis Delage	School	UrbanConcept	Gasoline	339,0
3	504	Schlockpackt	Germany	University Of Applied Sciences Offenburg	University	UrbanConcept	Diesel	270,4
4	503	FAENZA RACING	Italy	ITP L. Bucci	School	UrbanConcept	Diesel	263,7
5	517	SKAP 2	Poland	Warsaw University Of Technology	University	UrbanConcept	Gasoline	187,6
6	511	Thomas More Eco Drive Team	Belgium	Thomas More De Nayer	School	UrbanConcept	Gasoline	119,0

Battery Electric Award

Rank	Race number	Team name	Country	School Name	School type	Competition Class	Fuel type	Best attempt (km/kWh)
1	701	TIM UPS INSA	France	INSA de Toulouse - Université Paul Sabatier Toulouse	University	UrbanConcept	Battery-electric	234,3
2	715	ISEN Toulon / SCS	France	ISEN Toulon	University	UrbanConcept	Battery-electric	192,3
3	703	Evi Neuruppin	Germany	Evangelische Schule Neuruppin	School	UrbanConcept	Battery-electric	186,4
4	705	mas-e	Italy	Politecnico Di Milano	University	UrbanConcept	Battery-electric	183,5
5	702	DNV GL Fuel Fighter	Norway	Norwegian University Of Science And Technology	University	UrbanConcept	Battery-electric	180,7
6	706	SZEnergy Team	Hungary	Szachenyi Istvan University	University	UrbanConcept	Battery-electric	165,3

Hydrogen Fuel Cell Award

Rank	Race number	Team name	Country	School Name	School type	Competition Class	Fuel type	Best attempt (km/m3)
1	617	Green Team Twente	Netherlands	University Of Twente	University	UrbanConcept	Hydrogen	242,5
2	602	Team Aalborg Energy	Denmark	Aalborg University	University	UrbanConcept	Hydrogen	214,3
3	616	HAN Hydromotiv	Netherlands	Hogeschool Van Arnhem En Nijmegen	School	UrbanConcept	Hydrogen	211,5
4	603	ENSEM Eco Marathon	France	Ensam Vandoeuvre-Les Nancy	University	UrbanConcept	Hydrogen	169,5
5	605	HyBRU Racing Team	Bulgaria	University of Ruse	University	UrbanConcept	Hydrogen	118,3

Fig 18 (Clasificaciones Urban concept 2019)

3. SISTEMAS DE DIRECCIÓN

El diseño del sistema de dirección tiene una influencia fundamental en el comportamiento de la respuesta direccional en el movimiento del vehículo. La función principal que esta cumple es la de dirigir dicho vehículo cumpliendo unos parámetros que permitan al piloto controlarlo y adecuarse a las circunstancias que éste necesite.

Cabe destacar que dependiendo de tipo de geometría y estructura usada los ángulos verdaderos podrán cambiar incidiendo en la respuesta cinemática y dinámica del vehículo, los cuales serán analizados en apartados posteriores a este. Al igual que también serán discutidos temas como confort y reglamento específico de la competición.

3.1 CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA DE DIRECCIÓN

El sistema de dirección varía su diseño dependiendo del tipo de vehículo al que vaya destinado, pero funcionalmente tienen muchas similitudes entre ellos. Todos deben tener un elemento que permita al piloto transmitir el giro al sistema, usando por norma general un volante que acciona dicho sistema y permite cambiar la dirección según las necesidades o preferencias del piloto.

Por otra parte está el sistema directriz, el cual mediante ejes, bielas y manguetas transmite el movimiento de giro del volante a las ruedas directrices.

Por último, y como ya han sido nombradas, las ruedas directrices serán las encargadas finales de cambiar la trayectoria del vehículo ya que son el componente final que está en contacto con el suelo.

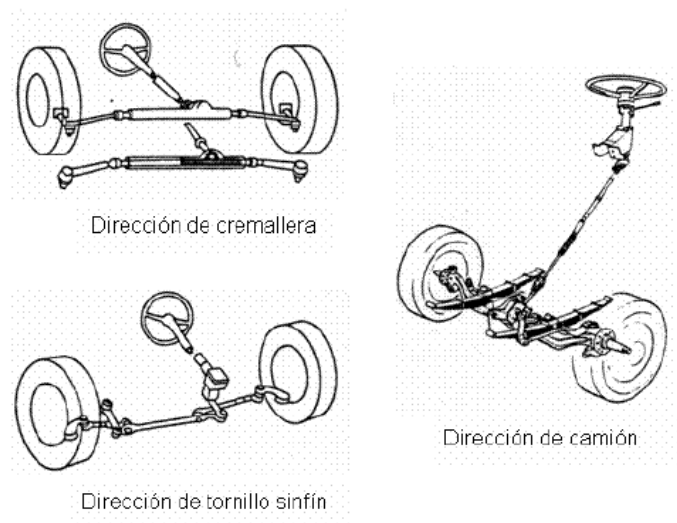


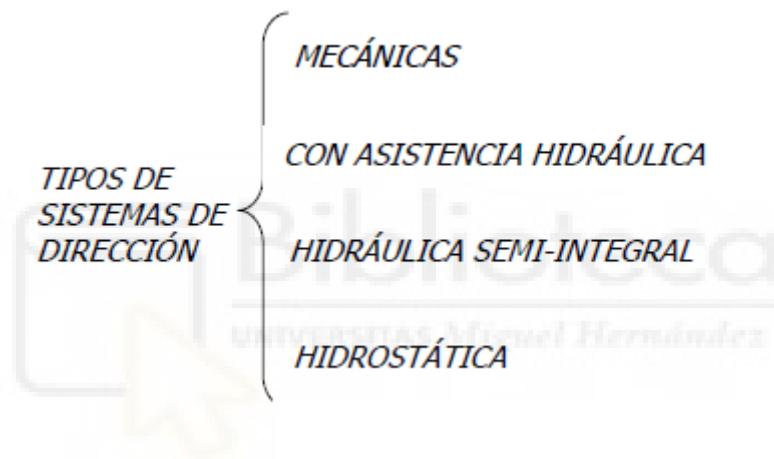
Fig 19 (Tipos de dirección más habituales)

4. TIPOS DE DIRECCIÓN

Como ya comentamos en apartados anteriores, la misión del sistema de dirección es la de transformar el giro del volante proporcionando un ángulo de giro determinado al vehículo. Los parámetros de diseño pueden ser el par a realizar por el piloto, comodidad al actuar al volante, amortiguación de vibraciones que puedan conllevar inestabilidades, etc.

El tipo de dirección dependerá del vehículo al que vaya a ser aplicada: turismos, vehículos ligeros, camiones, máquina de trabajos específicos.

La clasificación usualmente es la siguiente:



4.1 DIRECCIONES MECÁNICAS

Dirección formada por un conjunto mecánico de bielas, ejes y otros elementos. Caracterizadas por tener una relación muy directa entre el giro del volante y la trayectoria adoptada por el vehículo. Suelen tener un fuerte retorno de fuerzas al volante, lo que hace que el piloto o conductor pueda tener una sensación sobre el tacto con el pavimento tanto en giros inesperados, imperfecciones, deslizamientos, etc.

Este tipo de dirección es muy habitual verla en automóviles de turismo, vehículos de competición, vehículos deportivos e incluso en camiones ligeros.

Entre los sistemas más utilizados tenemos las direcciones de cremallera. Este tipo de sistema, como su nombre indica, lleva una cremallera acoplada a una rueda dentada en el extremo de la columna de dirección la cual hace deslizarse de un lado a otro con la relación de giro impuesta por los parámetros de las dimensiones de engranaje. Como curiosidad destacar que puede ser anclada tanto a centro como en lateral del vehículo dependiendo de las geometrías de este.

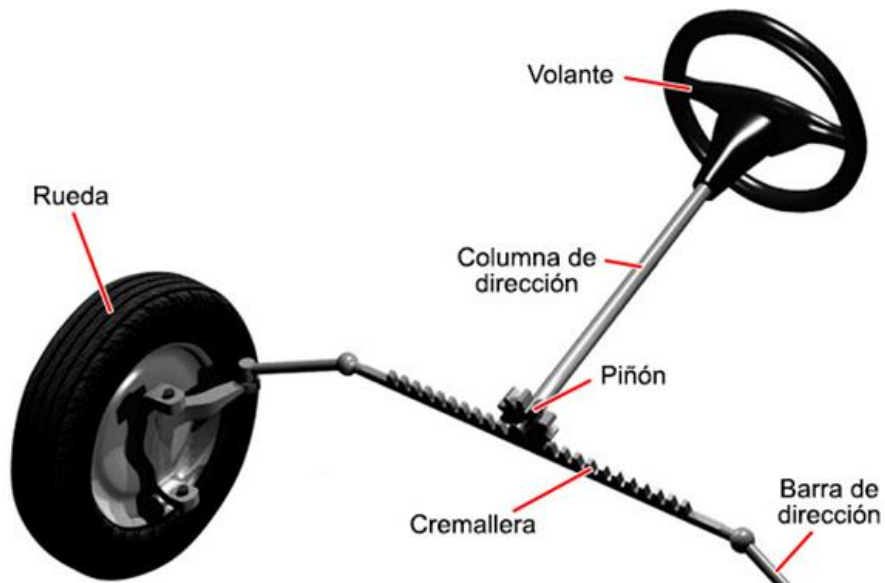


Fig 20 (Esquema dirección cremallera)

Otro de los sistemas mecánicos habitualmente utilizados es el de tornillo sin fin y rodillo. Las propiedades especiales de este sistema son el gran ángulo de giro y las pequeñas dimensiones ocupadas. Cabe destacar el poco juego que puede llegar a tener en línea recta.

En este sistema, el sinfín se encuentra guiado dentro de una carcasa, guiado por medio de rodamientos. Entre sus dientes giran los flancos del rodillo dentado que asienta sobre el brazo del eje del rodillo. Como curiosidad, decir que este tipo de dirección puede equiparse con un sistema contra choque, de tal forma que el piloto no note los golpes.

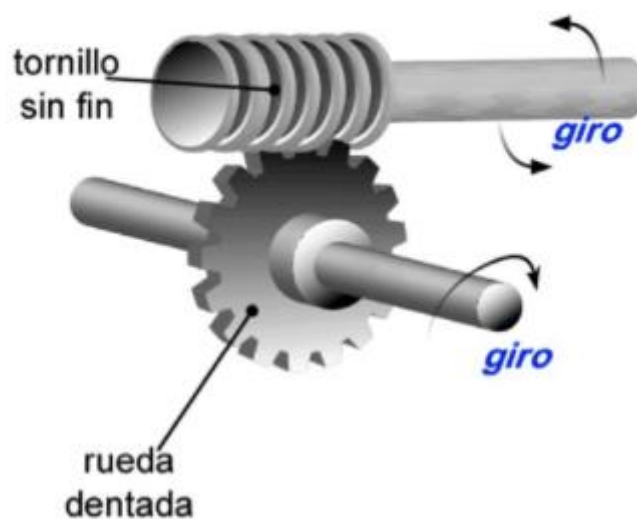


Fig 21 (Esquema dirección tornillo sin fin)

Con respecto al tema específico de la competición, decir que se pueden usar sistemas mecánicos mucho menos usuales que den soluciones específicas a las demandas del vehículo. Ya sea porque se necesitan una dirección muy reactiva, una dirección que ocupe un espacio muy reducido o incluso una dirección que te permita las menores pérdidas por error de ángulos de rueda. Ejemplo la dirección tipo karting, que cumple las dos primeras premisas. Y la dirección de ruedas unidas por eje rígido, dirigida a la eficiencia en pérdidas por su gran ajuste a la geometría de **Ackerman**.



Fig 22 (Direcciones tipo kart y eje rígido)

4.2 DIRECCIONES ASISTIDAS HIDRÁULICAS

En general se puede decir que son una evolución de las direcciones mecánicas para adaptarse a ciertos parámetros, sobre todo a la seguridad en tráfico. Según la normativa, se limita el esfuerzo máximo sobre el volante y la necesidad de realizar esfuerzos más humanos en el puesto de conducción.

Como solución se adoptó el acompañar la caja de dirección mecánica con asistencia hidráulica. Una bomba accionada por el motor, suministra por lo general aceite a presión a la cámara correspondiente del cilindro (mediante la válvula de mando) de trabajo en contra de la fuerza procedente de las ruedas.

La fuerza que se produce por la bomba ayuda el movimiento de rotación del volante, evitando esfuerzos al piloto que normalmente haría durante la conducción. En caso de golpes procedentes del pavimento a las ruedas directrices se evita la pérdida de control del volante.

Sistema de dirección asistida hidráulica

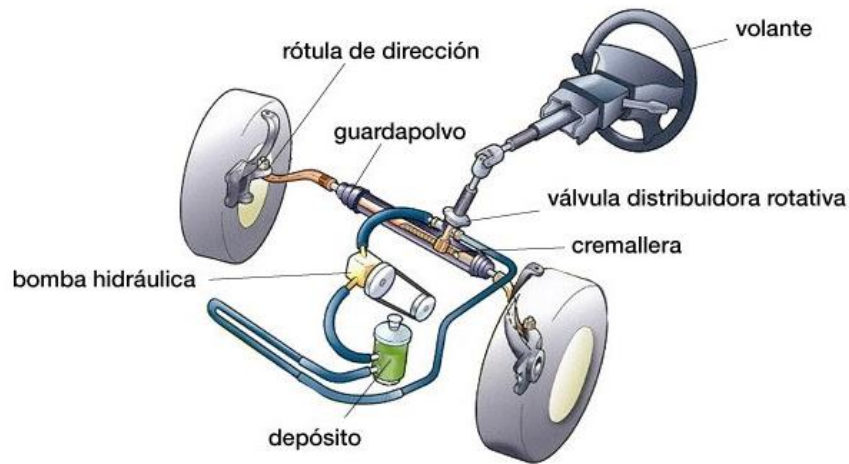


Fig 23 (Dirección hidráulica de cremallera)

4.3 DIRECCIONES HIDRAÚLICAS SEMI-INTEGRALES

Las direcciones hidráulicas semi-integrales se emplean cuando la barra de mando no puede transmitir las fuerzas de conducción precisas debido a su longitud o su acodado. En ese caso, el esfuerzo adicional obtenido se transmite directamente a las ruedas mediante cilindros hidráulicos.

Habitualmente se suele usar en vehículos que soportan una gran carga en el eje directriz. En este tipo de direcciones sólo la caja y la válvula de mando se encuentran unidas. Los cilindros generalmente se fijan en el eje y los brazos de acoplamiento a las ruedas. Estos, están unidos a la válvula de mando por tuberías flexibles. Con las presiones interiores se regula el sistema hidráulico.

En el caso de los vehículos más pesados y especiales, con cargas muy pesadas sobre el eje directriz, no pueden ser conducidos ya, en caso de fallo en la asistencia hidráulica. Para estos casos particulares se suele usar el mismo sistema con dos válvulas de mando independientes y el circuitos de presión independientes. En caso de fallo o fuga de uno de ellos el vehículo no se perdería la asistencia por completo, por lo que podría conducirse.

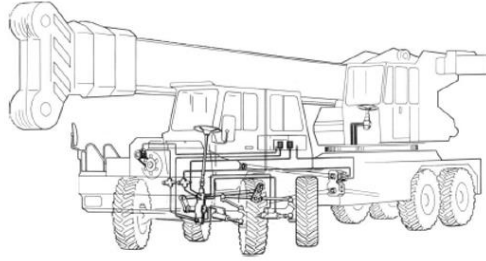
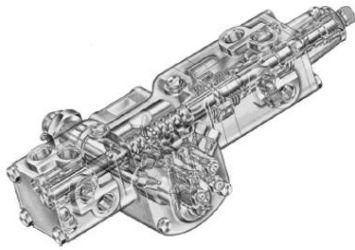
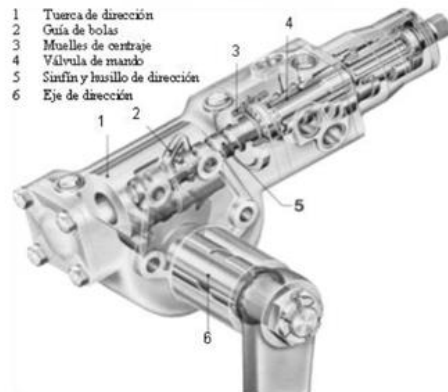
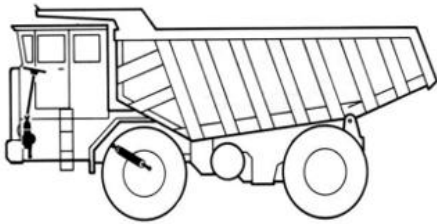


Fig 24 (Dirección tipo camión)



- 1 Tuerca de dirección
- 2 Guía de bolas
- 3 Muelles de centraje
- 4 Válvula de mando
- 5 Sinfin y husillo de dirección
- 6 Eje de dirección

Fig 25 (Esquema hidráulico tipo camión)

4.4 DIRECCIONES HIDROSTÁTICAS

En este tipo de direcciones no existe ninguna unión mecánica entre el volante y las ruedas directrices. Este sistema sólo se usa en vehículos lentos que no sobrepasen los 50 km/h. La ventaja de su instalación en vehículos lentos donde la unión mecánica es de difícil implantación.

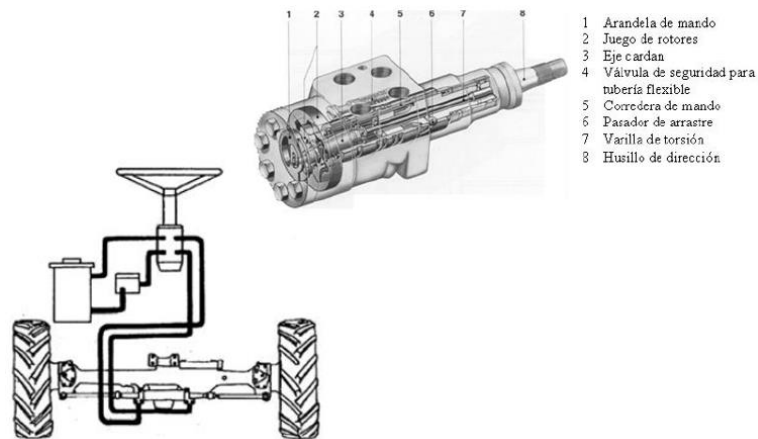


Fig 26 (Esquema dirección hidrostática)

Por último destacar que se encuentran en desarrollo actualmente de las direcciones totalmente eléctricas aplicada a vehículos sobre asfalto. Esta tecnología ya se lleva usando mucho tiempo para máquina elevadoras aplicadas en almacenaje y logística.

Su funcionamiento básico es el de un motor eléctrico independiente en cada rueda que las haga girar por separado. Electrónicamente se podría controlar el ángulo de giro independiente de cada rueda pudiendo cumplir una geometría de **Ackerman** muy cercana a la ideal. Además de todo esto el movimiento de giro de volante es totalmente asistido, por lo que sería necesario introducir motores que se opusieran al giro en función de la velocidad a modo de retroalimentación e información para el piloto.

Como contrapartida principal, decir que este tipo de sistema depende única y exclusivamente de la alimentación de corriente. Por lo que en caso de fallo eléctrico podría comprometer el control del vehículo y con ello la seguridad vial.



Fig 27 (Dirección eléctrica)

5. CONDICIONES DE DISEÑO

Para el diseño de este proyecto hay que tener en cuenta varios parámetros que limitan a la hora de ejecutar. Entre ellos están:

- **Reglamento y normativa de competición:** Shell eco marathon actualiza en cada nueva edición el reglamento que limita los parámetros de los vehículos. Entre ellos podemos destacar que la dirección de los vehículos tiene que ser mecánica. Los vehículos tampoco podrán disponer de sistemas de bombeo. (ANEXO I).
- **Espacial:** Tanto la dirección como cualquier sistema, debe estar dentro de las medidas máximas proporcionadas por el reglamento. También se debe tener en cuenta la ubicación exacta del sistema de dirección, no interfiriendo en el espacio del piloto por temas de comodidad y seguridad. (ANEXO I)
- **Económico:** Puesto que el equipo tiene un presupuesto limitado, en este aspecto se intenta que cuando se proceda a la fabricación sea lo más económico posible. Esto se consigue con diseños en los cuales no se necesiten materiales o procesos que se tengan que subcontratar.
- **Requerimientos del vehículo:** En este caso, al tratarse de una competición de eficiencia, el objetivo principal es conservar el mayor porcentaje de energía cinética creada por el motor del vehículo. Lo ideal es optimizar el sistema de dirección para que haya una geometría de Ackerman en la cual no haya un gran desfase entre la trayectoria ideal y la trayectoria real de las ruedas (curva de error). Con esto se consigue que las pérdidas energéticas en el eje de dirección sean las menores posibles.

5.1 GEOMETRÍA DE ACKERMANN

La geometría de Ackerman analiza el giro de las ruedas directrices de un vehículo. Su premisa es conseguir una relación entre los ángulos de giros de las ruedas de tal manera que no haya desfase de giro entre la rueda exterior y la interior (**ANEXO II**).

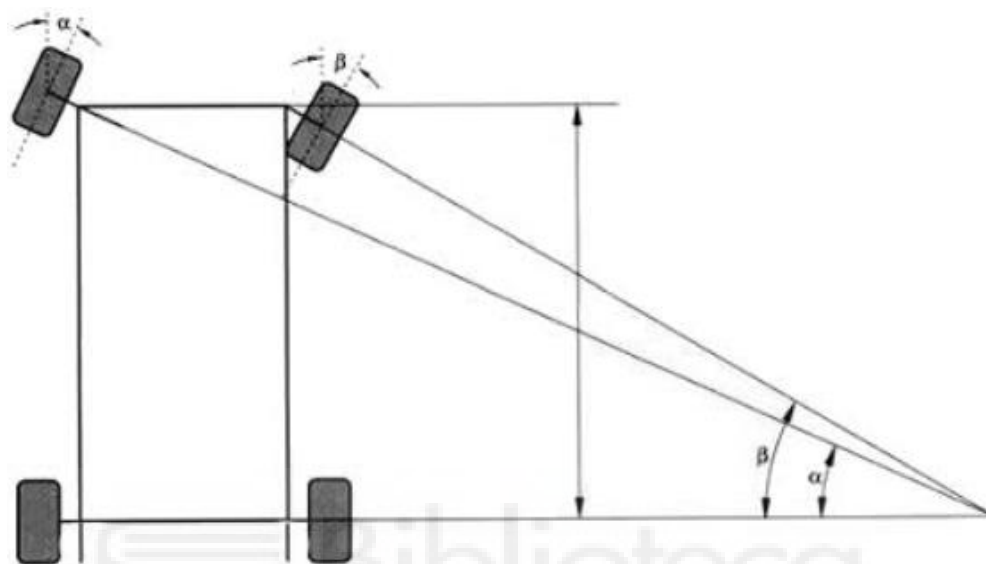


Fig 28 (Teorema Ackermann)

Para lograr que esta geometría se cumpla, la prolongación de los ejes de las ruedas debe unirse en un mismo punto. Cada rueda directriz gira un ángulo independiente determinado (α y β). Para un giro constante esta relación de ángulos debe conservarse lo más uniforme posible durante todo el recorrido de giro de la dirección.

La solución que propone Ackerman obliga a converger los brazos de dirección hacia el centro del eje trasero, asegurando esto que exista una geometría de Ackerman 100%. Si el porcentaje de Ackerman es mayor al 100%, la rueda interior gira más de los que debería. Si por el contrario este porcentaje es menor, la rueda interior no gira todo lo que debe. Estos parámetros son totalmente ajustables dependiendo de los requerimientos y prestaciones del vehículo. Ver cálculos geométricos en **ANEXO II**.

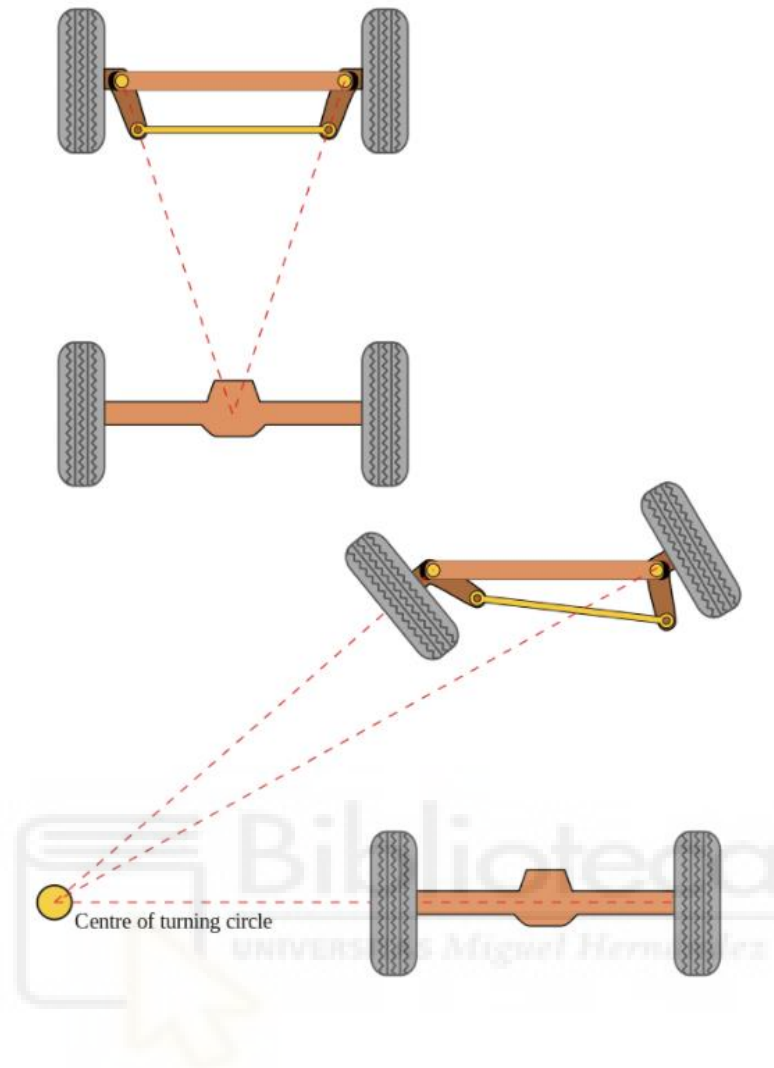


Fig 29 (Centro de giro Ackermann)

En los siguientes puntos de este proyecto, se analizará la geometría de Ackerman en distintos sistemas posibles para implementar en el prototipo Urban concept. Destacando en todo momento la eficiencia en la conservación de energía cinética del vehículo, consiguiendo una rodadura lo más fiel posible en relación de trayectoria **real/ideal**.

5.2 DIMENSIONES Y RESTRICCIONES

El punto de partida de este proyecto fue la toma de medidas inicial y el posicionamiento del piloto. Este es el primer factor que influye a la hora de iniciar el diseño, conocer las dimensiones específicas que el vehículo va a tener.

Para ello usamos como referencia el reglamento SEM 2021 y SEM 2022, que en este apartado no tiene diferencias significativas.



Fig 30 (Portada reglamento SEM 2022)

Todos estos parámetros se encuentran en el (**ANEXO I**), apartado **3C URBAN CONCEPT**, donde se puede encontrar todo lo referente a este tipo de vehículos.

Dicho esto, se procede a la primera toma de medidas. Para ello se improvisó con maderas de palet y tochos de polietileno una estructura en la cual se simulase en primera estancia la posición del piloto (asiento, respaldo, volante, etc). Se dibujaron cotas en la pared y suelo para poder acotar el perfil y la planta de las medidas máximas y mínimas del vehículo.

Según el reglamento (**ANEXO I**), en **3C URBAN CONCEPT (art. 45)**, existen las siguientes referencias con respecto a las medidas:

- a) La altura total del vehículo debe estar comprendida entre 1000mm y 1300mm.
- b) La anchura del vehículo, excluyendo los retrovisores, debe estar comprendida entre 1200mm y 1300mm.
- c) La longitud del vehículo debe estar comprendida entre 2200mm y 3500mm.

- d) El ancho de vía debe ser al menos 1000mm en el eje delantero y 800mm en el eje trasero, medido desde el centro de la huella del neumático.
- e) La distancia entre ejes debe ser al menos 1200mm.
- f) El compartimento del conductor debe tener una altura al menos de 880mm y una anchura mínima a la altura de los hombros de 700mm.
- g) La distancia al suelo con piloto incluido debe ser al menos 100mm.
- h) El peso máximo sin conductor debe ser de 225kg.
- i) No se pueden alcanzar dimensiones del vehículo mediante apéndices.

Según el reglamento (**ANEXO I**), en **3C URBAN CONCEPT (art. 47)**, existen las siguientes referencias con respecto a dirección y radio de giro:

- a) La dirección del vehículo debe lograrse mediante un sistema operado con ambas manos mediante un movimiento de giro. Debe ser preciso, sin juego ni demora. La dirección debe operarse predominantemente a través de las ruedas delanteras.
- b) *La dirección debe lograrse utilizando un volante o secciones de un volante con un diámetro mínimo de 250 mm.*
- c) *No se permiten barras de dirección, cultivadores, joysticks, sistemas indirectos o eléctricos.*
- d) *El radio de giro debe ser de 6 m menos. El radio de giro es la distancia entre el centro del círculo y la rueda externa del vehículo. La rueda exterior del vehículo debe poder seguir un arco de 90 ° de 6 m de radio en ambas direcciones. El sistema de dirección debe estar diseñado para evitar cualquier contacto entre el neumático y la carrocería o el chasis.*
- e) *Los Organizadores se reservan el derecho de establecer un curso de manejo de vehículos para verificar lo siguiente cuando el vehículo está en movimiento: habilidades del conductor, radio de giro y precisión de la dirección.*

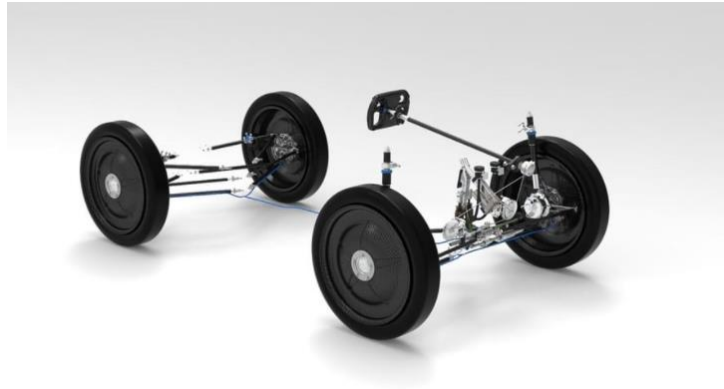


Fig 31 (CAD dirección Urban concept)

Según el reglamento (ANEXO I), en 3C URBAN CONCEPT (art. 48), existen las siguientes referencias con respecto a las ruedas:

a) Las llantas deben tener entre 15 y 17 pulgadas de diámetro.

b) Las ruedas ubicadas dentro de la carrocería del vehículo deben quedar inaccesibles para el Conductor por un mamparo y no deben entrar en contacto con el chasis o la carrocería. Cualquier manipulación o manipulación de las ruedas está prohibida desde el momento en que el vehículo llega a la línea de salida hasta que cruza la línea de meta.

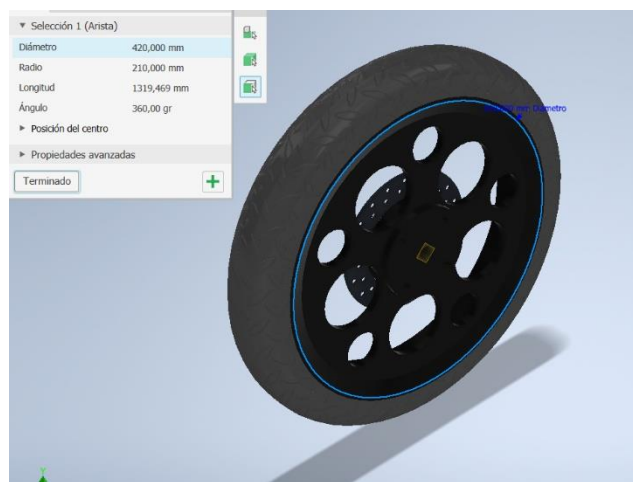


Fig 32 (CAD rueda Urban concept)

Según el reglamento (**ANEXO I**), en **3C URBAN CONCEPT (art. 49)**, existen las siguientes referencias con respecto a los neumáticos:

Se recomienda utilizar neumáticos de perfil plano diseñados para turismos pequeños o remolques ligeros, se permiten neumáticos de perfil redondo o triangular para ciclomotores o motos. Ambos neumáticos de un eje deben ser iguales. Los neumáticos deben ajustarse a las llantas recomendadas por el fabricante y tener una banda de rodadura mínima de 1,6 mm. El conjunto neumático / llanta debe tener un ancho igual o superior a 80 mm, medido desde el costado del neumático hasta el costado del neumático. El ancho se mide con el neumático montado en su llanta a su presión nominal.

Precaución:

- Las indicaciones de tamaño del fabricante no deben tomarse como medida, ya que el ancho de la llanta impacta directamente el ancho del conjunto llanta / neumático.
- No se aprobarán los neumáticos que midan menos de 80 mm.

Según el reglamento (**ANEXO I**), en **3C URBAN CONCEPT (art. 51)**, existen las siguientes referencias con respecto al sistema de frenado:

a) El vehículo debe estar equipado con un sistema de freno hidráulico de cuatro discos, con un solo pedal de freno, que tiene una superficie mínima de 2500 mm². El pedal del freno debe operar los cilindros maestros ya sea directamente o mediante un enlace mecánico rígido. No se permiten alambres / cables. Los sistemas de freno disponibles comercialmente (discos y pinzas) con un

grosor mínimo de disco de 3 mm son obligatorios. Se requiere la documentación del fabricante para demostrar la autenticidad. No se permiten frenos de bicicleta.

b) Los frenos deben funcionar de forma independiente en los ejes delantero y trasero o en un patrón X (es decir, rueda delantera derecha con rueda trasera izquierda y rueda delantera izquierda con rueda trasera derecha).



Fig 33 (Tipo neumático usado Urban concept)

c) Se puede usar un solo cilindro maestro siempre que tenga un circuito doble. Se permite un máximo de dos cilindros maestros.

d) La eficacia del sistema de frenos se probará durante la inspección del vehículo. El vehículo debe permanecer inmóvil con el conductor adentro cuando se coloca en una pendiente del 20 por ciento

con el freno principal en su lugar. Además, se puede realizar una inspección dinámica en el curso de manejo de vehículos.

e) Se requiere una función de freno de estacionamiento para mantener el automóvil parado durante las inspecciones técnicas y las mediciones de combustible. Debe proporcionar una fuerza de frenado de al menos 50 N.

f) La capacidad para clima húmedo es obligatoria.

Según el reglamento, en **3C URBAN CONCEPT (art. 52)**, existen las siguientes referencias con respecto a la conducción en condiciones de mojado:

a) Durante condiciones climáticas de lluvia ligera / llovizna, es posible que se requiera que los vehículos Urban Concept (solo) conduzcan en la pista durante la competencia con la aprobación del Director de Carrera. Por lo tanto, todos los vehículos Urban Concept deben ser adecuados para circular en tales condiciones.

b) El vehículo debe estar equipado con un conjunto de brazo de limpiaparabrisas eléctrico eficaz que normalmente se encuentra en un automóvil de producción.

c) El funcionamiento del conjunto de limpiaparabrisas debe activarse mediante un interruptor independiente de fácil acceso para el conductor.

d) El funcionamiento del limpiaparabrisas debe proporcionar al conductor una visión clara.

e) El vehículo debe estar adecuadamente ventilado para evitar que el compartimento del conductor se empañe.

f) Se requiere que el sistema eléctrico del vehículo sea adecuado para condiciones de clima húmedo para evitar un mal funcionamiento.

g) La eficacia del vehículo para circular en condiciones húmedas se evaluará durante la fase de inspección inicial.

h) Los neumáticos deben tener una banda de rodadura mínima de 1,6 mm (ver artículo 49).

i) La eficacia de los frenos del vehículo se puede volver a inspeccionar antes y / o después de cualquier carrera.



5.3 MEDICIONES

La fase inicial de diseño fue la toma de medidas. En ella se acotaron de acuerdo al reglamento las medidas máximas y mínimas en el muro y suelo del patio del taller. Con esto, se consigue tener una visión espacial aproximada tanto de la posición del piloto, como de los demás componentes del vehículo.

Para ello, se acomodó al piloto en posiciones diferentes de conducción, para llegar a un compromiso de ahorro de espacio y comodidad aceptable. Se tomaron varias fotografías, de distintas distancias para lograr una aproximación más exacta a las medidas reales. Una vez obtenidas se insertaron en el entorno Autocad y se escaló la imagen con la medida real en milímetros. Con este método se consigue el primer ajuste real.



Fig 34 (Pimeras medidas tomada en Autocad)

Nota: Destacar que en este punto no se busca ningún diseño definitivo, solamente se intenta tener referencias de medidas reales de la posición del conductor y la posición de la parte ciclo.

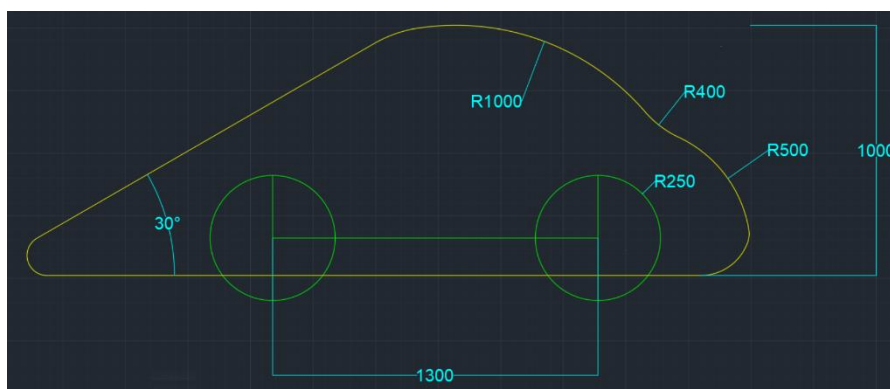


Fig 35 (Primer boceto Autocad)

Una vez obtenidas las referencias espaciales, se hizo una aproximación en 3D del espacio disponible. En el caso de este vehículo, prima la eficiencia ante todo por lo que es realmente interesante ceñirse lo máximo posible a las medidas mínimas para lograr el peso mínimo de vehículo.

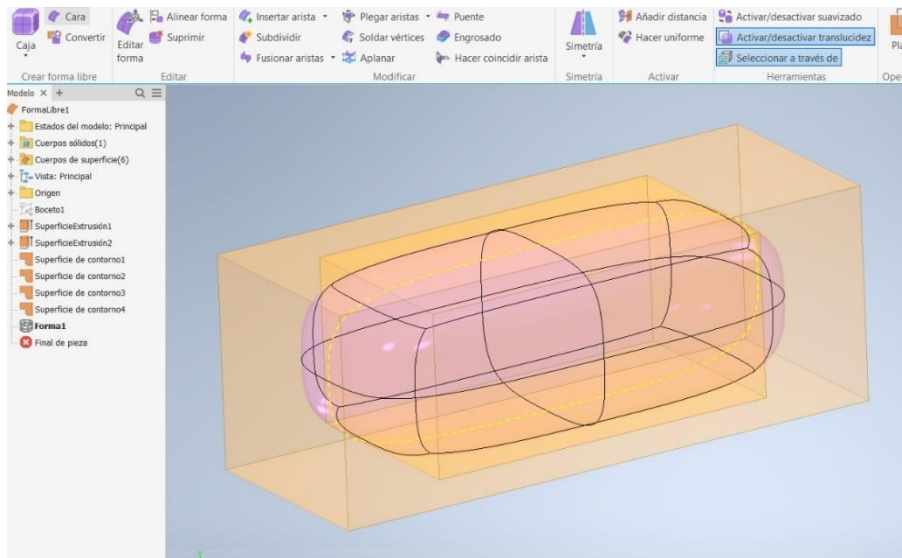


Fig 36 (Volumen usado inventor Primera idea de diseño)

El siguiente paso fue crear un espacio 3D en inventor, en el cual se representase los límites máximos y mínimos del vehículo. Este paso es importante porque todo el diseño se realiza en función de estas medidas.

El paso final en la medición fue crear una “maniquí” con medidas estándar del tipo de piloto para el que está destinado este vehículo. Este recurso nos servirá de mucha utilidad en este proyecto a la hora de posicionar el cuerpo dentro del vehículo. Y también en proyectos futuros que completen el vehículo con el chasis, asientos, carrocería, etc.

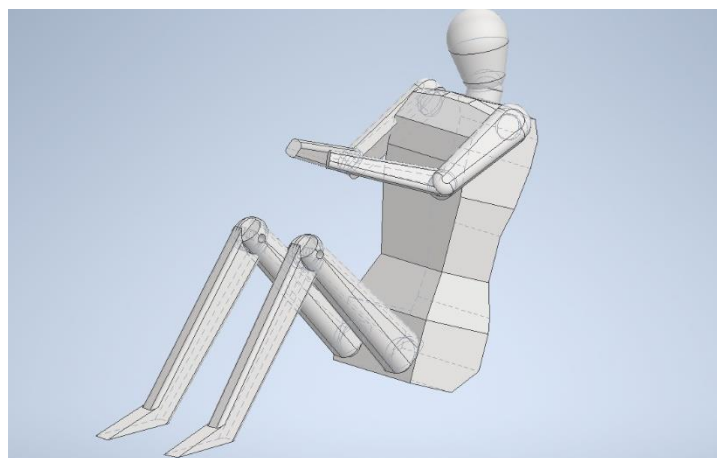


Fig 37 (Prototipo maniquí)

6. SELECCIÓN DE DIRECCIÓN

Este es el apartado clave del presente trabajo. Aquí se abordará y analizará tres posibles tipos de dirección (mecánica) incluidas en la normativa del reglamento SEM 2022 y dentro de los modelos analizados en apartados anteriores. Los tres tipos a analizar serán:

- **Configuración de dirección tipo camión:** Nombrada de esta manera porque es el tipo de geometría que suelen usar este tipo de vehículos. Caracterizada por sus elementos de composición (2 bielias de dirección/ 1 eje de dirección rígido libre).
- **Configuración de dirección de cremallera:** El tipo de dirección más usado en vehículos de 4 ruedas actualmente. Tanto en competición como a nivel usuario. Caracterizada por sus elementos de composición (2 bielias/ 2 manguetas de dirección/ 1 cremallera central)
- **Configuración de dirección eje rígido:** Tipo de dirección más sencilla propuesta. Consta de un eje rígido que une las dos ruedas directrices, con un punto central de rotación. Caracterizada por sus elementos (1 eje rígido/ 1 anclaje de rotación/ 2 mecanismos de rail guiado).

Cualquier tipo de dirección se analizará en base al reglamento SEM 2022. Sin ningún tipo de ayuda o asistencia, ya sea electrónica o hidráulica.

6.1 CONFIGURACIÓN DIRECCIÓN TIPO CAMIÓN

Este tipo de configuración propone un mecanismo simple con 3 componentes. Por simplificación y eficiencia de rodadura, se decidió que el vehículo no iba a disponer de sistema de amortiguación. Por lo que es posible analizar el mecanismo en 2 dimensiones. Conocido con mecanismo de Grashof (mecanismo de 4 barras).

Según el reglamento de competición SEM 2022, el radio giro mínimo a cumplir sobre el centro de la huella de la rueda exterior es de 6m, para mantener un margen de seguridad se calculará a radio 5500m. Con ayuda de los cálculos expuestos en el **ANEXO III** se puede analizar matemáticamente:

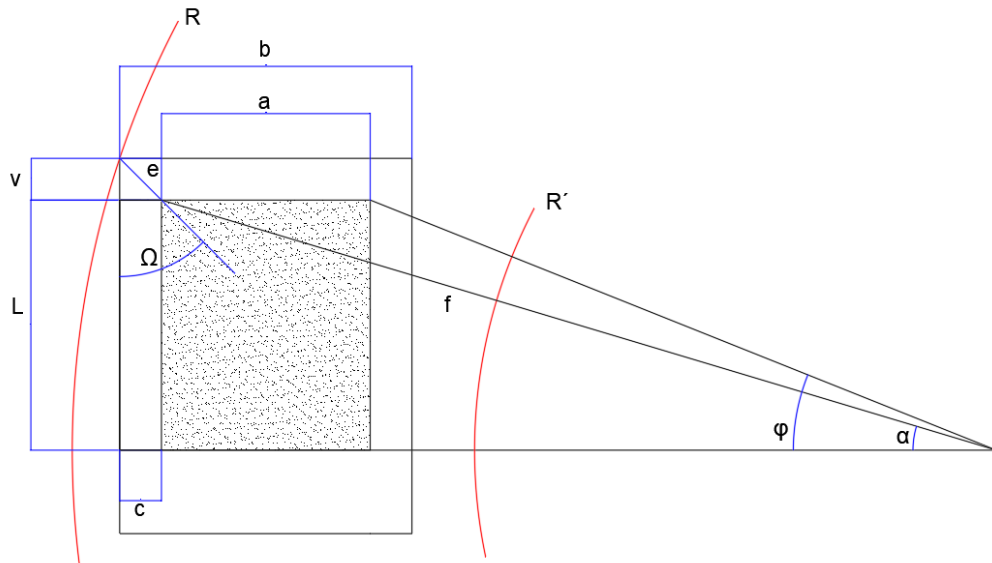


Fig 38 (Geometría dirección tipo camión)

Según el mismo anexo, se puede observar que esta configuración dispone de una trayectoria ideal y otra real. A continuación, con un croquis acotado en 2D se analiza la trayectoria y los ángulos de cada rueda reales.



En primer lugar se configura un croquis de la dirección con parámetros modificables. En este caso el parámetro a tener en cuenta será el radio de giro externo, ya que el interés de este análisis es saber el índice de error en cada posición de la dirección. Para llevar a cabo el análisis se eligen las siguientes longitudes de componentes:

- Longitud de bieleta (r): 236,731mm.
- Longitud eje rígido (l): 833mm.
- Ángulo bieleta-rueda: 22,60mm.

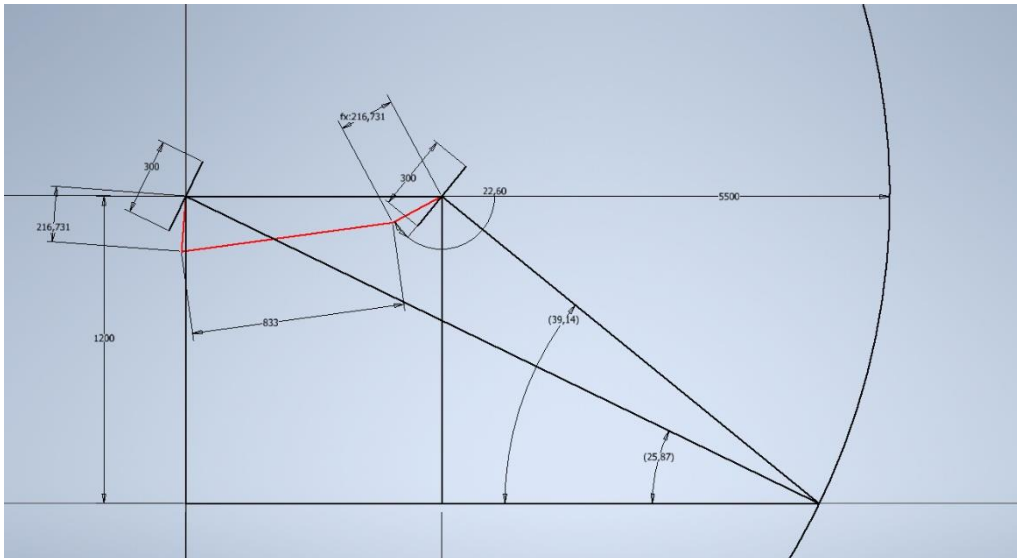


Fig 39 (Boceto parametrizado tipo camión Inventor)

Para ello, se modificará el parámetro en los siguientes rangos de distancia (mm): 5500, 6000, 6500, 7000, 7500, 8000, 8500, 9000, 9500.

Mediante una hoja de cálculo de Excel se puede observar en primer lugar que hay un desfase entre como dice el **ANEXO III**. Haciendo dicho cálculo sobre los radios de giro establecidos se puede observar el porcentaje de desfase entre el radio de giro real y el ideal entre la rueda interior y la exterior, llegando a ser aproximadamente un 20% para radios de giro muy cortos (curvas muy cerradas).

Con estos datos se puede concluir que no es un tipo de dirección óptima para este tipo de vehículo, ya que estos porcentajes de desfase de giro supone una penalización en pérdidas en rozamientos indebidos a la hora de maniobrar.

Como nota se puede destacar que este tipo de dirección se suele usar en vehículos tipo karting, en los cuales la potencia y respuesta del grupo motor es superior. Siendo la estabilidad en curva algo dependiente del piloto.

Pese a la simplicidad a la hora de implantar este tipo de dirección, se puede descartar para el diseño del vehículo por temas de eficiencia.

	RADIO GIRO EXTERIOR (mm)	REAL	IDEAL	DEFASE (%)
ALFA	5500	26,94	26,94	
BETA	5500	39,02	52,5	20,4855
ALFA	6000	25,05	25,05	
BETA	6000	34,38	46,79	16,086402
ALFA	6500	23,25	23,25	
BETA	6500	30,64	41,58	12,740112
ALFA	7000	21,62	21,62	
BETA	7000	27,61	37,09	10,240549
ALFA	7500	20,15	20,15	
BETA	7500	25,11	33,25	8,349075
ALFA	8000	18,84	18,84	
BETA	8000	23,01	30,02	6,907602
ALFA	8500	17,68	17,68	
BETA	8500	21,23	27,31	5,797913
ALFA	9000	16,64	16,64	
BETA	9000	19,71	24,99	4,925529
ALFA	9500	15,71	15,71	
BETA	9500	18,38	23,01	4,229238

Fig 40 (Resultados % curva de error)

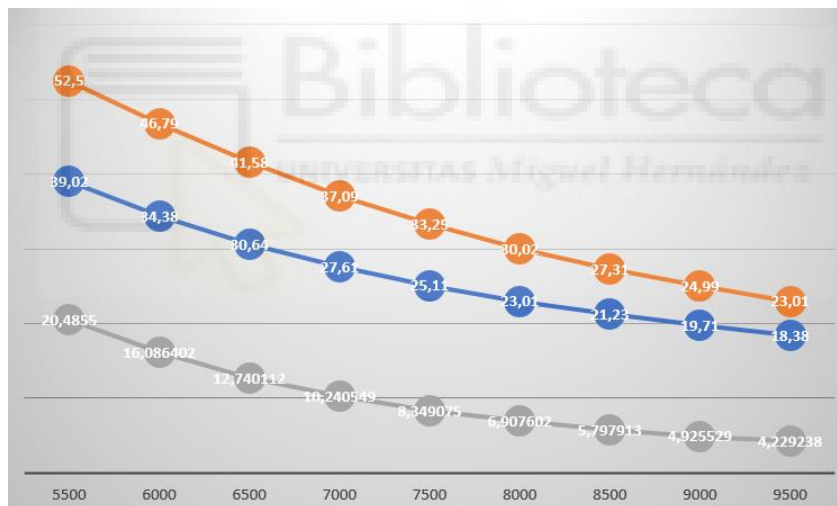


Fig 41 (Tabla resultados curva de error)

6.2 CONFIGURACIÓN DIRECCIÓN CREMALLERA

Este tipo de dirección propone una evolución de tipo anterior (dirección tipo camión). El eje de dirección desaparece por un mecanismo de deslizadera (cremallera dentada por norma general, aunque en algunos casos se ha llegado a usar sistemas de polea) accionado por un piñón anclado perpendicularmente a una barra de dirección. La unión entre la cremallera y las bieletas se hace mediante un elemento más llamados “manguetas”. Con este sistema se pretende amortiguar el impacto que tienen las pérdidas en ángulos cerrados como ocurre como en el modelo anteriormente analizado.

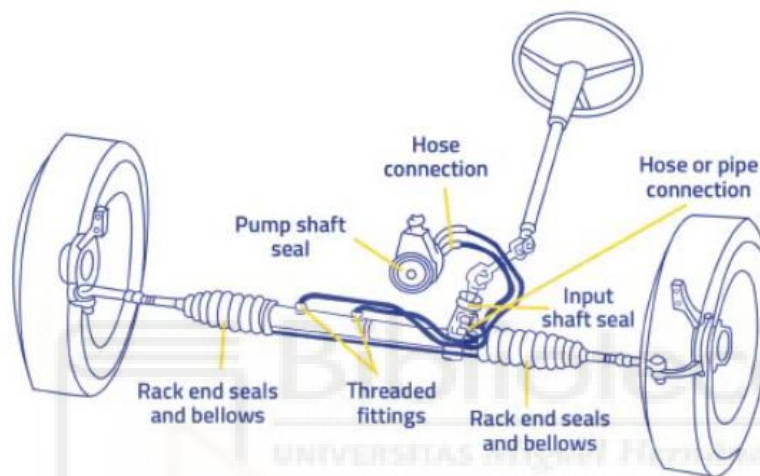


Fig 42 (Esquema dirección cremallera)

Según el reglamento de competición SEM 2022, el radio giro mínimo a cumplir sobre el centro de la huella de la rueda exterior es de 6m, para mantener un margen de seguridad se calculará a radio 5500m. Con ayuda de los cálculos expuestos en el **ANEXO IV** se puede analizar matemáticamente.

Por simplificación a la hora de calcular los ángulos de giro reales e ideales, se crea un croquis 2D como en el caso anterior (dirección tipo camión). En este se representan los ángulos de apertura reales e ideales que debe tomar la rueda interior para crear una relación de Ackerman lo más exacta posible.

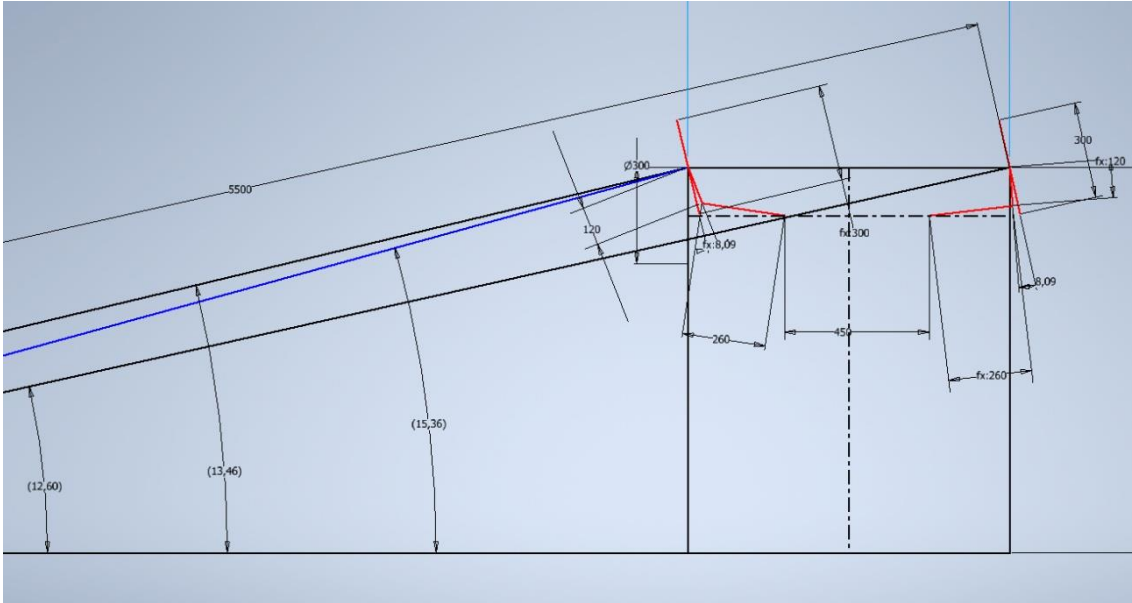


Fig 43 (Boceto parametrizado cremallera inventor)

En la figura se puede observar en color rojo el conjunto de dirección. Formado por los siguientes componentes y longitudes propias:

- Bieleta: 120mm de longitud, formando un ángulo con la ruda de 8,09 grados.
- Barra principal de cremallera: 450mm.
- Mangueta de dirección: 260mm.

Estas longitudes fueron tomadas de forma que hubiese una condición de giro óptima, intentando no llegar a posiciones de bloqueo entre la mangueta y la bieleta (que formasen ángulos menores a 180 grados).

Como se puede observar en la *figura 44*, con este sistema se sigue sin tener una relación de Ackerman perfecta, ya que las rectas perpendiculares a las ruedas directrices no se cortan en la línea que forma la perpendicular a las dos ruedas traseras. La línea azul indica la línea de trazada perfecta que debería realizar la rueda interior, la cual coincide perfectamente en el mismo punto que la perpendicular de la rueda exterior en el mismo punto colineal al eje trasero.

De esta manera se puede intuir que seguirá habiendo pérdidas por diferencia de trazada real e ideal que debe realizar en este caso la rueda interior. Cabe destacar y comentar los resultados obtenidos con este sistema. Los resultados reportan de nuevos un porcentaje de pérdidas con

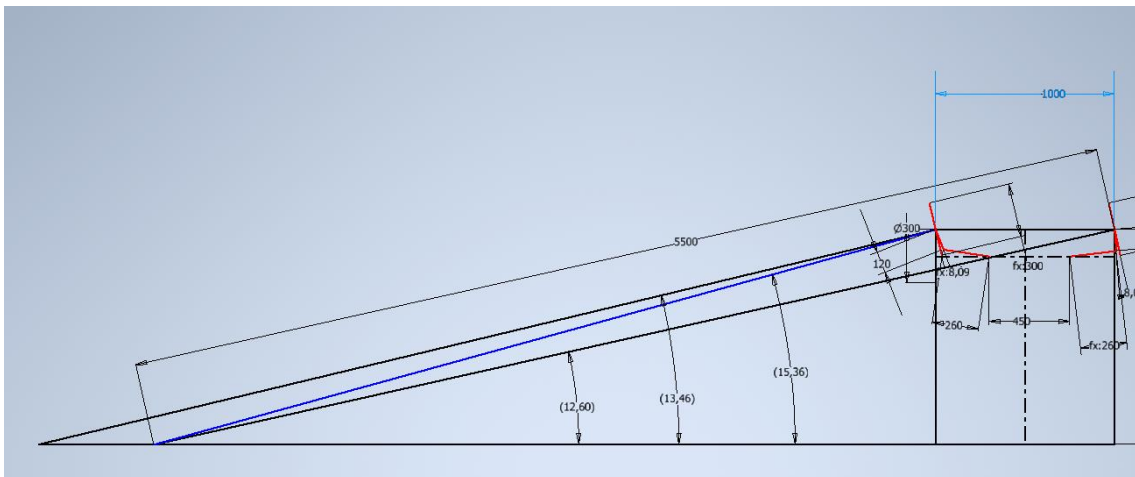
respecto al aumento de giro del vehículo. Pese a ello, la inclusión de las bieletas y la cremallera amortiguan el impacto de estas pérdidas, haciendo de este un sistema más preciso y ajustable en este sentido.

En la tabla de resultados se puede observar unos porcentajes de error en gran parte menores que el sistema anteriormente analizado (dirección tipo camión). Llegando a alcanzar un ratio de error a giro máximo analizado del 2%, y unos porcentajes de error menores al 1% en giros de curva abierta superiores a 8m de giro.

La gráfica siguiente muestra las diferencias entre ángulo interior real (azul) y ángulo interior ideal (naranja) dependiendo del radio de giro seleccionado. La línea gris muestra la curva real de error en % entre la trayectoria real el ideal de la rueda interior.

RADIO DE GIRO RUEDA EXTERIOR (mm)	ÁNGULO EXTERIOR REAL (grados)	ÁNGULO INTERIOR REAL (grados)	ÁNGULO INTERIOR IDEAL (grados)	DESFASE (%)
5500	12,6	13,46	15,36	2,07
6000	11,54	12,24	13,82	1,69
6500	10,64	11,23	12,56	1,41
7000	9,87	10,37	11,5	1,19
7500	9,21	9,64	10,61	1,02
8000	8,63	9	9,85	0,89

Tabla 1 curva error cremallera



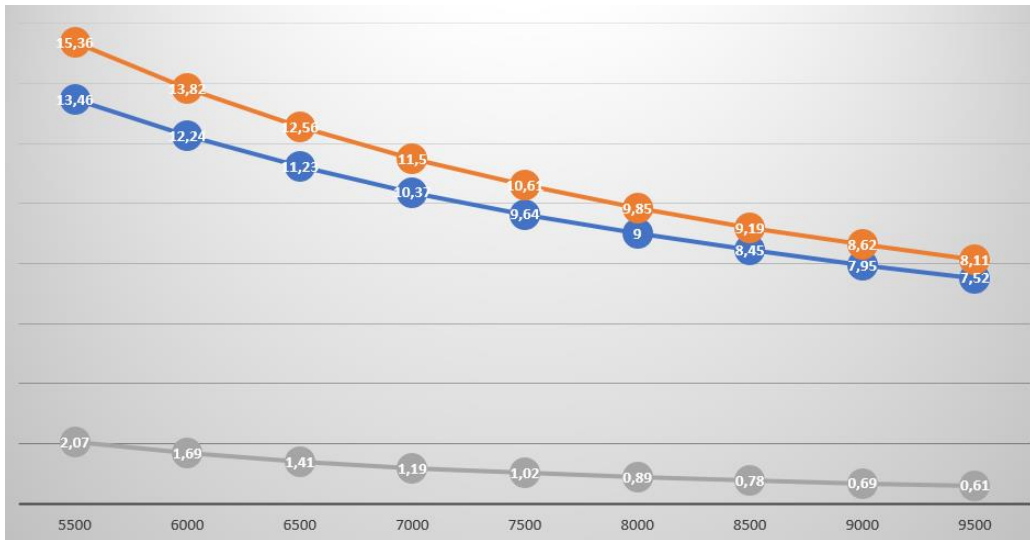


Fig 44 (Curva error)



6.3 CONFIGURACIÓN DIRECCIÓN EJE RÍGIDO

Esta configuración de dirección propone el sistema más simple de los 3 analizados en este proyecto. Compuesta por un eje totalmente rígido que une las dos ruedas directrices por sus respectivos centros, manteniendo estas dos perpendiculares en todo momento al eje que las une.

Según el reglamento de competición SEM 2022, el radio giro mínimo a cumplir sobre el centro de la huella de la rueda exterior es de 6m, para mantener un margen de seguridad se calculará a radio 5500m. Con ayuda de los cálculos expuestos en el **ANEXO V** se puede analizar matemáticamente:

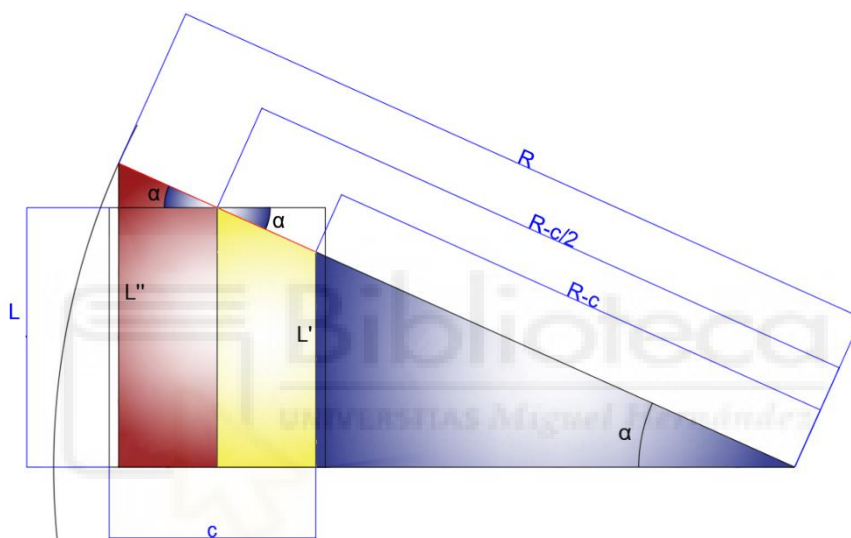


Fig 45 (Geometría eje rígido)

Como se puede observar en la **fig.**, el método matemático de cálculo se simplifica de manera notable. A diferencia de los dos sistemas anteriormente analizados, en los cuales las ruedas directrices pivotan sobre ejes independientes, en el sistema presente el sistema eje-ruedas gira el bloque desde un pivote central situado en el plano medio del vehículo.

Este hecho provoca que los cálculos se simplifiquen a una relación simple de triángulos rectángulos semejantes entre ellos.

$$\text{sen } \alpha = \frac{L}{R - \frac{c}{2}} = \frac{L'}{R - c} = \frac{L''}{R}$$

$$R = \frac{L}{\text{sen } \alpha} + \frac{c}{2} = \frac{L'}{\text{sen } \alpha} + c = \frac{L''}{\text{sen } \alpha}$$

Las dos ruedas directrices comparten el ángulo de giro, por lo que teóricamente desaparecen los ratios de desfase en la rueda directriz interior dependiendo dicho desfase únicamente de las posibles deformaciones creadas en el eje rígido.

La consecuencia última se traduce en la desaparición de una curva de error que se pueda traducir en pérdidas cinéticas a la hora de activar la dirección del vehículo.



Fig 46 (Vehículos usando configuración eje rígido)

6.4 CONCLUSIONES

Llegado al punto en el cual se han analizado los tres tipos de direcciones posibles para el nuevo vehículo **URBAN CONCEPT** para competir en **SEM** es el momento de seleccionar cual es el modelo de dirección que se escogerá para dicho propósito.

Destacar que esta elección es de vital importancia, ya que todos los diseños restantes se harán en base a las características y geometrías elegidas en el presente proyecto. Para ello se tendrán en cuenta parámetros como: **complejidad del sistema, posibilidad de ajuste de parámetros, economía de fabricación, optimización de funcionamiento.**

Si se analiza en primer lugar el nivel de **complejidad** en los tres sistemas se puede deducir que el sistema más complejo de los tres, por número de partes es el sistema de dirección de tipo cremallera. Este sistema es el que cuenta con el mayor número de componentes. Esto podría suponer un inconveniente en este apartado por temas de implantación en el vehículo, aunque se podría considerar una ventaja en el siguiente apartado (**posibilidad de ajuste de parámetros**). El segundo puesto podría instarse al sistema de dirección tipo camión, ya que este cuenta con un número reducido de piezas con respecto al anterior. Por último en este punto destaca el **sistema de eje rígido**, ya que es el sistema más sencillo y con menos componentes de los tres. Esto le hace estar en ventaja, al menos en este punto.

Por otro lado, si se habla de posibilidad de ajuste del sistema, el **sistema de cremallera** es el que más opciones y parámetros ajustables podría ofrecer de los tres modelos. Cambiando el tamaño de las manguetas, distancia de cremalleras o radios de giro del piñón de dirección. Pese a que actualmente es el sistema más usado tanto en competición como en el día a día en carretera, las ventajas que esta dirección proporcionan no causarían un gran impacto sobre lo que se busca en este tipo de vehículos, reducción máxima de pérdidas cinéticas.

En tercer lugar en lo que concierne a la economía de fabricación se puede afirmar que claramente el sistema más económico es el de **eje rígido**, ya que cuenta con un número muy reducido de componentes. De los cuales, a parte de las llantas y componentes estándar que se puede encontrar en el mercado, solamente se debería diseñar los anclajes de unión entre llanta y eje, ya que este último podría ser una barra rígida de un material resistente.

Por último, en el apartado de **optimización de funcionamiento** se puede hacer referencia al análisis particular realizados en los puntos anteriores del apartado 6. Una vez analizados los tres tipos geoméricamente y obtenidos los resultados se puede observar que pese al sistema utilizado en 80% de casos de vehículos de este tipo es el **sistema de dirección de cremallera**, el único de los tres que carece de una curva de error que diferencia entre trayectorias reales e ideales es el **sistema de eje rígido**. Este último punto fue el responsable de la toma de decisión de optar por el último tipo de dirección citado.

El **sistema de eje rígido** será el escogido para este proyecto debido a su gran simplicidad en número de componentes, economía de fabricación de componentes y su ausencia teórica de curva de error debido, como ya se ha analizado, a su geometría de semejanza entre los radios de giro de la rueda interior y exterior.

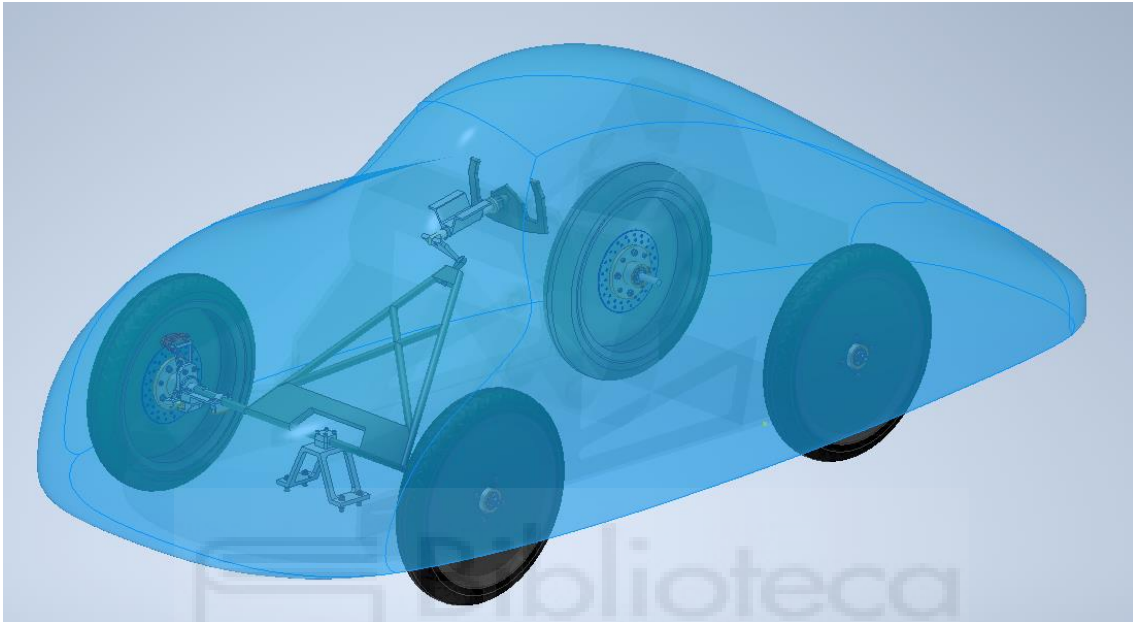


Fig 47 (Primera idea de prototipo realizada)

7 FASE DE DISEÑO

En este punto del proyecto se procede a la fase de diseño de la dirección del vehículo. Analizadas en el **apartado 6** los distintos tipos posibles de direcciones mecánicas se procede a crear mediante diseño CAD la **dirección tipo eje rígido** con sus respectivos componentes.

Como punto de partida, se tomó como referencia el prototipo Dátil actual, que cuenta como sistema de dirección un eje rígido unido a una columna de dirección, finalizando esta en unos manillares rectos en forma de "T", los cuales son movidos directamente por las manos del piloto. La sujeción del eje rígido se hace mediante 3 puntos: dos en sus extremos unidos a las ruedas mediante rótulas que anclan al suelo y uno en el centro mediante rótula también que una a un boomerang basculante.

Este procedimiento es así en este tipo de vehículo por optimización de espacio, ya que suele ser escaso en la mayoría de los PROTOTYPE CONCEPT.

Como objetivo, la adaptación de este tipo de sistema al **URBAN CONCEPT** es clave. Ya no solo por la sencillez y economía de fabricación, sino por los grandes resultados obtenidos hasta el momento en competición con esta configuración en el vehículo anterior.

Según el reglamento SEM, la dirección se debe accionar mediante un sistema de volante giratorio, de tal manera que el piloto pueda accionar este de manera directa sin ayudas de ningún dispositivos eléctrico o hidráulico.

En este punto se definirán las distintas partes del diseño, forma de anclaje, materiales y las funcionalidades que estos tienen.

7.1 SUELO

El suelo es la parte inferior del chasis del vehículo. Parte importante de este, ya que es la responsable de resistir la mayor parte de los pesos totales del vehículo. En este vehículo el diseño del suelo está pensado como parte de un chasis monocasco el cual incluye los raíles de dirección, la sujeción del pivote del eje de dirección, el panel cortafuegos, asiento del piloto, los rigidizadores laterales y la caja de motor y baterías.

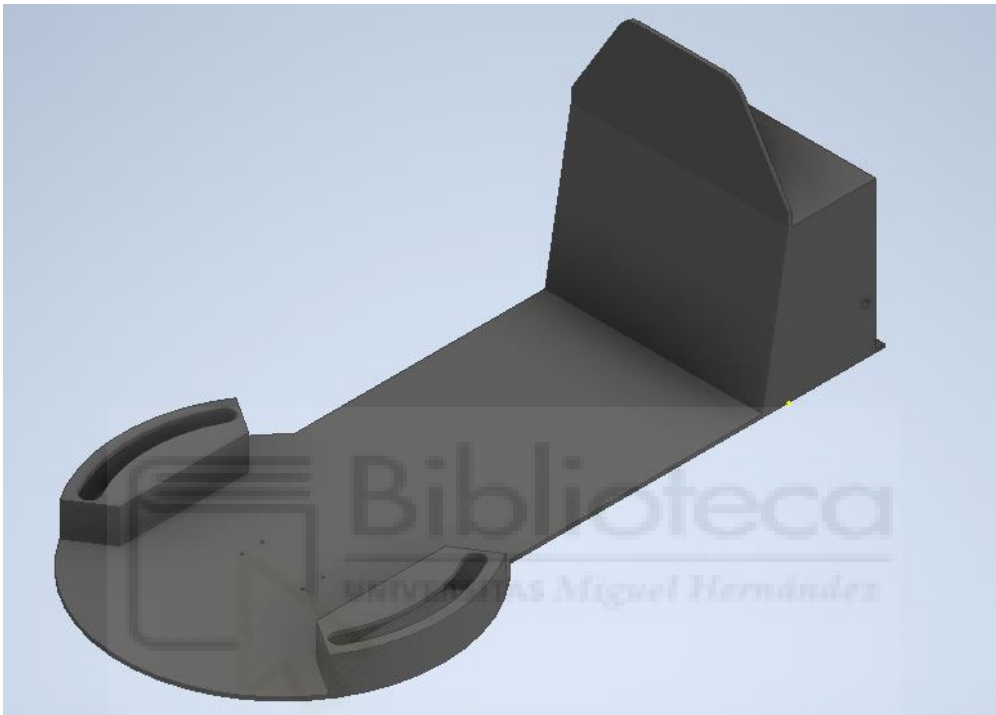


Fig 48 (Diseño suelo fibra de carbono)

En este punto nos centramos en diseñar los parámetros exactos de los raíles de dirección, ya que es el objeto que concierne a este proyecto. Las demás partes del suelo/chasis pueden servir de referencia para siguientes proyectos en los cuales ya hay componentes del Dátil UMH Team trabajando, pero no son totalmente definitivas.

Este sistema está pensado para que el conjunto eje-suelo gire siempre sobre el centro del eje sobre el pivote. Con esto se asegura que el eje quede totalmente anclado desde el centro y mantenga siempre la simetría y las distancias entre las dos ruedas delanteras.

Por otra parte, el eje rígido se sujeta por sus extremos mediante dos bujes mecanizados en aluminio. Dotados de palancas deslizantes que sirven de guías. Por otro de refuerzo en para el reparto de fuerzas acción/reacción que actúan perpendicularmente al suelo desde las ruedas (peso del vehículo más el piloto).

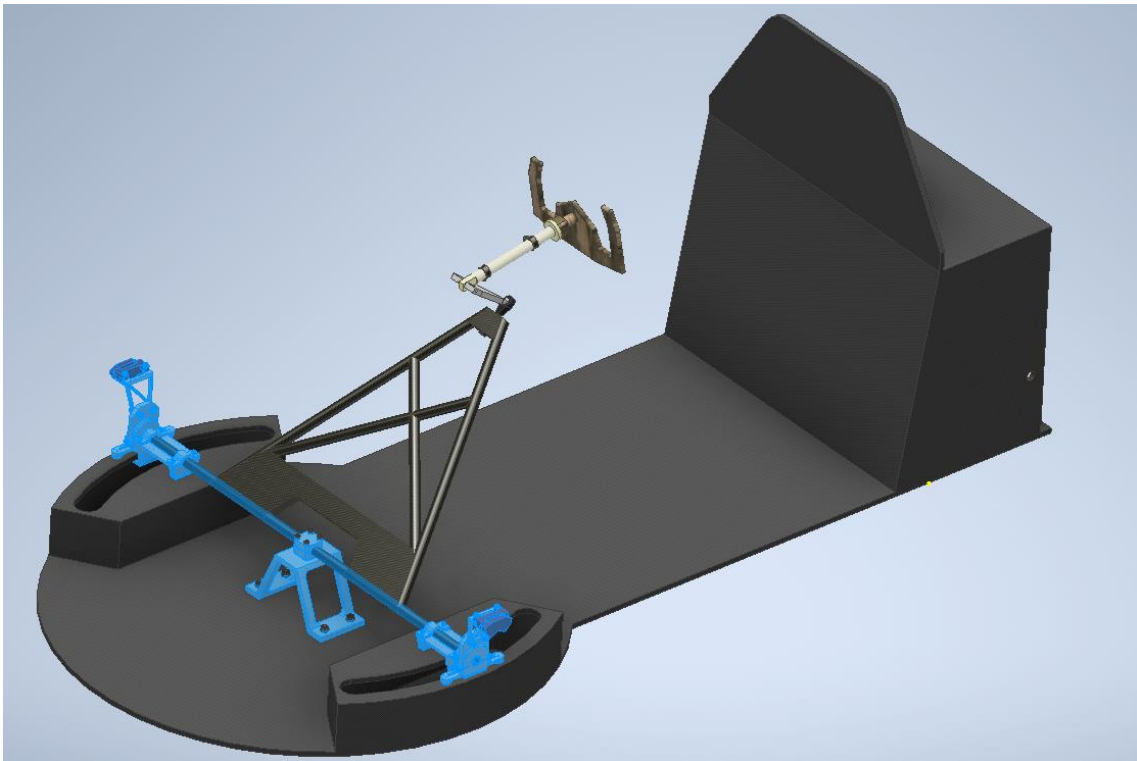


Fig 49 (Vista general sistema dirección)

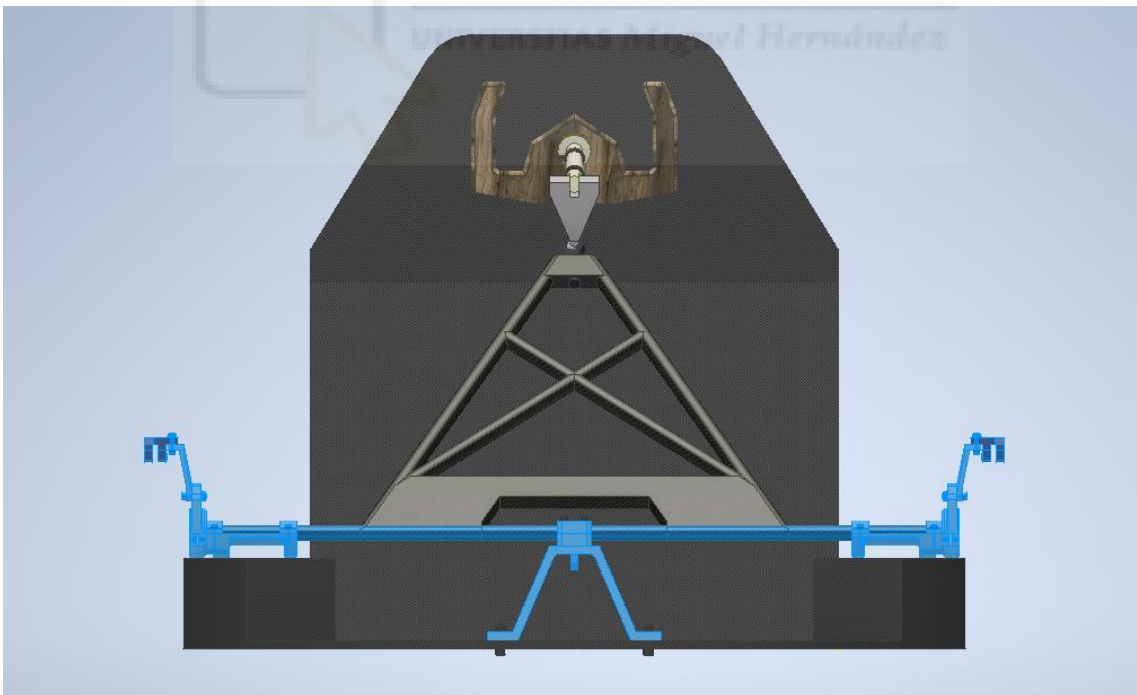


Fig 50 (Alzado sistema dirección)

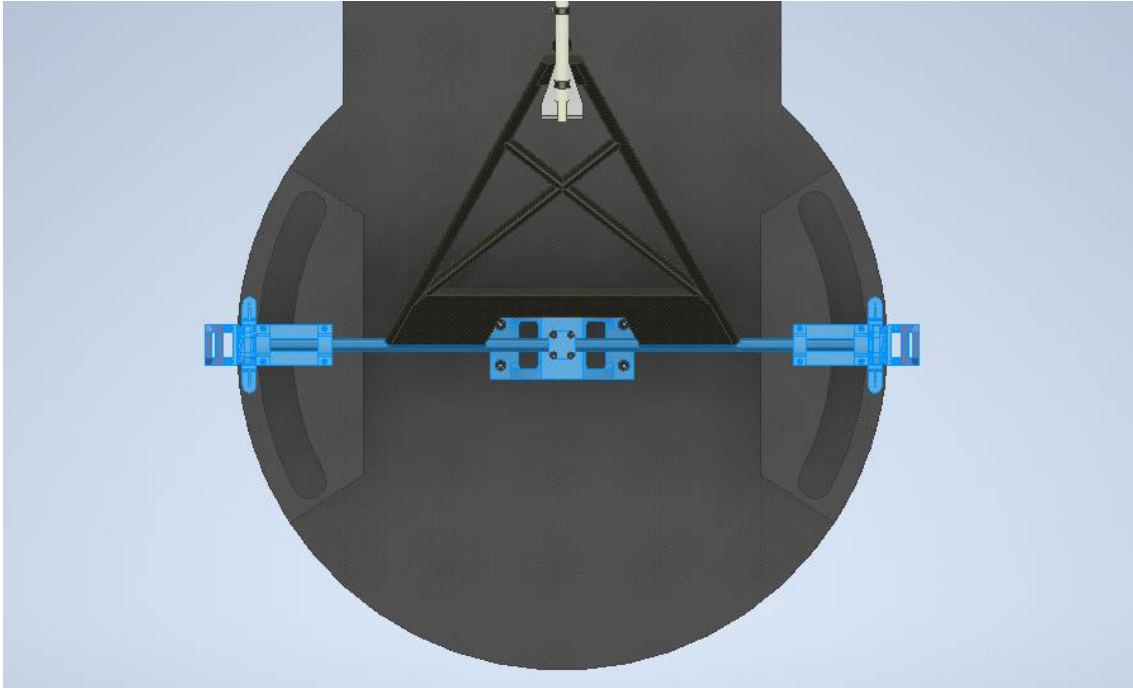
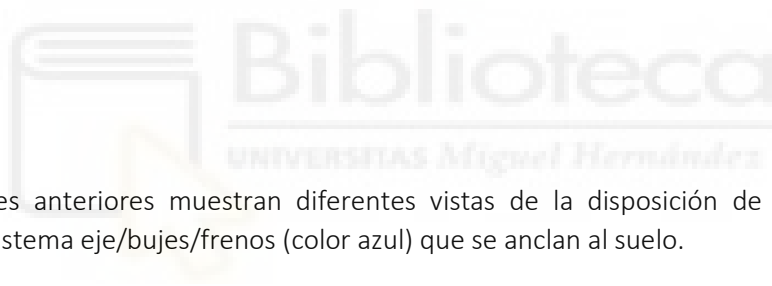


Fig 51 (Planta sistema dirección)



Las ilustraciones anteriores muestran diferentes vistas de la disposición de las piezas que conforman el sistema eje/bujes/frenos (color azul) que se anclan al suelo.

Con respecto a los raíles directrices, estarán conformados por dos cajones fabricados con panel sándwich de fibra de carbono en ambas caras, con matriz de fibra de aramida (nómex). Material usado en prototipos anteriormente realizados por el equipo por sus altas prestaciones en cuanto a resistencia y ligereza. Destacar que para aumentar la fiabilidad del sistema, en su fabricación, se procederá a reforzar los bordes en los que van apoyadas las deslizaderas mediante un aumento de capas de fibra de carbono prepeg de tal manera que sean mazizas, dando una dureza adicional a estas zonas que reciben la mayor parte de los esfuerzos. Destacar que estos apoyos se diseñaron los más cerca posible del borde, disminuyendo drásticamente la distancia al punto de aplicación y por tanto disminuyendo el esfuerzo resultante producido por el momento flector.

Por último, destacar que tanto cajones como la caja trasera de motor y cortafuegos se realizarán con los mismos materiales compuestos anteriormente citados. Y su sujeción al panel inferior del suelo se hará mediante proceso de pegado usado en el prototipo Dátil UMH Team fabricado en 2018. Visto los resultados obtenidos con el prototipo en años anteriores en tema de chasis, este método hace que sea muy económico por una parte, y por otra muy accesible a fabricación propia en el taller. Esto supone un **ahorro de dinero y tiempo** notable.

7.2 UNIÓN PIVOTE GIRATORIO

La unión pivote es la encargada de mantener al eje anclado totalmente y restringido a un grado de libertad (giro del mecanismo). La función de este mecanismo es la de mantener anclado el eje por su centro y mantener la altura que necesita este para realizar su función.

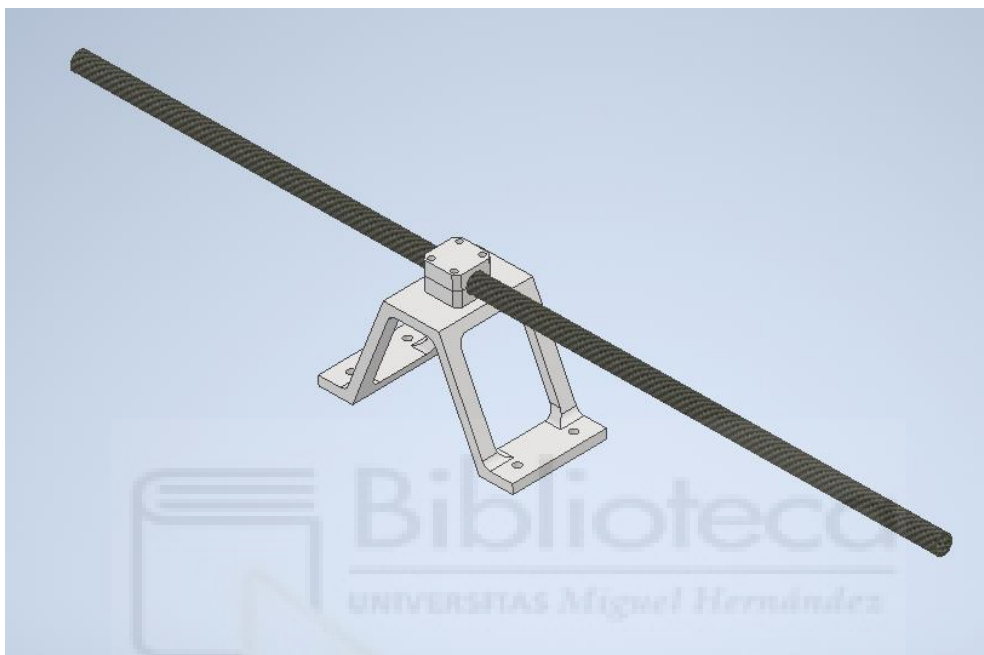


Fig 52 (Eje rígido y pivote giratorio)

Este mecanismo está compuesto por un lado, un anclaje trapezoidal al suelo. Por otro un elemento giratorio que agarra al eje.

El trapecio está diseñado para su fabricación en aluminio. Debido a su forma especial, no es un elemento muy susceptible a fabricar en fibra de carbono. Los procedimientos de fabricación podría ser tanto en aluminio mecanizado (más resistente), o construido mediante impresión en 3D (más barato, ya que podría realizarse en el laboratorio de la universidad). La función principal de este elemento es la de soporte del sistema, tanto de unión con el suelo, como de sujeción del pivote giratorio del eje.

La unión al suelo se hará mediante 4 pernos M8 con sus respectivos elementos de sujeción. Tuercas con frenos o en su defecto tuercas con arandela M8. Los pernos serán de acero M8 con cabeza redonde Allen.

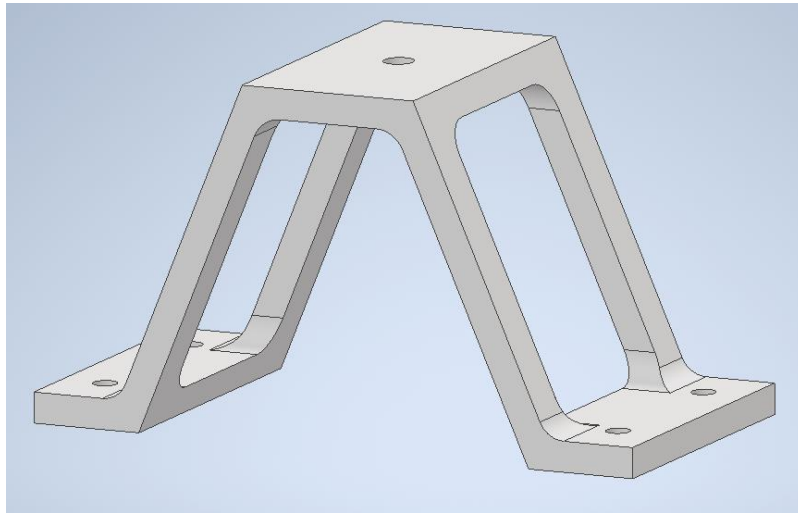


Fig 53 (Soporte pivote giratorio)

El anclaje de la barra de eje se realizará mediante dos piezas mecanizadas en aluminio. Estas dos piezas estarán anclada entre sí por pernos de acero de cabeza redonda M6. Actúan de mordaza en el centro del eje. Con respecto a la sujeción al trapecio, se hará mediante un sistema de arandela deslizante.

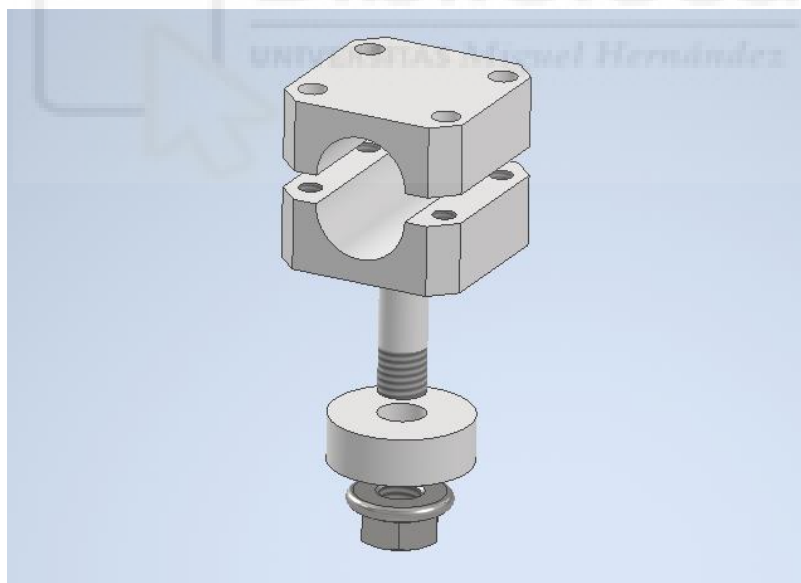


Fig 54 (Pivote giratorio)

Destacar que, calculadas las geometrías correspondientes mediante cálculos 2D en CAD, el ángulo necesario para que el vehículo tuviese un ángulo mínimo de giro fueran 6m, el eje debía cumplir un ángulo de 16 grados aproximadamente sobre la transversal del vehículo. Con este diseño se superó dicho ángulo. Esto significa más capacidad de giro del exigido mediante el reglamento SEM.

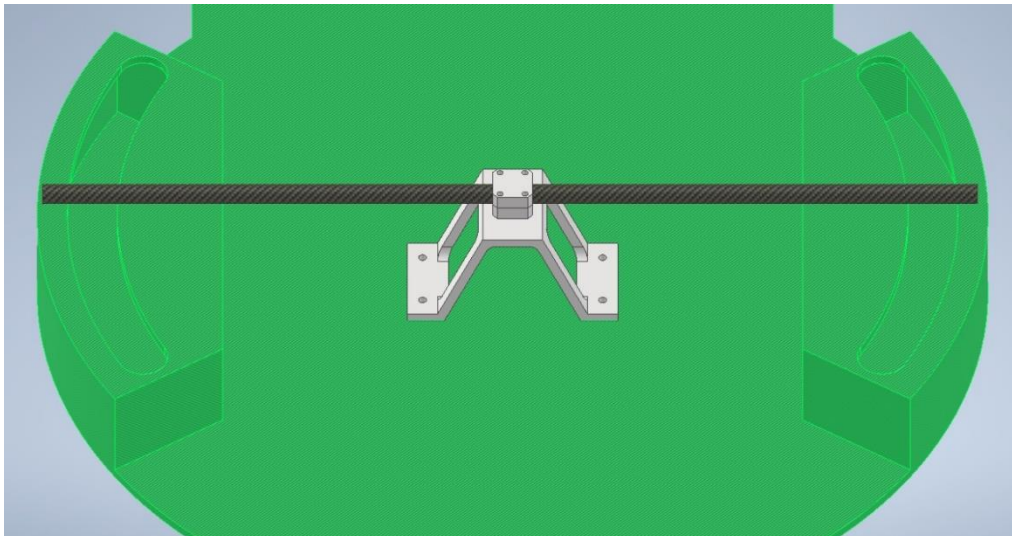


Fig 55 (Anclaje eje a suelo)

Como se puede observar en la imagen, el ángulo formado por el eje sobre la transversal del vehículo, en giro máximo es de aproximadamente 21 grados (20,67 grados). Este rango hace que no sea necesaria llegar a la posición de bloqueo del mecanismo a máximo giro. Con lo que se podría incluso regular el punto de máximo giro con unos simples topes en los cajones. Sin llegar en ningún momento a los 90 grados de giro sobre la posición de reposo del vola

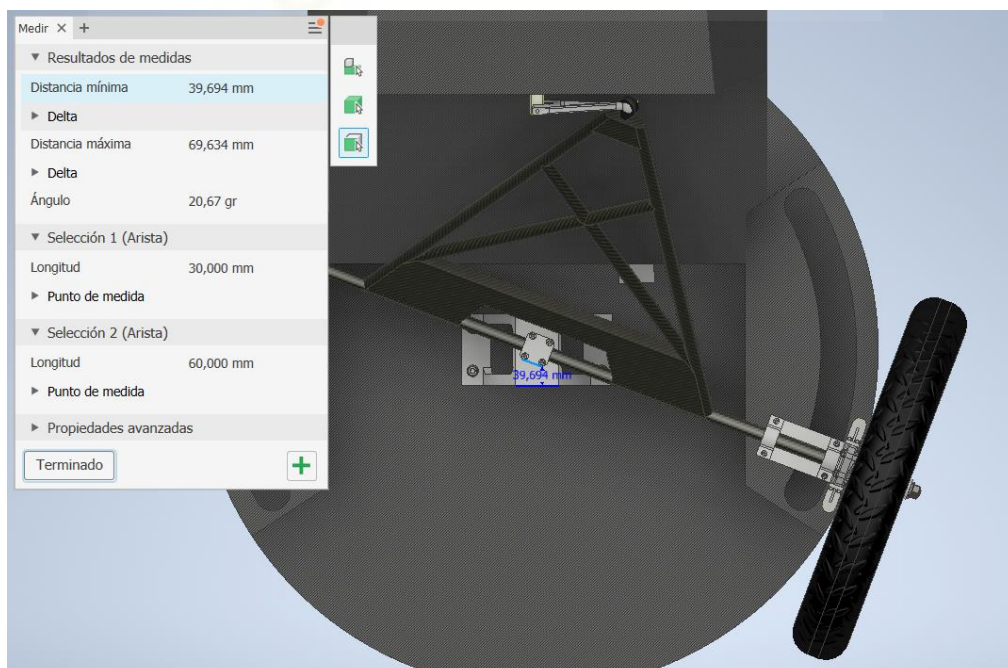
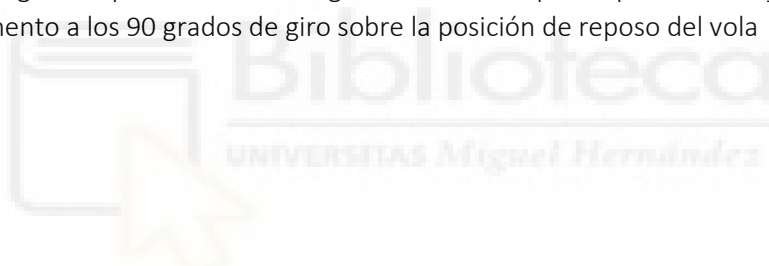


Fig 56 (Ángulo de giro máximo)

7.3 EJE

El eje lo componen tres piezas. Por un lado una barra de fibra de carbono hueca comercial, de 20mm de diámetro y un espesor de 2mm. A sus extremos, dos insertos de aluminio mecanizado embutidos dentro del mismo eje los cuales tienen la función de soporte y conexión tanto de los sistemas de deslizadera como de los bujes que anclan las ruedas.



Fig 57 (Eje rígido completo)

Contamos con una distancia de la barra de fibra de carbono de 934 mm. Siendo la barra de este material, conseguimos que el eje tenga una resistencia aceptable. Por otra parte, conseguimos una disminución de peso notable con respecto a otros materiales como acero o incluso aluminio. La función principal de este elemento es conseguir la linealidad siempre entre los dos ejes de las ruedas directrices, y por otra parte, anclar el eslabón que actuará el giro de la dirección.

El siguiente elemento a definir es el inserto mecanizado de los dos extremos del eje. Se trata de una pieza de aluminio mecanizada mediante torno que consta de tres niveles diferentes con una función específica en cada uno de ellos.

El primer tramo es el sector embutido. Introducido dentro del interior del eje de fibra de carbono, con una longitud de 60mm y un diámetro de 16 mm. La funcionalidad de este primer sector es la de mantenerse unido al eje evitando el giro. Esto se puede conseguir agregando una capa de pegamento epoxi en dicha sección.

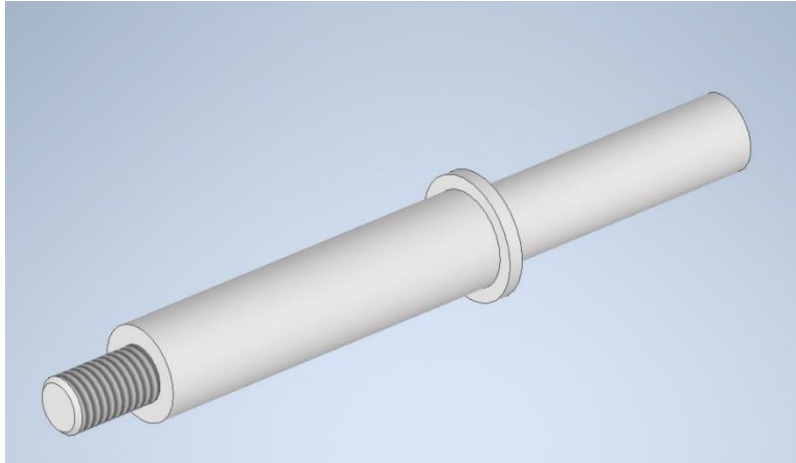


Fig 58 (Inserto extremo)

El segundo anillo es simplemente un separador. Un tope entre el eje de carbono y el buje que irá anclado. Evitará que los rodamientos usados puedan desplazarse lateralmente.

El tercer tramo posee una longitud de 80mm y un diámetro de 20mm. En este tramo se ajusta en buje soporte de la llanta de las ruedas. Su diámetro se ajusta al diámetro interior del rodamiento comercial STN 024630.

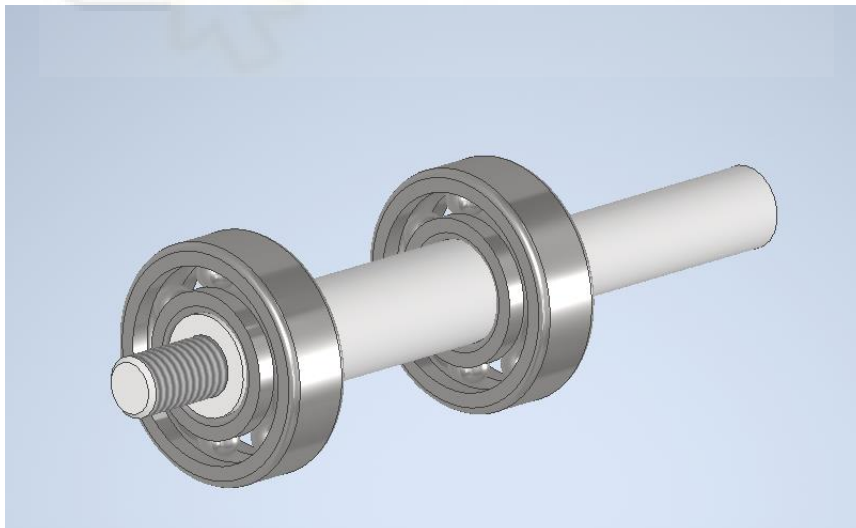


Fig 59 (Rodamientos dispuestos en inserto)

El último tramo es el cierre del eje. Con una longitud de 20mm y una rosca M12. El cierre completo se completará con una tuerca con freno de M12 correspondiente a la rosca de dicho tramo, y una arandela que sujeta el anillo interior del rodamiento.

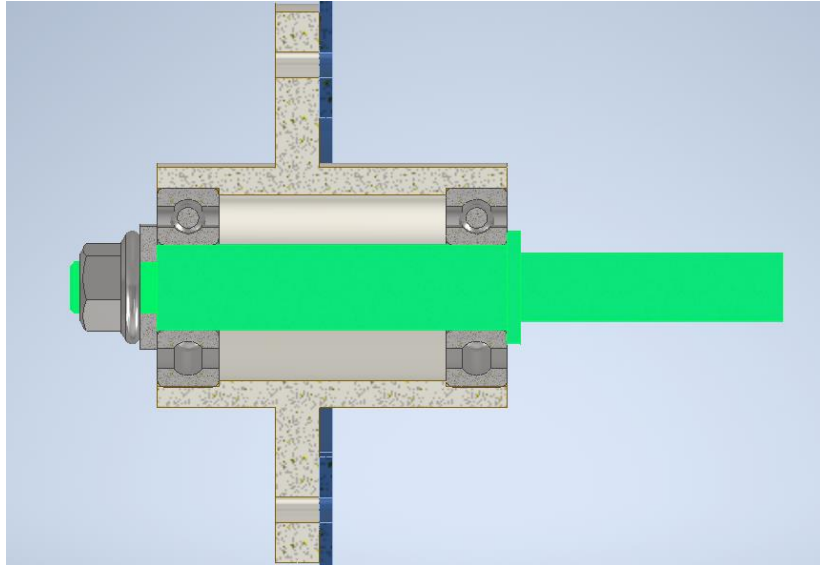


Fig 60 (Diseño completo sin casquillo central)

7.4 DESLIZADERA

El sistema deslizadera será el encargado de varias funciones. Como su nombre indica, será la guía deslizante sobre los cajones anclados al suelo del vehículo. Por otra parte, acometerá la función de nexo de unión entre el buje que sujeta las llantas y los insertos del eje.

Otra de las funciones a destacar es la sujeción del sistema de frenos. Frenos que serán comerciales como indica en el reglamento SEM 2022 de pinza y disco.

En este punto se va a definir todos los componentes y piezas que componen este sistema y sus funciones específicas.

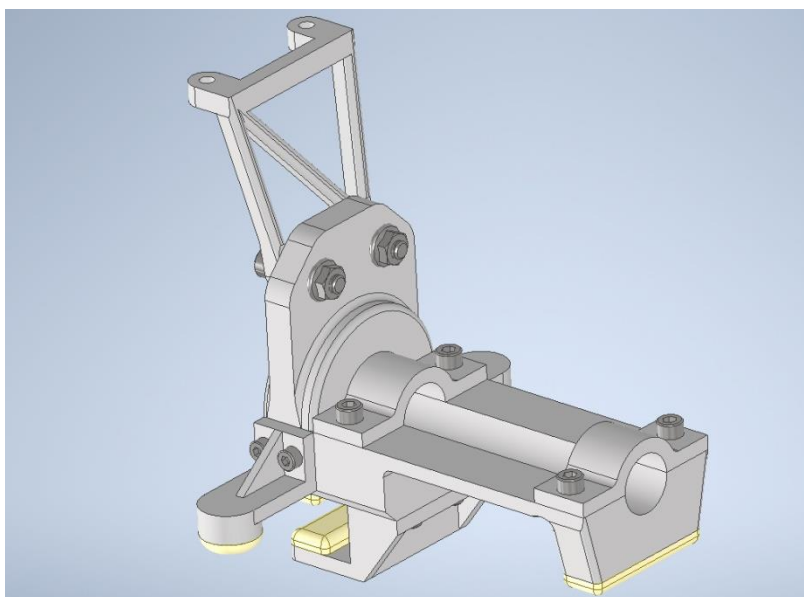


Fig 61 (Diseño deslizadera completa)

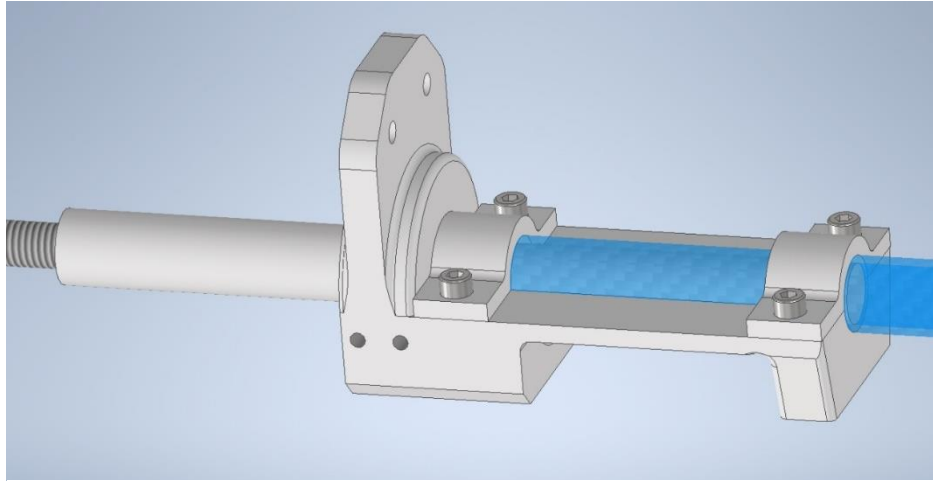


Fig 62 (Detalle montaje eje deslizador)

- Soporte: Su función es la de anclar el eje de dirección, las pestañas de sujeción al cajón por el cual deslizará el mecanismo y el soporte de la pinza de freno. El material del que estará compuesto es de aluminio mecanizado. La sujeción de todas las piezas anexas se hará mediante tornillos de acero de cabeza redonda tipo Allen. El eje cruzará en canal central, sujetado mediante dos pletinas también fabricada en aluminio, asegurando que este no gire en ningún momento. Destacar que el inserto embutido en el eje estará sujeto mediante la presión de las pletinas.

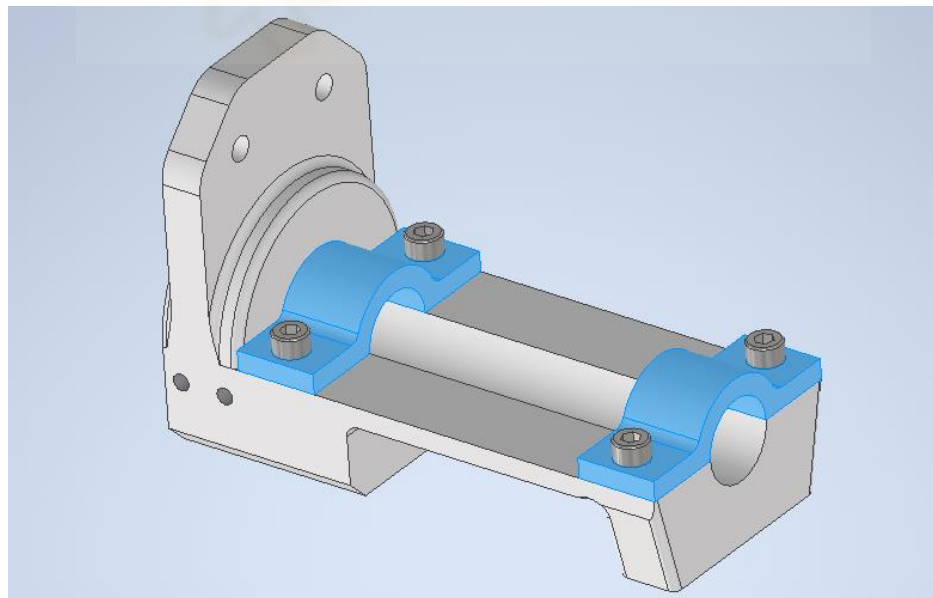


Fig 63 (Montaje deslizador abrazaderas)

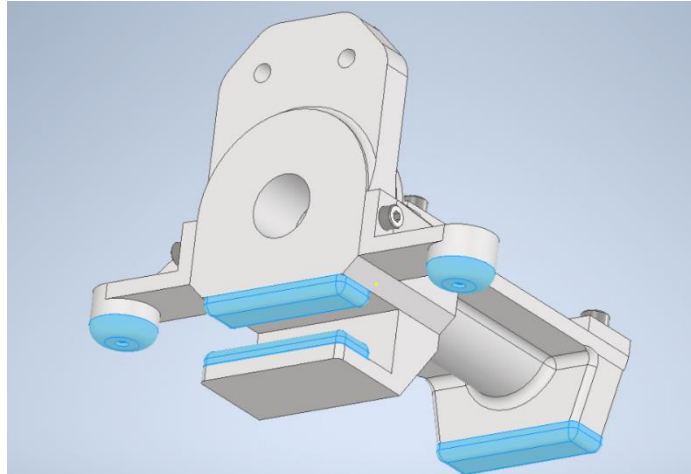
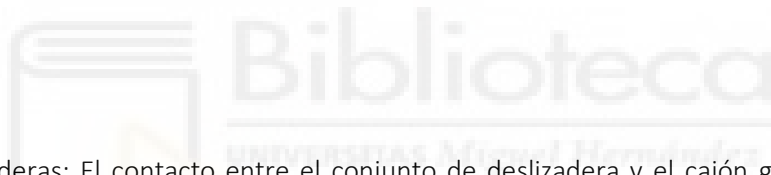


Fig 64 (Patines teflón)

- Pestañas de sujeción: El sistema de deslizaderas se realizará mediante pestañas anexas unidas de igual manera con tornillos de acero con cabeza redonda de Allen. Función de las pestañas laterales es la de evitar cualquier giro del eje en aceleraciones y frenadas del vehículo. Por otra parte, la función de la pestaña inferior es la de soportar el peso del vehículo y aliviar el momento flector que esta fuerza pueda ejercer sobre el eje de dirección.



- Deslizaderas: El contacto entre el conjunto de deslizadera y el cajón guía de fibra de carbono se hará mediante una serie de casquillos de teflón. El bajo coeficiente de fricción de este material ayudará a esta función por un lado. Por otro, destacará que ayudará a reducir el desgaste por fricciones del cajón de carbono, al menos en su huella de contacto con los casquillos.

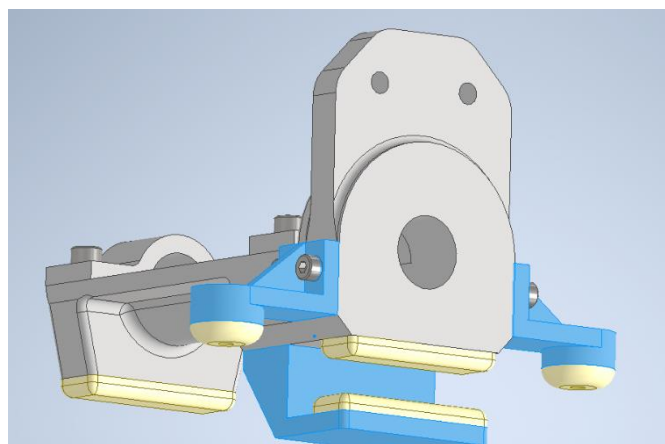


Fig 65 (Soportes patines teflón)

- Soporte freno: Este componente será el que sujete la pinza de freno. Al igual que las piezas anteriores, el material a realizar será aluminio mecanizado. Este será sometido al estrés de las frenadas del vehículo y mantendrá las pinzas siempre a la misma distancia del disco de freno situado en el buje. Destacar que el tipo de freno usado podrá ser de la misma categoría que los usados en modelos de scooter de 49cc homologados para tránsito urbano. Debido a ser una pieza comercial y no tener exactamente un modelo concreto a día de hoy para usar, esta pieza puede ser objeto de rediseño en el proceso de fabricación y puesta a punto del vehículo.

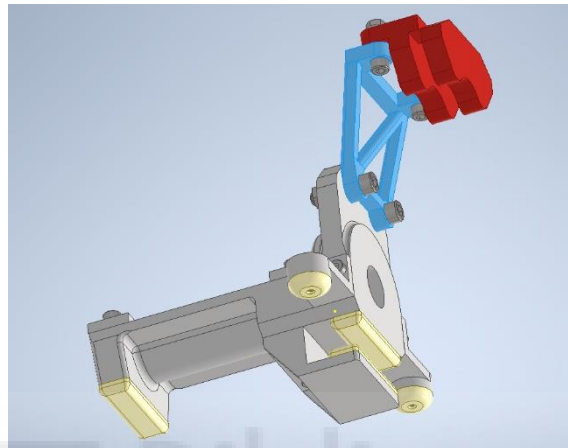


Fig 66 (Soporte pinza de freno)

Una vez definidos todos los componentes, destacar que una de las labores realizadas sobre este diseño fue la de aligerar todo el peso posible. Ya que al tratarse de piezas y componentes realizados en metales como acero y aluminio con unas densidades relativamente altas, se debía asegurar un compromiso entre la resistencia total a los esfuerzos a soportar del sistema. En puntos posteriores se realizará un análisis de deformaciones de estos componentes para asegurar la fiabilidad de estos.



Fig 67 (Ejemplo pinza de freno delantera ciclomotor)

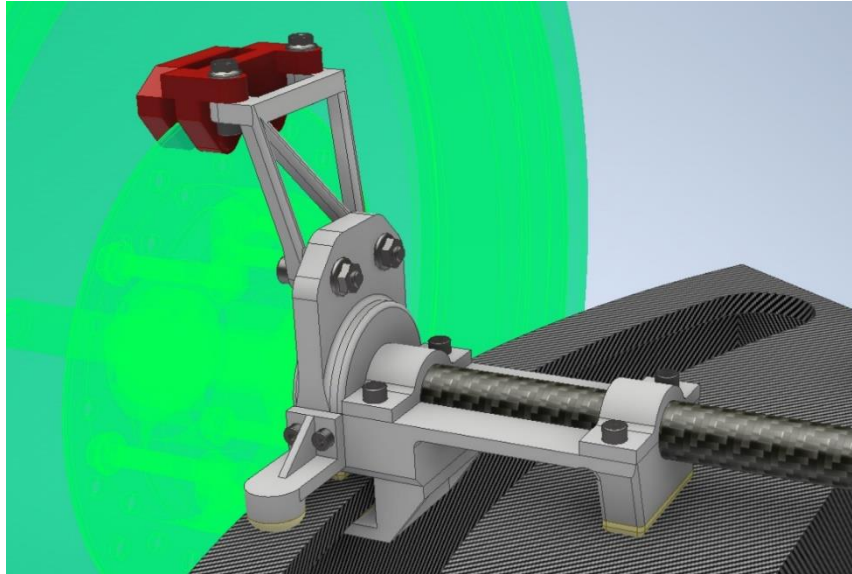


Fig 68 (Montaje deslizadera al completo)

7.5 BUJE

El buje es la pieza principal en el sistema de rotación del eje de dirección. Entre sus funciones, están: la de permitir la rotación libre de las ruedas, anclaje de la llanta al sistema de dirección y el anclaje del disco de freno.

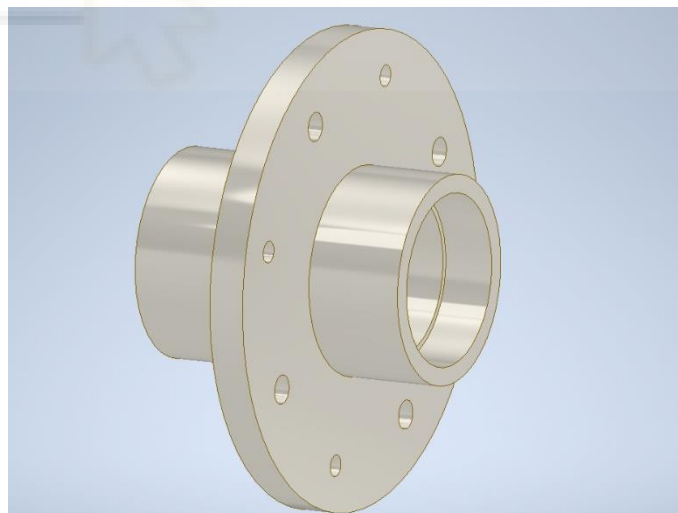


Fig 69 (Diseño CAD buje)

El buje, responsable de la rotación libre de las ruedas, estará suspendido y unido al inserto del eje mediante rodamientos anteriormente nombrados. Con un diámetro interior ajustado al diámetro del inserto y un diámetro exterior ajustado al diámetro interior de las dos muescas de los extremos del buje.

El buje sujetará el disco de freno con 4 pernos M6 de acero de cabeza hexagonal y tuerca de la misma métrica. Preferiblemente se hará con tuerca con arandela o tuerca con freno para asegurar la unión pese a la vibraciones provocadas por las imperfecciones del pavimento en la rotación de las ruedas. Por otro lado sujetará la llanta con 4 pernos de acero M8.

El diseño de este componente está pensado para poder fabricarse en aluminio mecanizado por el procedimiento de mecanizado en torno. Destacar que las llantas no tienen un diseño final definido ya que podría realizarse en aluminio mecanizado/impreso, o en fibra de carbono por procedimientos de moldeo (a realizar en proyectos posteriores).

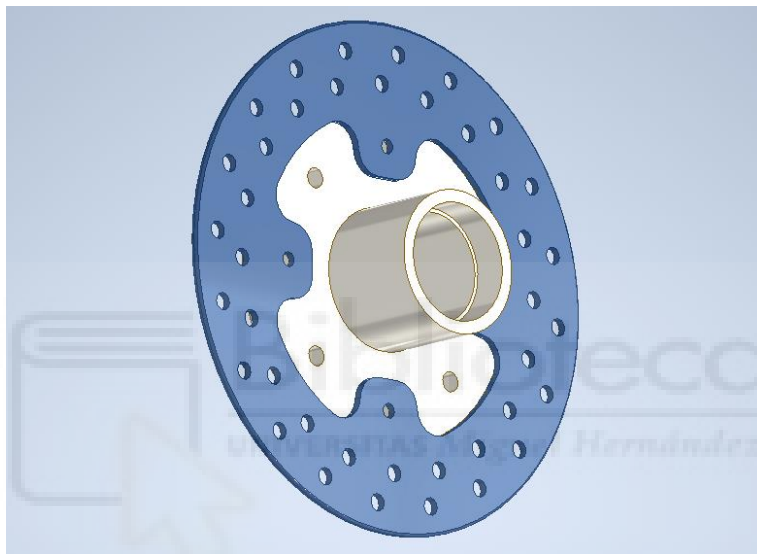


Fig 70 (Buje y disco de freno)

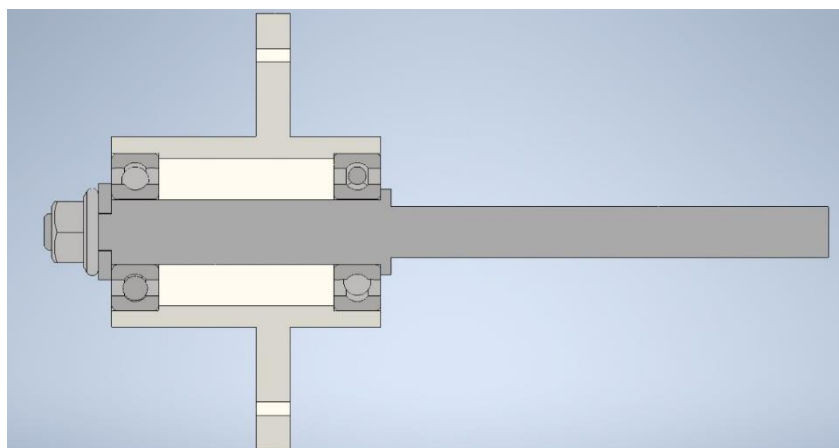


Fig 71 (Montaje buje sobre inserto)

7.6 BRAZO MÓVIL

El brazo móvil es el componente encargado de transmitir el movimiento de giro directamente al eje. Se trata de una estructura en forma de "A" considerada una evolución de su análogo instalado en el prototipo Dátil 6. Al igual que su "hermano menor", su diseño está pensado para poder fabricarse en el taller por los componentes del equipo. La fabricación se haría mediante el mismo método usado en la dirección del prototipo.

Los materiales a usar serían barras de fibra de carbono y paneles sándwich fibra de carbono/nómex (fabricados en el taller del Dátil UMH Team) al igual que en el prototipo. Esta configuración de materiales asegura grandes prestaciones en resistencia y ligereza del componente.

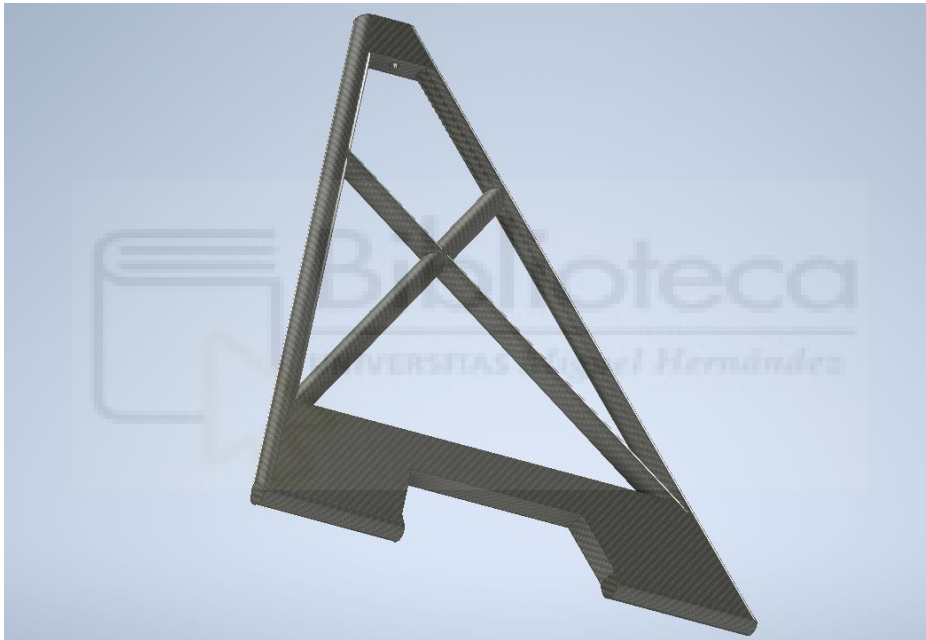


Fig 72 (Diseño brazo móvil)

El anclaje al eje de dirección se hará, como en su antecesor, con dos tubos de fibra de carbono con diámetro interior igual al diámetro exterior del eje rígido. Este se realizará en taller con fibra de carbono y tubo de aluminio de molde.

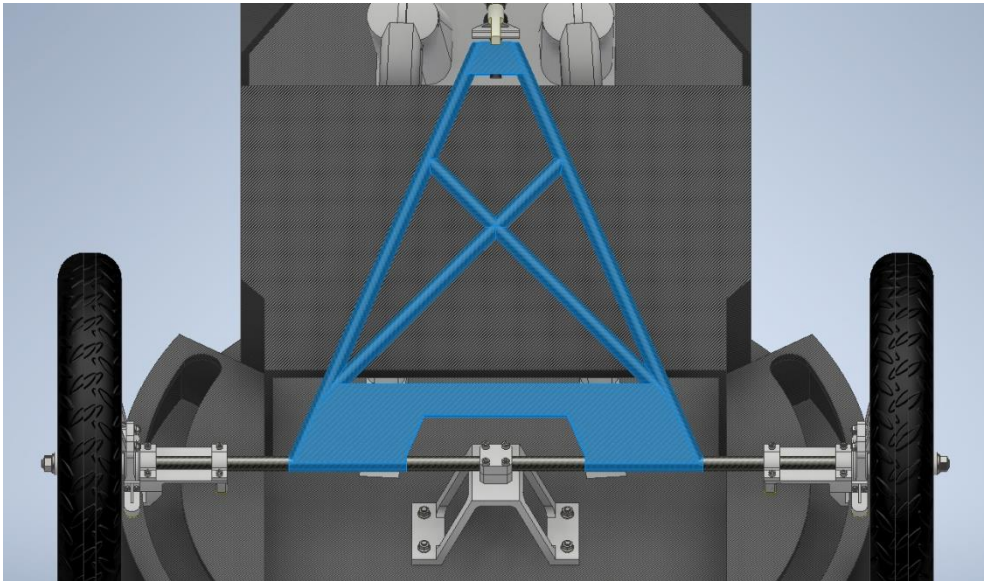


Fig 73 (Anclaje brazo móvil a eje rígido)

Por el extremo superior, el brazo se ancla a la bieleta de dirección mediante una rótula. Con este tipo de unión se cumplen todos los grados de libertad necesarios para no llegar a una posición de bloqueo del mecanismo en el giro de la dirección.

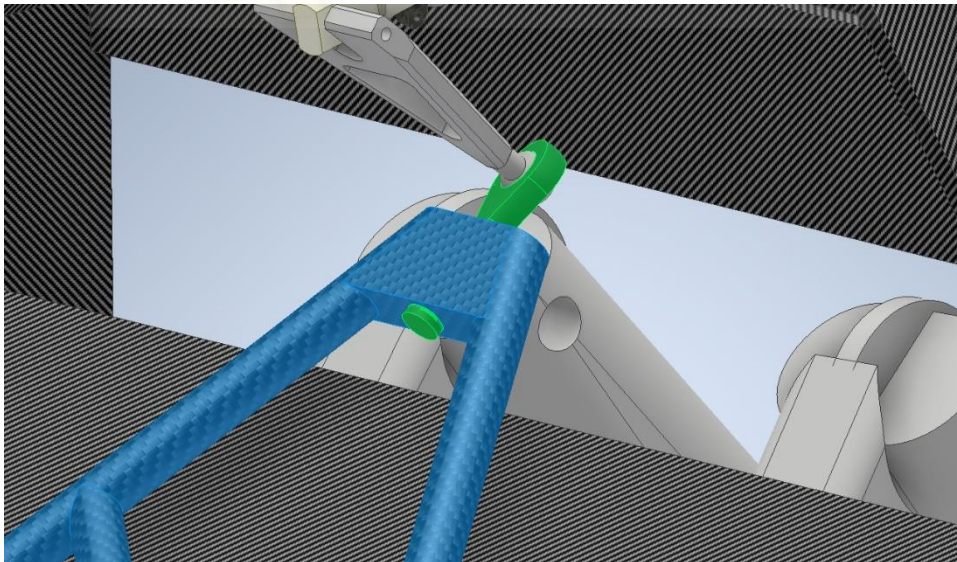


Fig 74 (Anclaje brazo móvil a bieleta dirección)

7.7 BIELETA SUPERIOR

La bieleta superior es la pieza encargada directa de transmitir el movimiento de rotación generado por el eje de dirección. Sirve como primer nexo y transformador del movimiento de rotación generado por el eje de dirección y el movimiento angular del brazo de dirección. Este diseño está pensado para realizarse en aluminio.

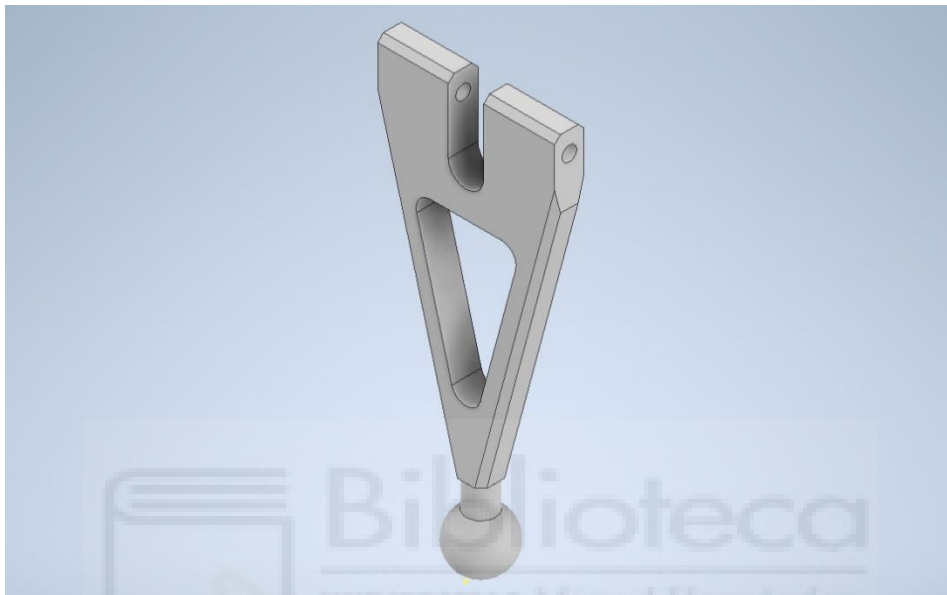


Fig 75 (Bieleta superior)

Como ya ha sido nombrado en el punto anterior, el anclaje al brazo de dirección se hará mediante una esfera de diámetro 20mm incrustada en una rótula comercial (usadas anteriormente en los prototipos anteriores) para suplir los grados de libertad necesarios para no llegar a una posición de bloqueo del mecanismo.

Por la parte superior, el anclaje al eje de dirección se realizará mediante un pasante que atraviesa la bieleta y el eje de dirección. Creando una unión con un único grado de libertad (rotación) entre el eje y la bieleta.

La forma triangular de este elemento supone una estabilidad estructural en la cual dependiendo sobre qué lado esté girando el vehículo se alternará esfuerzos de tracción y compresión en cada uno de los dos nervios de los que dispone. El pasante que unirá el eje de dirección con la bieleta tendrá unas dimensiones de anclaje de 7mm de diámetro y una longitud de 60mm. Como nota, aclarar que esta pieza es susceptible a rediseño por temas de facilidad de fabricación a la hora de construir el vehículo.

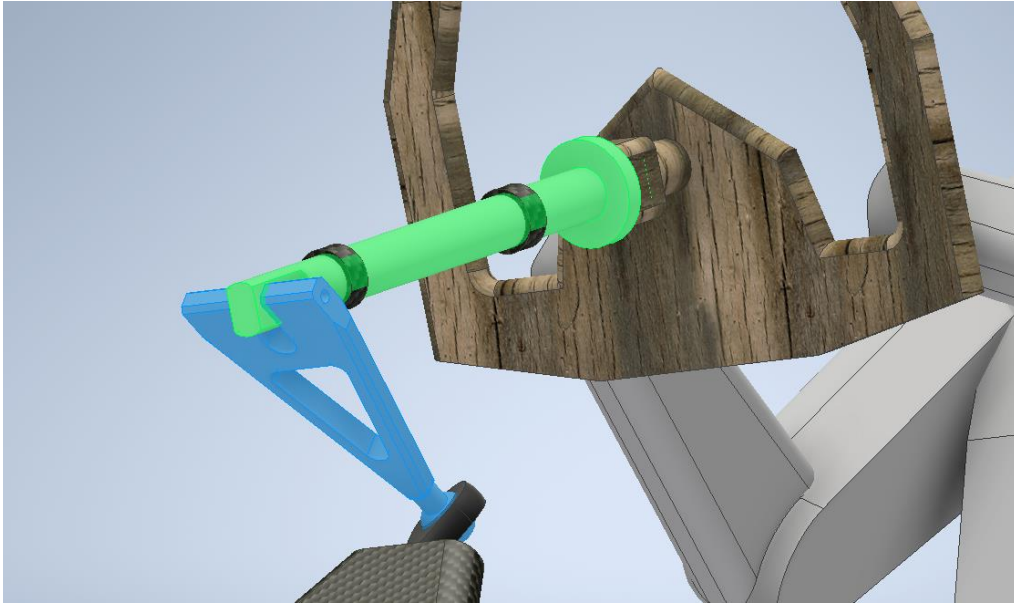


Fig 76 (Anclaje bieleta a eje de dirección)

7.8 EJE DE DIRECCIÓN

Componente encargado de transmitir el giro transmitido por la activación del volante por el piloto. Elemento de mayor responsabilidad en el sistema de dirección. A parte de encargarse de transmitir el movimiento de giro realizado por el volante. También es el responsable del proceso inverso, el de transmitir el feeling de la trazada al piloto, como de transmitir las vibraciones causadas por baches en imperfecciones del pavimento.



Fig 77 (Eje dirección)

Diseñado para ser fabricado a partir de una pieza cilíndrica de aluminio por el proceso de torneado y mecanizado posterior en sus extremos. La pieza final tendrá unas dimensiones de 10mm de radio y una longitud (sin contar el anclaje) de 210mm.

Su anclaje al vehículo se hará a una estructura bastidor de panel sándwich, al igual que el suelo y los cajones, de fibra de aramida y fibra de carbono prepeg. La fijación al salpicadero se hará mediante un elemento también fabricado en aluminio que evitará el movimiento libre del eje, sobre el que este reposará y solamente permitirá el movimiento de giro. Dicho anclaje se unirá al salpicadero/bastidor con 6 uniones perno más tuerca M6 de acero.

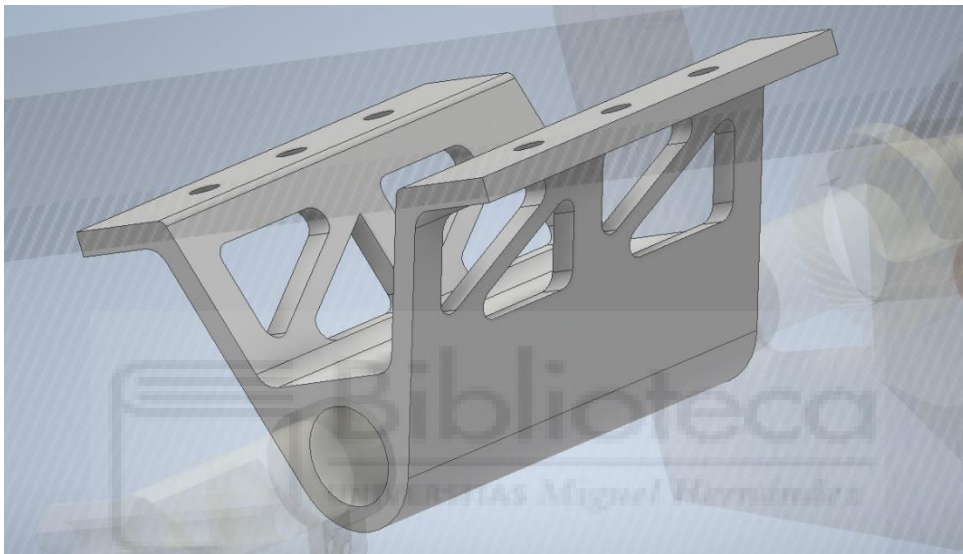


Fig 78 (Soporte eje dirección)

Para fijar el eje y evitar el movimiento longitudinal en la dirección del eje se fabricarán dos abrazaderas de fibra de carbono apretadas con sujeciones tornillo más tuerca de M3.

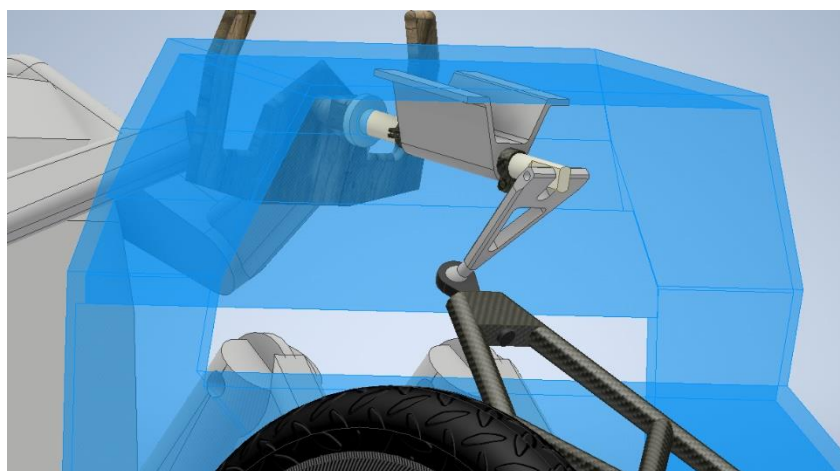


Fig 79 (Anclaje soporte dirección a salpicadero)

7.9 VOLANTE

El volante es la única pieza del sistema que mantiene contacto directo con el piloto. Mediante el movimiento de rotación se transmitirá a la dirección el giro de la dirección necesario para superar la trazada necesaria en cada caso. En este proyecto nos centraremos principalmente en el sistema de anclaje entre el volante y el eje de dirección, ya que la forma y fabricación del volante se realizará en próximos proyectos conjunto con todos los componentes electrónico que este soportará.

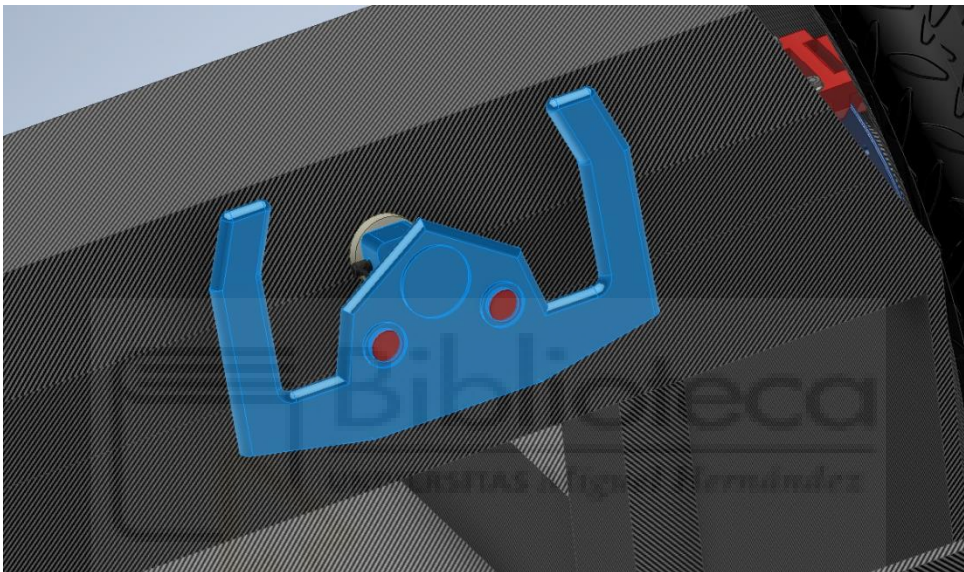


Fig 80 (volante prototipado)

El anclaje a la barra de dirección se hará mediante una unión macho/hembra mecanizada en aluminio, evitando su movimiento en dirección al eje por un pasador cilíndrico con prisionero. Este sistema proporciona las ventajas de la sencillez de realización, la fácil extracción por la simplicidad del sistema y la escasa inversión por tratarse de un sistema muy económico.

Como ya se ha comentado anteriormente, la forma del volante está dispuesta a cambios en proyectos futuros. Sus principales características deberán ser en primer lugar la ergonomía, tanto en agarre como en visión proporcionada al piloto a la hora de realizar la trazada. Otro factor a tener en cuenta son las dimensiones, la distancia de los agarres de las manos al centro del volante influye sobre todo en la fuerza a realizar por el piloto para vencer el momento a realizar para poder girar el vehículo.

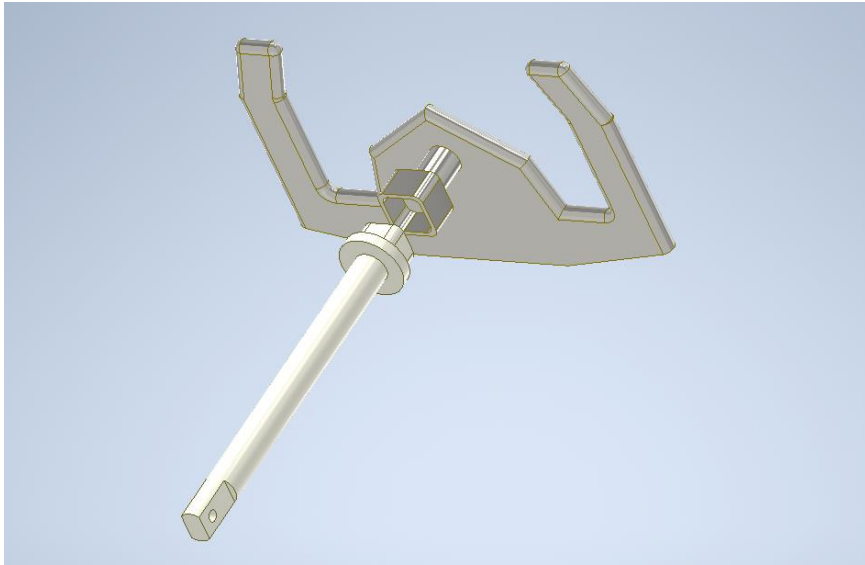


Fig 81 (Anclaje eje dirección a volante)

Una de las curiosidades de este sistema es, al no tener sistema de cremallera, que el volante no llega a realizar una vuelta completa para trazar el radio de giro máximo del vehículo. Para activar el giro máximo del vehículo, el volante se gira 90 grados sobre su posición de reposo. En caso que el volante siguiese girándose más de los 90 grados, el mecanismo llegaría a una posición de bloqueo y retorno de nuevo a una reducción del radio de giro máximo.

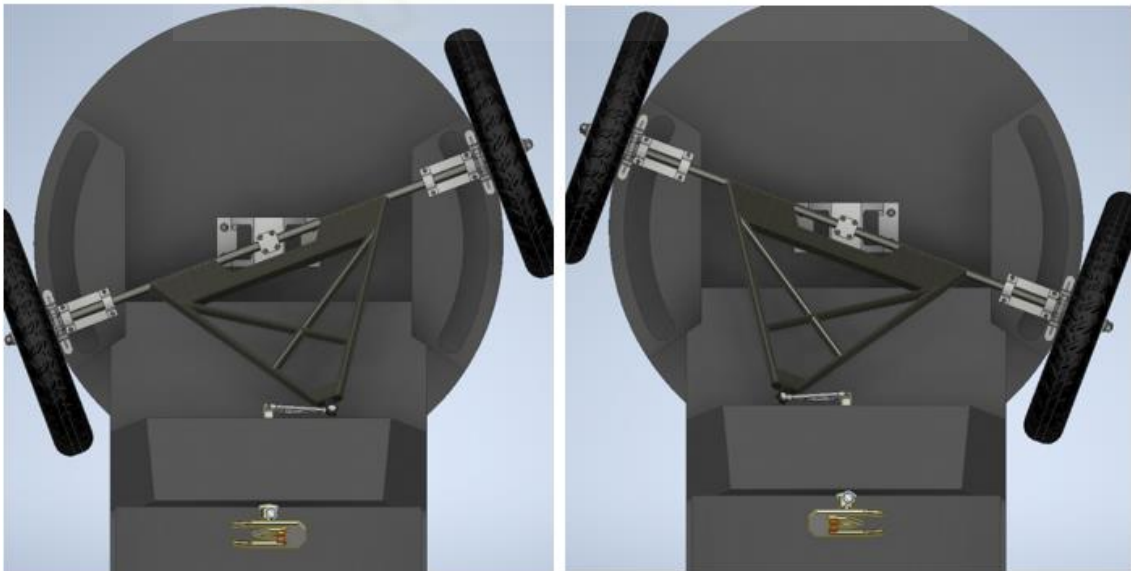


Fig 82 (Giros totales a izquierda y derecha)

7.10 ESTRUCTURA SALPICADERO

El salpicadero es la estructura encargada de anclar tanto el volante como el eje de dirección. Su importancia también es clave a la hora de poder implementar cualquier dispositivo en el frontal que sirva como HUD del piloto. Ya puede ser datos sobre parámetros del coche y sus sensores, interruptores de corte electrónico o arranque, incluso cualquier sistema multimedia que se pueda implementar. En esta última parte destacar que la idea es la de anclar un smartphone con aplicación de telemetría creada por el equipo, que mediante GPS puede proporcionar al ingeniero de pista datos clave como pueden ser: posicionamiento del vehículo, número de vueltas que esta ha realizado, control de tiempos, incluso parámetros por zonas específicas del trazado como pueden ser la humedad, temperatura o incluso la radio de comunicación piloto/ingeniero.



Fig 83 (Estructura salpicadero)

Este elemento estructural estará fabricado en panel sándwich fibra de carbono/ nómex, al igual que la mayoría del chasis del vehículo. Aunque la forma que aparece en este proyecto no es totalmente definitiva (ya que pertenece a al proyecto de chasis y carrocería), si hay ciertas pautas o aspectos que se pueden afirmar que se van a realizar de determinada manera.

En primer lugar, al igual que sucede en los cajones guías del punto 7.1, las zonas donde va a haber un apoyo de elemento o concentración de esfuerzos, se reforzará con más capas de fibra de carbono, haciendo que la rigidez en la zona sea mayor frente a dichos esfuerzos. En este caso, la

zona a reforzar será el anclaje del soporte del eje de dirección, ya que es la zona donde fluctuarán la mayor parte de esfuerzo y vibraciones transmitidas por la dirección.

En segundo lugar, destacar que el diseño final y fabricación será, como en su hermano pequeño, mediante paneles sándwich de fibra de carbono y nómex cortados y pegados. Este procedimiento ha dado muy buenos resultados anteriormente en resistencia y fiabilidad. Como ventaja tiene la sencillez de fabricación, ya que se puede hacer directamente en el taller, fabricando paneles grandes y cortar los patrones por los mismos componentes del equipo. Las uniones se hacen mediante pegamento epoxi de alta resistencia, lo que dota a la estructura de un efecto soldadura similar a la soldadura de metales.



Fig 84 (Pegamento epoxi usado en prototipos anteriores)

Como sugerencia, se puede remarcar que la fabricación del salpicadero se puede hacer en bloque mediante este método en bloque propio, y el anclaje al chasis principal se puede hacer mediante anclaje con pernos. Esto supondría una facilidad extra a la hora de desmontaje del salpicadero por temas técnicos de reparación, sustitución o incluso modificación de dicho elemento.

8. ANÁLISIS DE DEFORMACIONES

En este apartado se hará un estudio de los elementos del sistema sometidos a esfuerzos y deformaciones creados por la fuerzas del peso total del vehículo más el piloto en rotación y en la frenada. Cabe destacar que según el reglamento SEM 2022 el peso máximo del vehículo (conductor excluido) es de 225kg.

Este peso, al ser considerado máximo, es un peso con el cual no debemos trabajar si lo que se desea es competir a un gran nivel con otros rivales de la misma categoría. Para ello se establece un peso máximo para el vehículo de un 60% aproximadamente del permitido por la organización al cual sumaremos el peso del piloto que rondará sobre los 70 kg.

Por otra parte, para la simulación, al no tener un chasis definido ni una posición del piloto final, se realizará el cálculo con una masa uniforme repartida en cada una de las ruedas. Esto dará unos resultados simplificados y lineales sobre el diseño final.

Con este margen, se procede al cálculo de resistencia y deformaciones con el método de elementos finitos del módulo de simulación de autodesk inventor. Dicha carga total se estima en unos 190 kg aproximadamente.

Por último remarcar que, como se dijo anteriormente, la carga total irá repartida a en un 50% entre eje delantero y trasero. La carga máxima sobre el eje delantero será estipulada como 95kg repartida entre las dos deslizaderas y el anclaje intermedio.

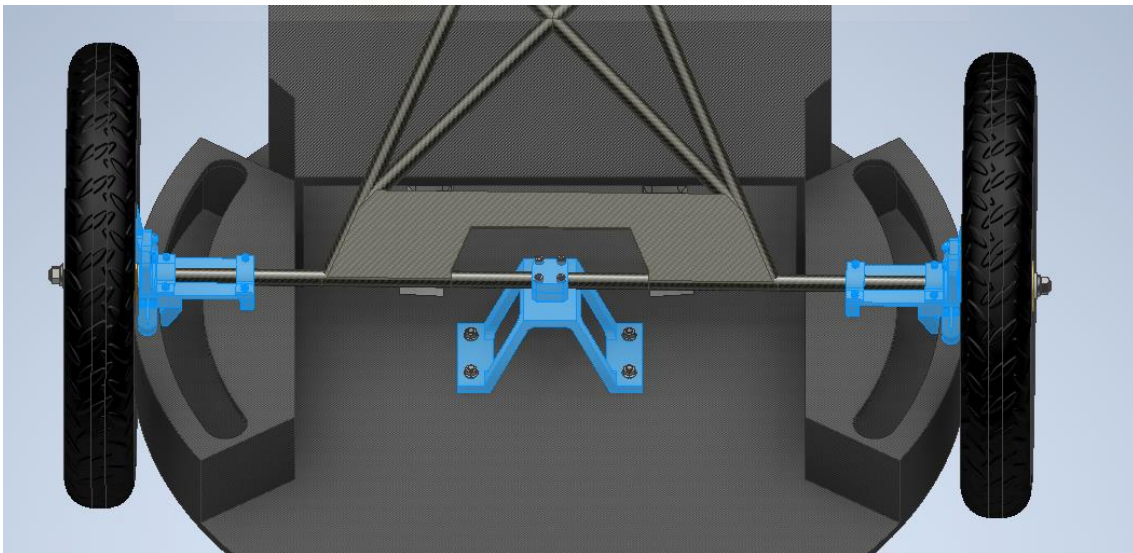


Fig 85 (Piezas de estudio deformaciones)

8.1 DESLIZADERA

Pasamos al análisis del elemento deslizadera, y en concreto de los anexos incluidos en ella diseñados para ver los esfuerzos a los que va a ser sometido el sistema.

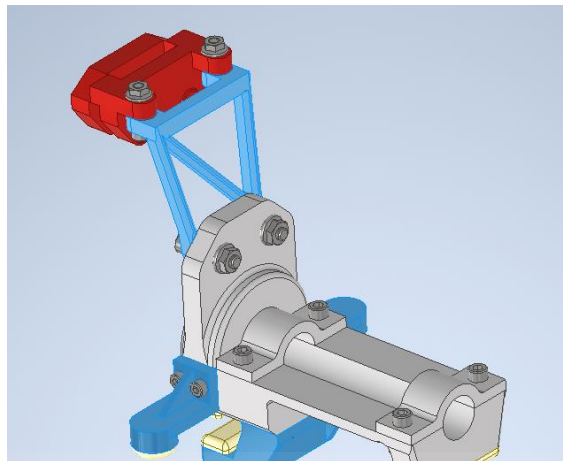


Fig 86 (Deslizadera completa)

Para el anexo inferior, el material elegido es acero de alta resistencia. Este material puede aportar una masa específica alta pero esto no supone problema ya que se trata de una pieza de unas dimensiones muy reducidas y unas prestaciones muy altas. Según Autodesk inventor estas son las características físicas de este material:

Editor de materiales: Acero, alta resistencia, alea... X

Identidad	Apariencia	Físico
Conductividad térmica	4,700E+01 Con (m · K)	
Calor específico	0,480 J / (G · ° C)	
Coefficiente...ión térmica	12,000 µm / (m · ° C)	
▼ Mecánico		
Comportamiento	Isótropo	
Módulo de Young	200,000 GPa	
Coefficiente de Poisson	0,29	
Módulo cortante	128700,000 MPa	
Densidad	7,850 g/cm³	
▼ Resistencia		
Límite de elasticidad	275,800 MPa	
Resistencia... a tracción	448,000 MPa	

Fig 87 (Propiedades físicas acero)

Destacando sobre todo su límite elástico de 276 MPa y su resistencia a tracción de 448 MPa. Es de vital importancia no superar el límite elástico, ya que esto supondría que el material deja de trabajar en su zona elástica y comienza en su zona plástica. Esto significaría que las deformaciones sufridas por el material serían irreversibles y la pieza no volvería a su estado inicial.

Aplicando la carga repartida sobre la deslizadera obtenemos:

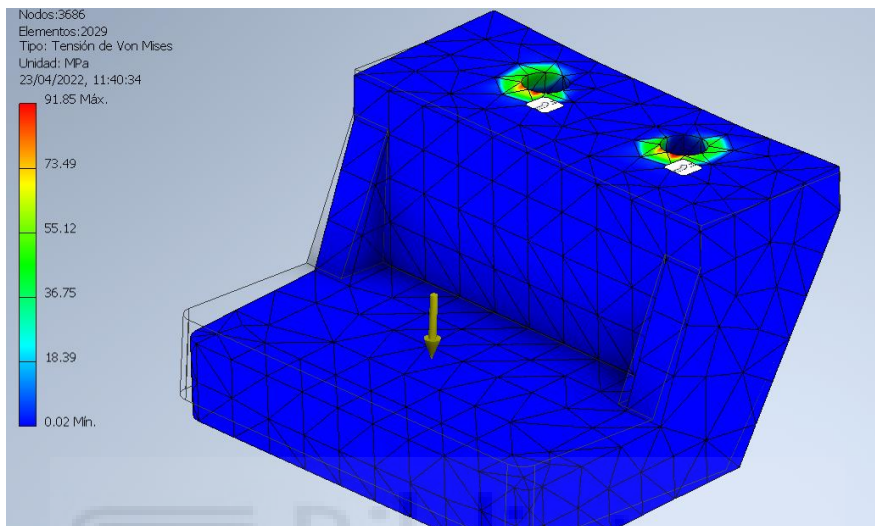


Fig 88 (Análisis Von Mises pieza inferior)

Los datos obtenidos se pueden revisar en profundidad en el **ANEXO VI**. Como datos importantes a destacar, la tensión de Von Mises no supera en ningún momento el límite elástico del material asignado a la pieza.

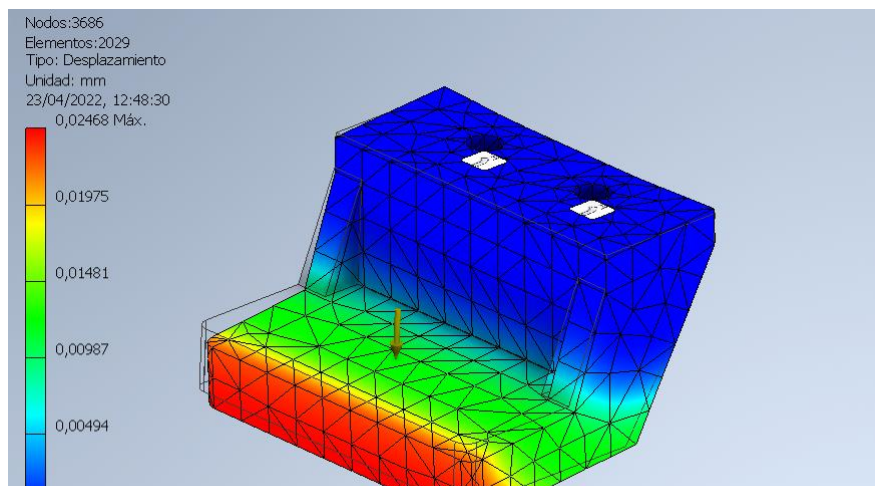


Fig 89 (Análisis desplazamiento pieza inferior)

El desplazamiento máximo sucede en la zona inferior que se encuentra más alejada de los anclajes superiores, siendo este de aproximadamente 0,03 mm. Un resultado prolífico para lo que se desea obtener.

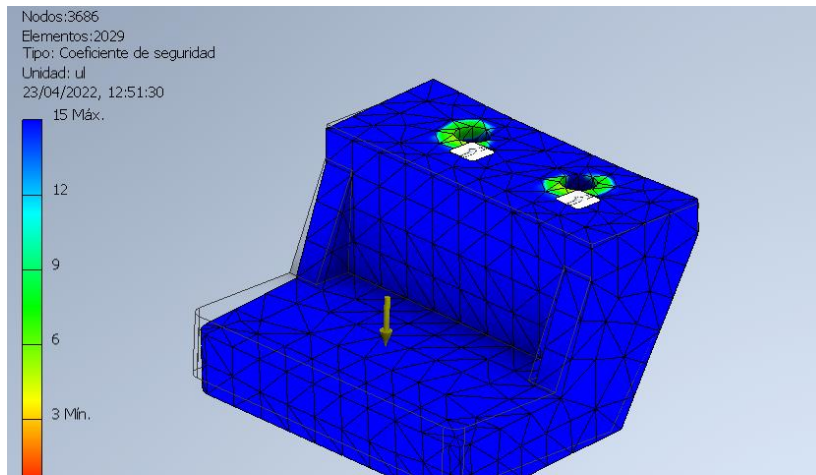


Fig 90 (Coeficiente seguridad pieza inferior)

El coeficiente de seguridad mínimo se encuentra en los anclajes de los pernos, obteniendo un resultado en este de 3, lo cual implica una gran resistencia de esta pieza la cual no compromete el comportamiento del mecanismo a esfuerzos máximos.

Terminado el anexo inferior, se sigue mismo procedimiento de análisis del soporte de la pinza de freno. En este caso, al tratarse de una pieza con unas geometrías más propicias para aguantar esfuerzos, se generará el análisis apropiando a esta de un material más ligero como puede ser el aluminio. Se procede al cálculo con las siguientes propiedades físicas:

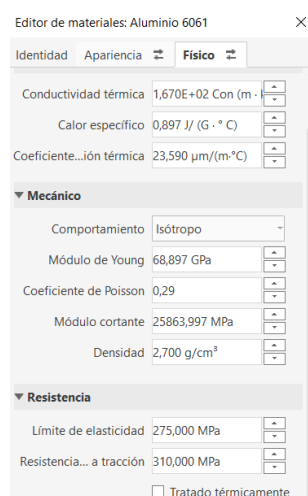


Fig 91 (Propiedades físicas del aluminio)

Como se puede observar, este material posee unas propiedades físicas inferiores a las usadas en la pieza anterior. El límite elástico es de similar magnitud a la del acero (275 MPa). Pero su resistencia a tracción es relativamente menor (310 MPa). Usamos el mismo procedimiento:

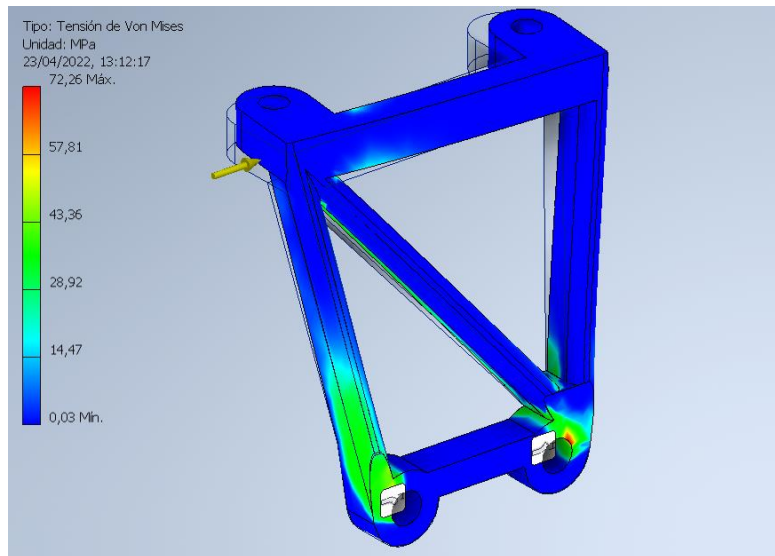


Fig 92 (Análisis Von Mises soporte freno)

El punto más crítico en lo referido a desplazamiento de la pieza se encuentra en la zona de anclaje de la pinza. Aunque no supone ningún peligro ya que a frenada máxima sufre un desplazamiento máximo de 0,2mm aproximadamente. No es un resultado que se pueda considerar crítico.

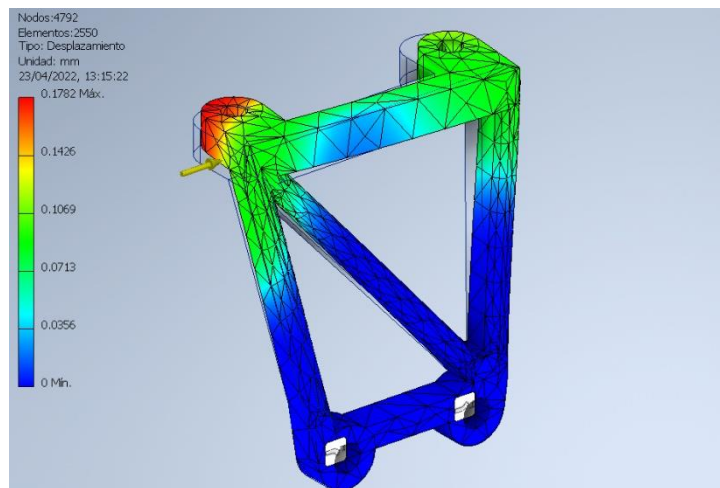


Fig 93 (Análisis desplazamientos soporte freno)

En lo que respecta al coeficiente de seguridad destacar que el mínimo se encuentra en un factor aproximado de 3,8. Muy alejado del 1 que sería el factor más ajustado que se puede alcanzar en cualquier pieza para evitar su colapso.

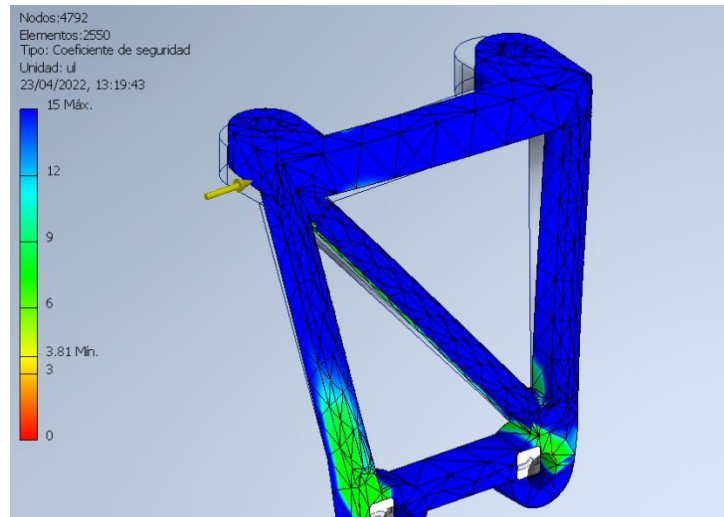


Fig 94 (Coeficiente de seguridad soporte freno)

La tabla completa de datos de este análisis se puede encontrar en el **ANEXO VII**.

Por último se analizará la pieza más comprometida del sistema deslizadera. Las orejetas laterales son las encargadas de oponerse al giro en el acto de frenada del vehículo. Para ello haremos una estimación de la fuerza recibida en dicha pieza en el momento de una frenada de emergencia. Para hacer una aproximación haremos un cálculo básico en el cual se supondrá el coeficiente de rozamiento de la calzada con un valor de 1 (aproximación desde el supuesto que las calidades de la calzada en circuito suele ser de gran calidad y agarre). La fórmula simplificada es:

$$F_{orejeta} = (P + F_{extra}) \frac{R}{r} F_{roz}$$

Siendo P la fuerza de reacción del suelo en perpendicular. F_{extra} la fuerza extra realizada por la frenada sobre el eje delantero (la cual se descontaría del eje trasero en frenada). R el radio de la rueda y r la distancia de la fuerza aplicada sobre la orejeta.

Para hallar dicha fuerza extra podemos establecer la siguiente relación:

$$h * P = b * F_{Extra}$$

$$F_{extra} = \frac{h * P}{b}$$

Siendo h la altura estimada del centro de gravedad (estimada en 450mm aproximadamente) y siendo b la distancia entre ejes (1400mm).

Haciendo dichas operaciones obtenemos que la fuerza equivalente realizada en la orejeta es aproximadamente 1000 N (una aproximada de 100 kg en masa). Aplicando las propiedades del acero escogido anteriormente:



Se obtienen los siguiente resultados:

Sobre la tensión de Von Mises se observa que en el punto crítico de tensión (130 MPa) no supera el límite elástico del material (275 MPa). Esto supone que la deformación en el material no será irreversible y no sufrirá deformación plástica.

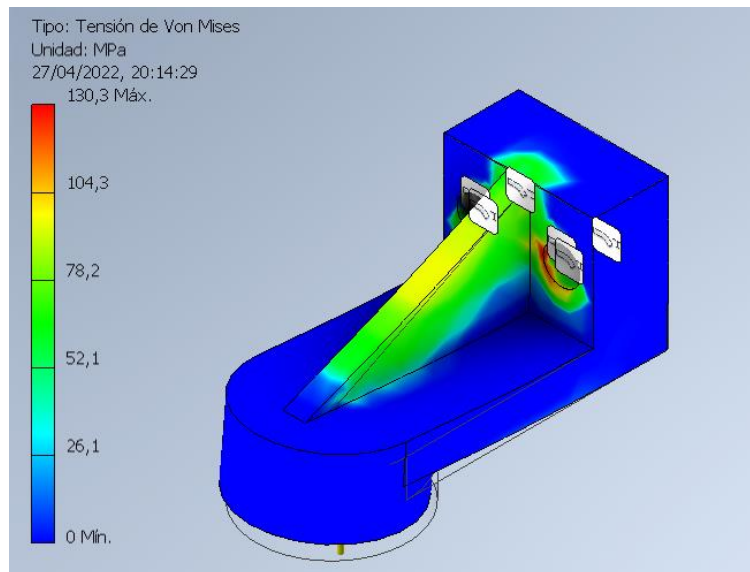


Fig 95 (Análisis Von mises orejeta lateral)

Con respecto al desplazamiento se observa que el desplazamiento máximo se produce en la parte más alejada del anclaje a la deslizadera. El resultado es aproximadamente de 0,05 mm, lo que se considera un buen resultado ya que es prácticamente despreciable.

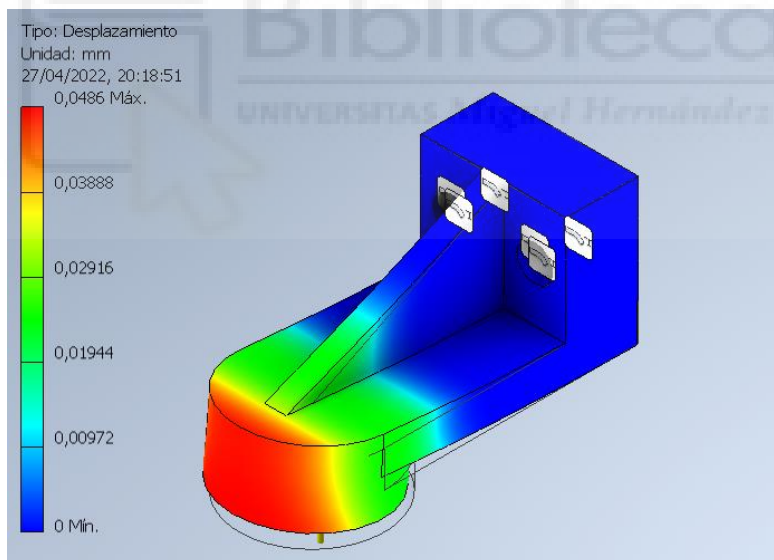


Fig 96 (Análisis desplazamiento orejeta lateral)

El coeficiente de seguridad mínimo se produce en el anclaje con los pernos a la deslizadera. Este es de una magnitud aproximada de 2, por lo que no concurrirá problemas de fiabilidad ni prestaciones.

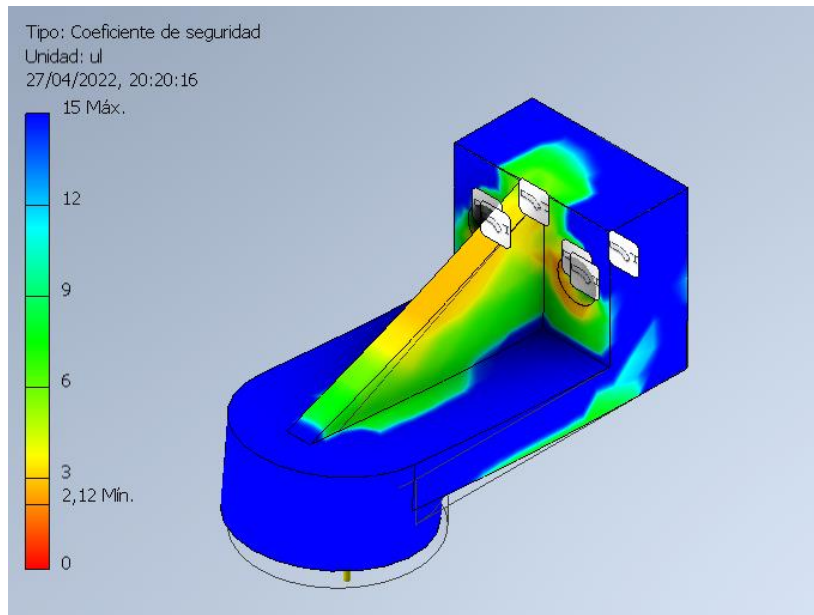


Fig 97 (Coeficiente seguridad orejeta lateral)

La tabla completa de datos de este análisis se puede encontrar en el **ANEXO VIII**.



8.2 PIVOTE DE ROTACIÓN

En este punto se analizará el pivote de rotación del eje rígido. Destacar que este sistema es el que sostiene la mayor tensión en la dirección longitudinal cuando el vehículo procede a la frenada. Por tema de desconocimiento de pesos momentáneo, calcularemos de manera que aguante la frenada de emergencia suponiendo que todo el peso se cargue sobre el eje delantero en esta circunstancia (180 kg).

En primer lugar analizamos el anclaje al suelo. Para la primera prueba seleccionamos como material aluminio mecanizado por temas de peso frente al acero escogido anteriormente. Mediante el módulo de materiales de autodesk inventor obtenemos las siguientes propiedades físicas y mecánicas propias del material asignado:

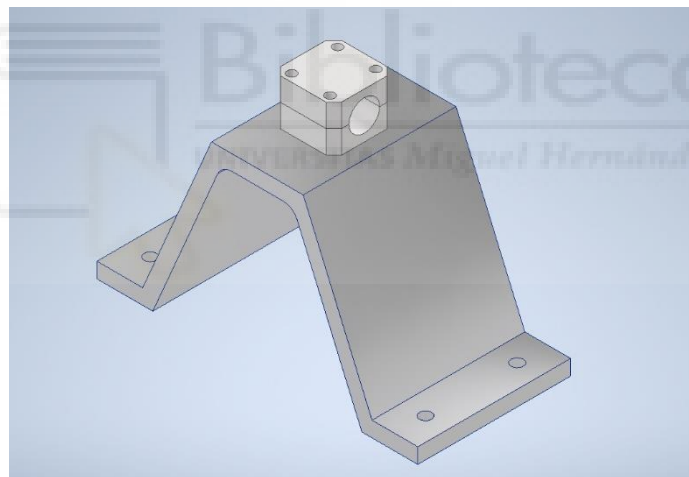


Fig 98 (Pivote rotación)

Aplicando una fuerza equivalente longitudinal de 1800N obtenemos los siguientes resultados:

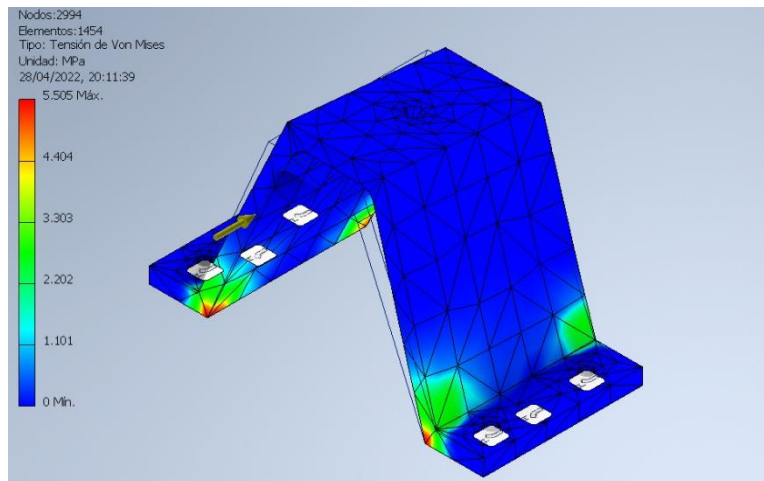


Fig 99 (Análisis Von Mises soporte giratorio)

Destacado es que, con respecto a la tensión de Von Mises, la pieza cumple con solvencia la exigencia del esfuerzo. Teniendo la tensión máxima en un rango de 5,5 MPa, muy alejado de límite elástico que provocara una deformación irreversible del material.

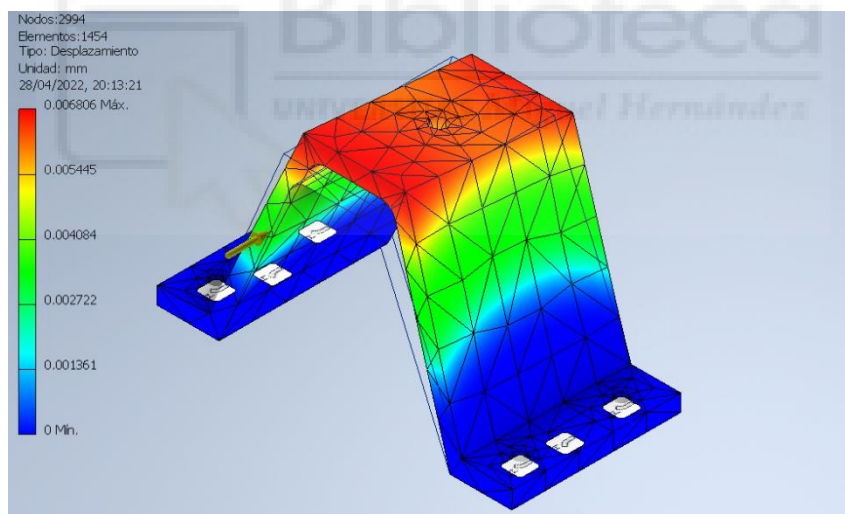


Fig 100 (Análisis desplazamientos soporte giratorio)

Con respecto al desplazamiento máximo, se puede observar que el máximo valor se produce en la parte superior, la más alejada del anclaje. Su valor no llega a la milésima de milímetro, con lo que se puede afirmar que la deformación provocada por esta fuerza es prácticamente imperceptible y despreciable.

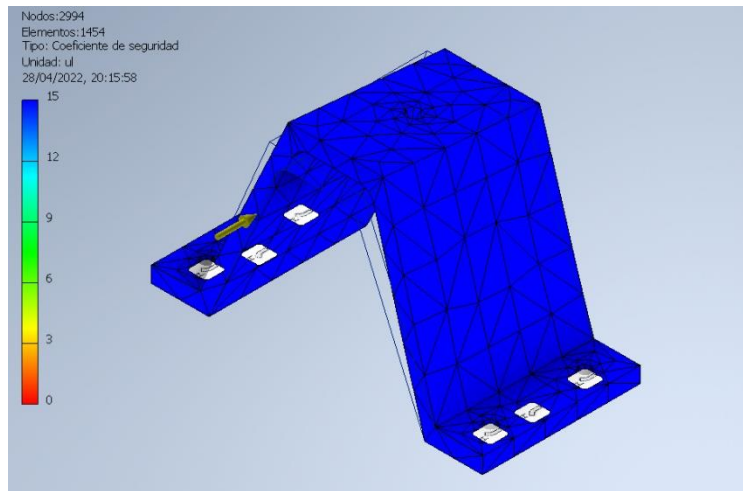


Fig 101 (Análisis desplazamientos soporte giratorio)

Algo similar ocurre con respecto al coeficiente de seguridad. El rango del valor mínimo es de 3 en su parte más comprometida. Esto confirma que la pieza proporciona una resistencia y prestaciones más que suficientes para su cometido.

Para revisar en profundidad la tabla de datos revisar **ANEXO IX**.

Con respecto a la pieza que ejerce el movimiento de rotación, con la asignación de material igual al anclajes obtenemos:

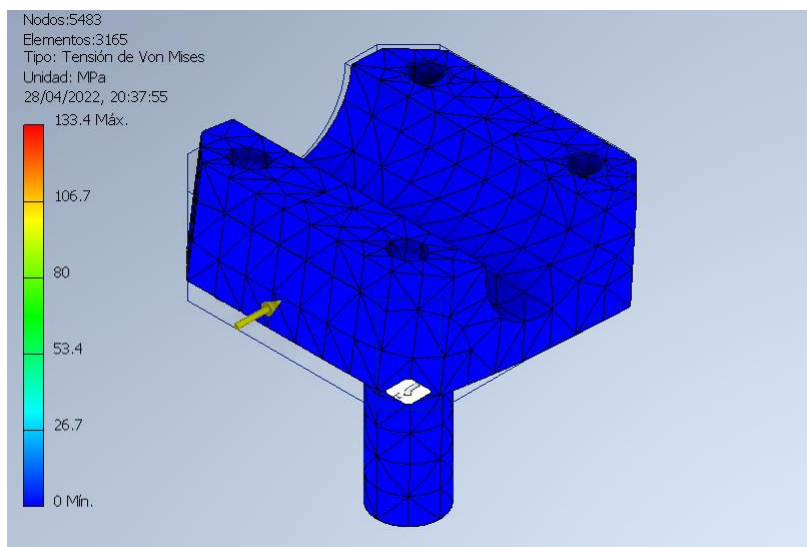


Fig 102 (Análisis Von Mises Pivote)

Aplicamos la misma carga longitudinal que el anclaje (1800 N), suponiendo que en una frenada de emergencia toda la carga del vehículo se apoya en el eje delantero.

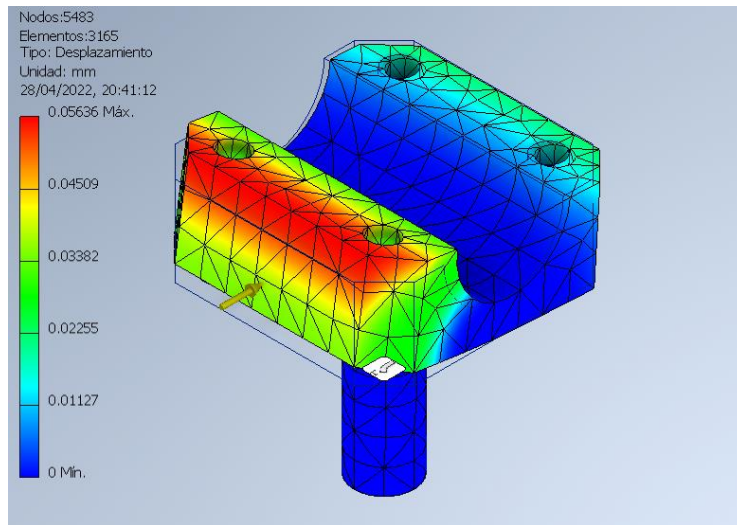


Fig 103 (Análisis coeficiente seguridad pivote)



Con respecto a la tensión de Von Mises obtenemos un valor máximo de 133 MPa producido por la fuerza cortante en el vástago de anclaje la cual no supera el límite elástico del aluminio. Esto se traduce a que la pieza en esa zona no entra en el rango de deformación plástica que hace irreversible dicha deformación.

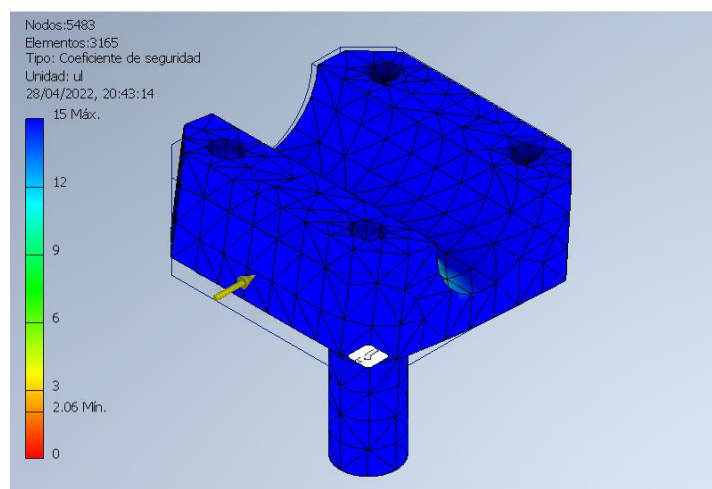


Fig 104 (Análisis desplazamientos pivote)

El desplazamiento provocado por la carga tampoco ofrece mayor inconveniente, ya que no supera un valor máximo de 0,06 mm. Se puede considerar casi despreciable dicha deformación creada por el desplazamiento.

Con respecto al coeficiente de seguridad se puede destacar que es el dato más comprometido obtenido en el análisis. Pese a ello, obtenemos como valor mínimo de este coeficiente un aproximado de 2. No supone problema alguno sobre las prestaciones y rendimiento frente a esfuerzo máximo de dicha pieza.

Se pueden consultar en profundidad los detalles en **ANEXO X**.

En conclusión, el análisis se puede considerar fructífero ya que el mecanismo en sus elementos más comprometidos y donde iban a efectuarse la mayoría de esfuerzos ha resultado muy satisfactorio. Los demás componentes No serán analizados ya que los esfuerzos sobre ellos son de una magnitud muy pequeña con respecto a los anteriores.

Lo que significa que no supondrá un peligro para las prestaciones y fiabilidad siempre y cuando su creación y montaje sea el adecuado.

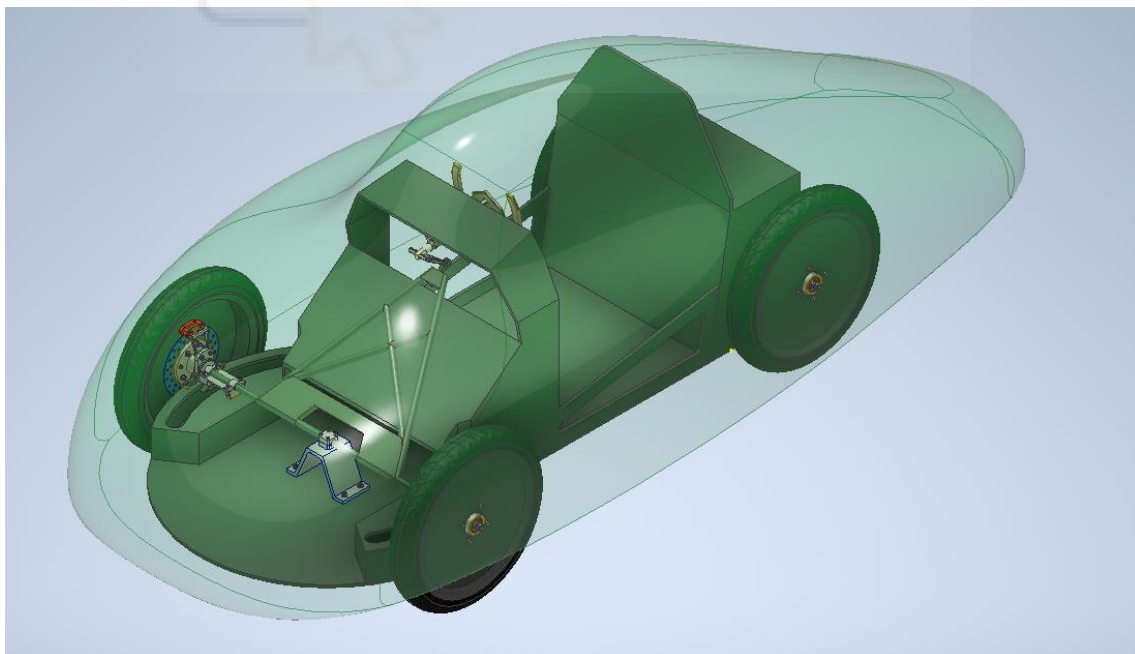
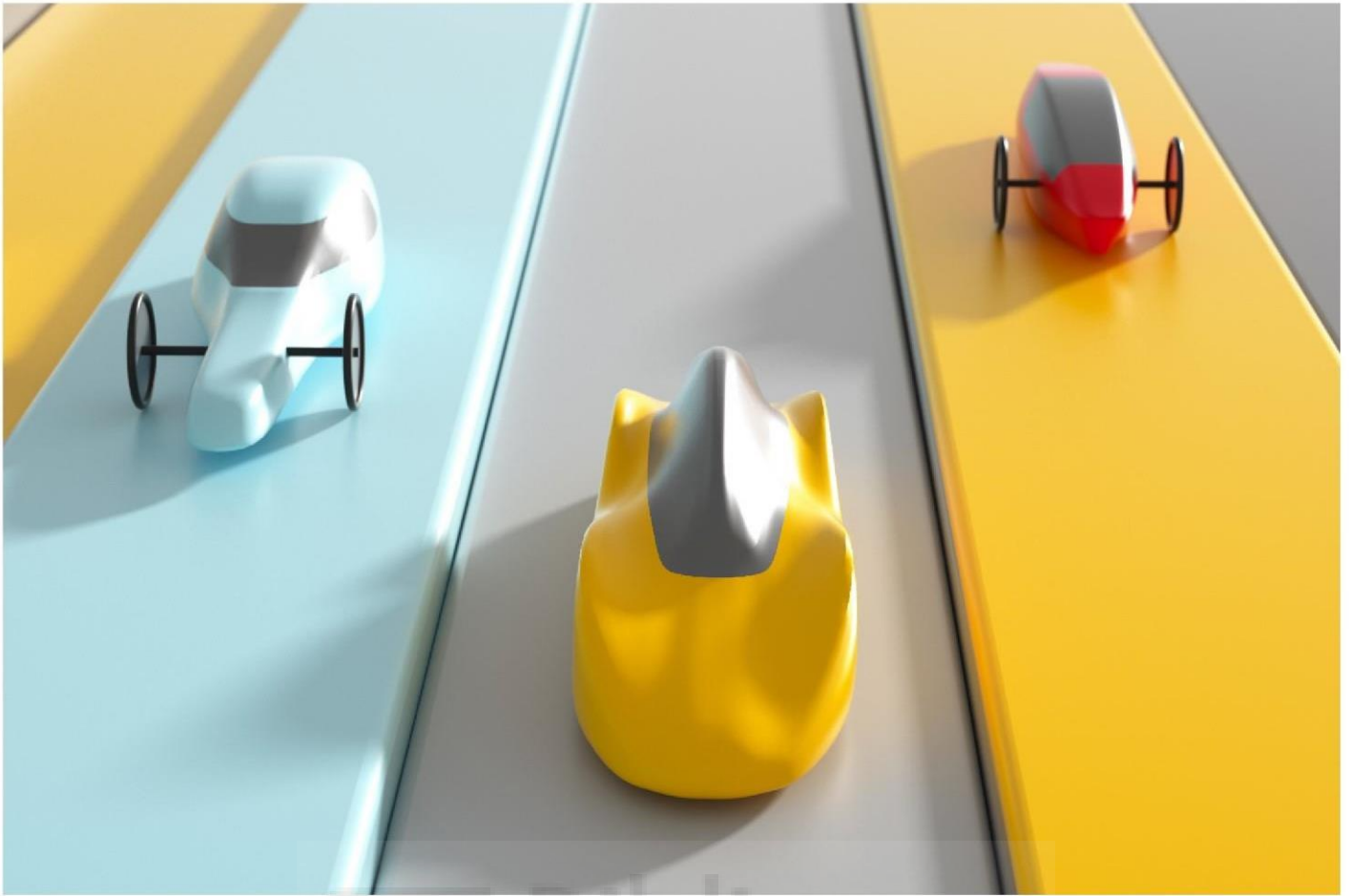


Fig 105 (Montaje completo de dirección y primera idea de carrocería)

9. ANEXOS



**ANEXO I:
REGLAMENTO DE
COMPETICIÓN
SHELL ECO
MARATHON
2022**



SHELL ECO-MARATHON

2022 OFFICIAL RULES

CHAPTER 1



Dear Shell Eco-marathon Participants,



2021 was another challenging year for everyone on a global scale, and at Shell Eco-marathon, this was no exception. With the cancellation of live events in 2020 and 2021 due to the COVID-19 pandemic, we faced one of the biggest challenges in our 35-year history. And yet together we drew on our collective spirit of collaboration, innovation, and empathy to face this challenge together and successfully transitioned to a virtual programme resulting in some inspirational stories and great achievements over several odds. We were proud to provide a platform for everyone

to stay connected to Shell Eco-marathon, with the chance to grow and learn despite not being able to get on-track.

Looking ahead, Shell Eco-marathon in 2022 is set to be a season like no other with two significant components – where virtual ideas meet physical competitions to create real-world impact! We’re planning to reintroduce our track events where it is safe to do so; combined with our now established virtual programme, which will include some exciting new challenges, see the return of digital learning sessions with industry experts and so much more, meaning this season promises to offer you more opportunities to test your STEM skills than ever before!

The heritage of Shell Eco-marathon is that it is first and foremost a track event, and we know that there’s nothing quite like designing and building your own ultra-energy-efficient car and then putting it to the test on-track against your fellow competitors from all over the world. In the new season we’d like to enable that feeling again with the return of physical competitions and we’re thrilled to have a platform to come together, test vehicles and celebrate.

These mini events will be smaller and more accessible; and planned to take place at dedicated racetracks across each region. The events are open to any registered student team from the relevant region, new or experienced with prizes available for each energy and vehicle category, as well as selected Off-Track Award categories; including Vehicle Design, Technical Innovation supported by Southwest Research Institute and Safety supported by DuPont.

After a successful introduction in 2021, the Virtual League returns in 2022 with even more opportunities for teams to compete against international peers and win exciting prizes! This global league is designed to recognise and reward your efforts, performance and achievements throughout the year. Teams will have the chance to earn points for each of the league component competitions. The winner of the 2022 Shell Eco-marathon Global Virtual League will be the team with the highest number of points at the end of the season.

For more information on the 2022 on-track and virtual season, the mini event locations and the individual virtual challenges be sure to visit our website – www.makethefuture.shell.

Please note that to participate in the virtual or physical competitions, teams must register for the 2022 Shell Eco-marathon season by November 10, 2021 so I encourage you to register as soon as possible!

With more exciting new ways to compete in 2022, we aim for Shell Eco-marathon to continue being a platform that inspires and challenges, with the chance to collaborate and learn throughout the new season and connects to our purpose of creating a more sustainable and lower carbon future for all.

In closing, I want to wish all of you every success in the new season. I hope you and yours are safe, happy and well, but most of all that you see the opportunities ahead of you. The future of Shell Eco-marathon is here, and I am

looking forward to the journey ahead and excited to see how you tackle this enhanced new programme and watch as it develops in the years to come!

Kind regards,

Bin Zheng

Shell Eco-marathon Global Technical Director



1. ORGANISATION

ARTICLE 0: ABOUT THE RULES

- a) The rules for Shell Eco-marathon 2022 events can be downloaded from the Shell Eco-marathon website. They comprise of:
 - i. Chapter I – the Shell Eco-marathon 2022 Official Rules (referred to as “Official Rules” in this document).
 - ii. Chapter II – rules for each of the Shell Eco-marathon on-track events. *Will be issued should the events take place.*
 - iii. Chapter III – rules of the Shell Eco-marathon World Championship Series, which is for Urban Concept cars only. *Will be issued should the competition take place.*
 - iv. Chapter IV – rules of the Autonomous Urban Concept Competition. *Will be issued should the competition take place.*
 - v. *Individual set of rules for each of the Global Virtual League component competitions.*
- b) It is the responsibility of participating Teams to read and understand the Official Rules. As some competition components this year are virtual in nature, participants should pay particular attention to guidance on the protection of your personal data (in [Article 105](#) and [Article 106](#)), and guidance on protection of your and other people’s intellectual property (in [Article 107](#) and [Article 108](#)).

To highlight rule changes and aid the understanding of frequently misunderstood rules:

- i. *Red text* indicates a change, addition, or amendment to the previous year’s Official Rules.
 - ii. *Italic text* is explanation of a rule for better understanding.
- c) Links are used throughout this document for navigation *and are indicated by underlined text*.
 - d) Tech Tips videos have been developed to explain specific rules and illustrate acceptable solutions. Links to these videos will be available from the Shell Eco-marathon participant’s webpage.
 - e) In this document functions and roles are defined as follows:
 - i. ‘Organisers’ – the specific Shell company that organises the Shell Eco-marathon event in a region stated in Chapter II, and all persons acting on its behalf.
 - ii. ‘Educational Institute’ – *the university, college, or secondary school (preparing students for higher education degrees, vocational training certificates, professional certificates or official second-level school-leaving examinations) that endorses and oversees the participation of a Shell Eco-marathon Team.*
 - iii. ‘Team’ – a group of individuals with a team name and one vehicle that has been accepted for entry to the Shell Eco-marathon competition.
 - iv. ‘Participant’ – a member of a Team.

- v. 'Team Manager' – a Participant that has been appointed on the event registration document as a single focal point for his/her Team for the Organisers.
 - vi. 'Faculty Advisor' – a professional staff member of the Educational Institute which the Team represents, **also a Participant of the Team.**
 - vii. 'Race Director' – a person appointed by the Organisers, who is responsible for managing and sanctioning all on-track activities.
 - viii. 'Track Marshal' – person appointed by the Race Director to act on his/her behalf, to ensure on-track safety and observe on-track rule compliance.
 - ix. 'Technical Director' – a person appointed by the Organisers, who is responsible for managing and ensuring the technical standards and integrity of the Shell Eco-marathon competition.
- f) Any decision by the Organisers is final, independent of whether it is explicitly identified in Chapter I or not.

ARTICLE 1: ACCEPTANCE & CONSENT

- a) Applications to enter the competition must be made via the Shell Eco-marathon registration site. The Organisers will review all applications and will select Teams based on the quality of their proposed entry and historical successes from previous Shell Eco-marathon events. The criteria for the historical successes will include achieving valid runs, completing the technical inspection, and demonstrating a readiness to compete upon arrival at the event. In addition, the Organisers reserve the right to invite Teams who represent the spirit of this competition.
- b) By the fact of their entry, Participants accept all provisions of the Official Rules and agree to abide by all decisions made by the Organisers. The Organisers reserve the right to add, modify or delete any Article of the Official Rules. In such an event, the Teams will be notified. The Organisers are solely empowered to pronounce in cases not provided for in the Official Rules.
- c) The Organisers reserve the right to modify, postpone or cancel the competition for any reason including for reasons of force majeure due to, including but not limited to, adverse or extreme weather conditions, the occurrence of a natural disaster, acts of terrorism or safety concerns. No claims for compensation will be accepted.
- d) The Participant is aware that photo, audio and video recordings will be made throughout the event and that these recordings may be used commercially for advertising or promotional purposes. **You may be recognisable in such photo, film, audio and video recordings, or in any such materials that you submit to the Organisers during and after the event. Accordingly, the Organiser will apply your voluntary consent as provided in the Film and Photography Marketing Consent form in order to use, process and share (if necessary) such materials. Please see the terms as set out in the Shell Eco-marathon Privacy Notice if you desire to withdraw your consent at any time.**

In the Virtual Programme as defined in Section 6 of the Official Rules, the Participant is aware that by participating in the competition components, they will appear in such photos and videos **if their voluntary consent is provided**.

In all other physically held on-track events, the Participant is aware that they may choose not to appear in such photos and videos by requesting so at check-in, following which they will be given an additional unique lanyard. This will be used as a visual indicator to all photographers/videographers on site to that effect.

ARTICLE 2: ENTRIES



TEAM PREPARATION

- a) Shell Eco-marathon is an academic educational programme. All Teams wishing to enter must be affiliated with an educational institution and their participation must be endorsed by it **as evidenced by an Institutional Waiver signed by a competent authority of the Educational Institute submitted at the end of Phase 1 of the Season Registration**.
- b) Educational Institutions eligible for Shell Eco-marathon participation are universities, colleges and secondary schools preparing students for higher education degrees, vocational training certificates, professional certificates or official second-level school-leaving examinations.
- c) Participants must be at least 16 years of age on the first day of the competition, however 14 and 15-year-olds may be allowed if appropriate safety and supervision plans are agreed in advance with the Organisers. **Any Team wishing to include members aged 14 and 15 should contact the Organisers prior to registration where additional information on the requirements and limitations relevant to their country can be provided.**
- d) **Participants must all be affiliated with the Educational Institute at the time of the event, either as a presently enrolled student or as a member of faculty. Each Participant, including Team Manager and Faculty Advisor, must be associated with one Team only.**
- e) A maximum of two vehicles per Educational Institute may be considered for any given Shell Eco-marathon event, **granted they are of (i) different vehicle classes and (ii) different energy categories. The vehicle classes available are Prototype and Urban Concept, as defined in [Article 25:a](#); the energy categories available are Internal Combustion Engine, Battery-Electric and Hydrogen Fuel Cell, as defined in [Article 53](#). The Organisers reserve the right to select which Teams will advance based on the acceptance criteria detailed in [Article 1:a](#).**
- f) For each entry, a Team Manager, a Driver and a Faculty Advisor must be designated. A Reserve Driver may also be designated.

- g) The Team Manager must be a student member of the Team currently enrolled at the institution. In case all Participants are legal minors **at the date of registration**, the Faculty Advisor must act as Team Manager.
- h) The Team Manager may also be a Driver or Reserve Driver for their Team's vehicle.
- i) The Team Manager is the Team's sole official liaison with the Organisers. All information will be addressed to him/her. For the purposes of the project, he/she will be responsible for the Team, must speak on behalf of the Team and must be able to understand and speak English.
- j) Both the Driver and the Reserve Driver must be at least 16 years old. The Driver and Reserve Driver must be students of the Educational Institute in question. Both must be able to speak and understand English. Additional eligibility criteria for Drivers will be detailed in the relevant section of Chapter II.
- k) **There will be one general season registration for acceptance into the Shell Eco-marathon 2022 Season. Teams interested in joining any of the virtual or on-track competitions must register at the general registration at the beginning of the season.**
- l) Each interested Team, **if accepted, can attend one Shell Eco-marathon event in its home region at the Organisers' discretion.** Attendance at another Shell Eco-marathon event outside its home region is subject to the decision of the relevant regional organising committee.
- m) Teams are permitted to select names that are appropriate to their research, their school, and Shell Eco-marathon. Names that are offensive or disrespectful to others who may be participating will not be allowed. The Organisers reserve the right to require Teams to change their name.

ARTICLE 3: TRACK ACCESS CONDITIONS

During both the practice runs and the competition, all vehicles must comply with the technical and safety rules of the event. Whenever a vehicle enters the track, the vehicle body must be in place and bear all the competition numbers, sponsor stickers and Shell logos required by the Official Rules. Organisers will supply these numbers and logos.

ARTICLE 4: IDENTIFICATION

- a) Logos, official sponsor stickers and racing numbers **will be provided by the Organisers as appropriate for each Shell Eco-marathon event.** They must be fixed to the vehicle body in accordance with the diagram provided (see Appendix 1) such that they can be clearly read during any public presentation, in promotional films and on all photographs.
- b) Under no circumstances may the Shell logos, the sponsor stickers or racing numbers be modified, either on the vehicle or on any other documentation. It is prohibited to cut the stickers supplied by the Organisers. Their dimensions are as follows:
 - i. For each side and the front of the vehicle: A Shell logo, 200 x 215 mm.
 - ii. For each side and the front of the vehicle: racing numbers, 200 x 260 mm.

- iii. For each side, on the lower part of the body: a sponsor sticker, 770 x 800 mm.
- c) A mandatory 100 mm space must be left free on all four sides of the Shell logo, and it should be placed with the base parallel to the ground (not at an angle).
- d) Any other sponsor names/logos must be smaller than the Shell logo. Each sponsor sticker must fit within a maximum area of 400 cm² (empty space included).
- e) The trademarks or logos of tobacco companies and alcoholic drinks producers are prohibited. Trademarks and logos of other energy companies and direct competitors to event sponsors require the prior written approval of the Organisers. This rule applies to all vehicles and all Participants' apparel.
- f) In the event of a breach of this rule, the Organisers reserve the right to remove any sponsor logos.
- g) All vehicles are subject to the Organisers' approval concerning these provisions.

ARTICLE 5: COMPLIANCE

- a) Only vehicles that comply with the present Official Rules can participate. No vehicle will be allowed on the track for practice or competition until the Organisers have approved it. The decisions of the Organisers are final in all matters concerning the compliance of vehicle design and construction with the Official Rules.
- b) The Organisers reserve the right to rescind vehicle approval upon further or more detailed evaluation. The Organisers must be notified of any modifications to the vehicle after inspection. Non-compliance with this rule may lead to vehicle disqualification.
- c) Vehicles complying with all safety rules but not all technical rules will not be allowed to compete. However, they may be allowed on the track for practice or demonstration at the discretion of the Technical Director.

ARTICLE 6: PROTESTS

The Team Manager is the only person authorised to lodge protests. Protests must be brought to the attention of the Technical Director via the results desk. Protests must be lodged within the following times: a) Vehicles: before track closure on the current day.

- b) Team and Driver behaviour: within 30 minutes following the end of the attempt.
- c) Results: within 1 hour after the result of an attempt has been posted.

ARTICLE 7: DISPUTES

In the event of any disputes, all decisions made by the Race Director are binding and final.

ARTICLE 8: PENALTIES

- a) Non-compliance with the driving rules or safety rules will result in the penalties as described in [Article 8:d](#)). Notwithstanding this, the Organisers reserve the right to make decisions on a case-by-case basis depending on the severity of the breach.

- b) The Organisers may exclude, disqualify or penalise any Participant who has cheated, gained an unfair advantage due to any breach of the Official Rules, hindrance of other Participants, departure from the normal course, or any act or omission capable of misrepresenting performance, especially regarding energy consumption or method of propulsion.
- c) During the competition, the Driver or Team Manager must report to the Organisers any movement made or attempted by means other than the vehicle's own propulsion system. In such an event, the attempt in question will be invalid. If this type of incident is not reported, all the Team's attempts will be invalidated.
- d) The following general penalties apply:
 - 1st infraction: Formal warning.
 - 2nd infraction: Best overall attempt invalidated at the end of the competition.
 - 3rd infraction: Immediate Team disqualification.

2. SAFETY

ARTICLE 9: SAFETY RULES

- a) As with any motorsport activity there should be an understanding that certain inherent risks will be present. Recognising and controlling these risks is vital for the well-being of people and local surroundings. Safety is an essential consideration for the Organisers. These Rules are to protect all individuals and surrounding areas and are in no way intended to curtail the spirit of the competition. Any activity deemed unsafe or outside of the spirit of the event will be met with appropriate action by the Organisers.
- b) Therefore, compliance with safe driving rules, as well as any instructions given by Track Marshals or the Organisers is mandatory for everyone. All Participants must comply with the safety measures and must notify Organisers about any anomalies or incidents. In case of dangerous conditions, leave the area immediately. During the event, the paddock area will be monitored by the Organisers to assist Teams to comply with safe practices.
- c) The Race Director is responsible for and has the final authority in determining the safe conditions for track operations regarding weather.
- d) Non-compliance with any of these Rules may lead to disqualification from the competition at the sole and absolute discretion of the Organisers.
- e) Electrical safety in the paddocks is an especially important topic in Shell Eco-marathon events. Teams must read and comply with the safety concerns in [Article 24](#), [Article 57](#), and their event specific Chapter II Rules.

2A – DRIVING RULES

ARTICLE 10: DRIVING KNOWLEDGE AND TEST

- a) Only the registered Driver and the Reserve Driver will be authorised to drive the vehicle.

- b) Drivers may be questioned about their knowledge of the driving rules during the inspection. The Organisers reserve the right to deny track access to Drivers with insufficient knowledge of the Rules.
- c) Driving on-track: Drivers must use smooth, safe driving techniques for example thinking ahead, avoiding sudden directional changes, and being fully aware of vehicles around them.
- d) Drivers must have a minimum of two hours of driving experience with their vehicle. Drivers will be asked to **evidence** their skill level:
 1. Do you have prior experience driving in a Shell Eco-marathon competition?
 2. Do you have prior experience driving in a similar mileage competition?
 3. Do you have a minimum of 2 hours driving experience in your Team vehicle?
 4. Have both drivers driven the current vehicle?

Drivers may be required, at the discretion of the Technical Director, to verify their skill level on a test track as part of passing Technical Inspection.

ARTICLE 11: DRIVING UNDER THE INFLUENCE OF ALCOHOL/ILLEGAL SUBSTANCES

- a) Driving under the influence of alcohol or illegal substances is forbidden. This applies to all Drivers, Reserve Drivers, and Participants.
- b) Procedures for alcohol or substance testing are detailed in Chapter II.
- c) Any breach will be penalised in line with Article 8 and the following additional penalties:
 - i. Any alcohol or substance-related breach of the rules will be treated at least as a '2nd infraction' of the Team, even if no prior violation has occurred.
 - ii. In addition, the affected Driver is immediately banned from track access if he/she is under the influence. A Reserve Driver may substitute the Driver if he/she is eligible to drive.
 - iii. Any second alcohol and/or substance-related infraction will lead to the immediate disqualification of the entire Team.

ARTICLE 12: BRIEFING

Attendance of the daily Drivers' briefing is mandatory for the Team Manager and all registered Drivers and Reserve Drivers every day. Failure in attending these briefings by the Team Managers and Drivers will disqualify the Team from practicing and/or competing that day.

ARTICLE 13: ACCESS TO THE TRACK

- a) Vehicles must pass a safety inspection prior to accessing the track for practice runs. A safety sticker will be clearly affixed once the vehicle has passed the inspection.
- b) For practice runs on both the test track and the competition track, only vehicles with a safety sticker will be allowed on the track.

- c) For the competition, only vehicles with safety and technical inspection stickers will be allowed to compete.
- d) The Organisers will allow the opportunity for Team Managers and Drivers to survey the track before any vehicles are allowed on the track. For further details please refer to Chapter II.
- e) After pre-start measurements have been completed, Teams must be ready to start their attempt within two minutes or return to the paddock.

ARTICLE 14: PUSHING THE VEHICLE

At no time on the racetrack are drivers allowed to push their vehicle or have it pushed, including to start the run or to cross the finish line.

ARTICLE 15: RACE DIRECTION

It is forbidden to drive in reverse gear or to drive against the race direction.

ARTICLE 16: RADIO COMMUNICATION

The use of hand-held communications is forbidden in the vehicle. However, the use of a “hands-free” kit is allowed if both hands of the driver remain on the steering system.

ARTICLE 17: OVERTAKING

- a) Drivers are required to give clear passage for other vehicles wishing to overtake.
- b) Drivers in overtaking vehicles must sound their horn and pass with caution. The Driver of the overtaking vehicle is responsible for the safety of the manoeuvre.
- c) Drivers of the vehicles being overtaken must use their mirrors and must not change course suddenly.
- d) On the track, overtaking is authorised on both the right and the left, provided the above-mentioned safety rules are followed.

ARTICLE 18: BREAKDOWNS AND OTHER INCIDENTS

- a) Intentional stopping on the track is forbidden unless it is required by the competition, e.g. for Urban Concept vehicles, or is needed to prevent a safety incident.
- b) The Driver is allowed 30 seconds to attempt to re-start the vehicle from within its driving position.
- c) If a vehicle breaks down or is involved in a minor disabling accident on the track, the Driver must immediately make every attempt to drive the vehicle to the side of the track and wait in the vehicle for the Track Marshals to arrive.
- d) In an emergency, the Driver must get out of the car and wait in a safe place off the track for the Track Marshals to arrive and recover him/her and the vehicle.
- e) It is forbidden to carry out repairs on the track. In the event of a flat tyre, even when near the starting line, a new start will not be granted for the attempt in question.

ARTICLE 19: OFF-TRACK VEHICLE MOVEMENTS

- a) All vehicles must be parked inside the designated paddock area or directly in front of it. When off the track, vehicles must be moved without the use of the engine. They must be pushed or pulled by an accompanying Team Member wearing gloves. This also applies to the pit lane and the paddock area. Test-driving in the paddock area is forbidden.
- b) Any breaches and any unsafe or unfair behaviour brought to the attention of the Organisers could result in a penalty.

2B – DRIVER AND EQUIPMENT

ARTICLE 20: DRIVER WEIGHT

- a) The minimum Driver Weight is:
 - Prototype vehicles – 50.0 kg
 - Urban Concept vehicles – 70.0 kg
- b) The Driver Weight is defined as the weight of the person driving the vehicle including full driving gear and communication devices. If the Driver Weight does not meet the minimum weight requirement ballast needs to be fitted to the vehicle. This ballast must be provided by the Team, in form of weightlifting discs or rectangular metal plates. No other form of ballast is permitted. The ballast must be effectively secured to the vehicle to ensure Driver safety in the event of collision or roll-over. For Urban Concept vehicles the ballast must be outside the driver compartment. A seal will be installed around the ballast by a technical inspector and must remain in place during the event. If the seal has been tampered with or removed the vehicle will no longer be valid to compete.
- c) If a Team has two drivers and one or both drivers are underweight, the ballast weight will be based on the lightest driver.
- d) Drivers (in full driving gear, including communication devices) and their ballast may be weighed before or after each attempt. A weight loss of up to 1 kg during an attempt will be tolerated.

ARTICLE 21: HELMETS

- a) For practice and competition, Drivers must wear full-face or three-quarter helmets suitable for motorsport activities. Helmet certification labels must be clearly readable. Helmets worn by all Drivers will be subject to inspection. Helmets should not have any indentations or cracks and should be in proper working condition as intended by the helmet manufacturer.
- b) All helmets must be affixed with a face shield (or visor). The face shield (or visor) must cover from the top of the face down to below the driver's nose. Tinted face shields or sunglasses to be worn under the face shield are permitted. The helmets must correctly fit the Driver and be secured by a chin strap. Visors should be free from major scratches and have clear visibility.

ARTICLE 22: DRIVER CLOTHING

- a) All Drivers must wear a one-piece racing suit as the outermost layer of clothing, and the racing suit must be classified as Flame Retardant Clothing (FRC) according to a recognised standard. Drivers are not allowed to wear synthetic clothing underneath the race suit because synthetic material may melt if exposed to flames.

Cotton shirt and underwear are recommended.

- b) Socks (made from cotton or FRC material) and shoes are required.
- c) Fire retardant gloves are required and must completely cover all fingers.
- d) If Drivers wear balaclavas, they are required to be made from FRC material.
- e) No bare skin should be visible when the Driver is wearing the racing suit, gloves, socks, shoes and helmet.

ARTICLE 23: DRIVER COMFORT

Please note that in the event of hot weather conditions, high temperatures may affect Driver comfort and potentially cause heat stress.

- a) It is recommended to properly ventilate the inside of the vehicle to provide cooling to the Driver.
- b) It is recommended to provide sufficient drinking liquids to the driver for the duration of an attempt. If fluid containers are provided to the driver(s), these containers must be hands-free.
Camel-back style or bottles secured inside the driver's compartment with flexible feed straw are recommended.
- c) It is recommended to equip the vehicle with an effective shield from the sun.
- d) For driver comfort, Teams can install fans or air-cooling type systems that are not included in the electrical measurement of the vehicle. Any fans or air-cooling systems must be self-powered by internal batteries.

2C – GENERAL SAFETY

ARTICLE 24: EQUIPMENT AND MATERIALS

Teams are required to provide and use at the event:

- a) Leather, canvas or other cut resistant gloves for general work, including movement of vehicle
- b) Chemical resistant gloves for fuel or motor oil handling
- c) Safety glasses for all Participants
- d) Hearing protection for all Participants
- e) Duct tape to secure cords or cables lying on the pit floor
- f) Lift stands or appropriate raised platform for vehicle tuning and repairs

- g) Tools and materials
- h) Effective equipment suitable to mitigate and/or control Lithium-based battery fires must be used during battery charging. The equipment must prevent or contain the spread of fire or battery even during charging. Equipment that may be used includes:
 - i. A battery charging bag that is designed specifically for containment of a Lithium battery fire, or ii. A fireproof blanket that can be placed over AND under the lithium battery being charged. The blanket must be big enough to fully cover and contain any potential battery fire.
- i) Vehicle Crates and Transportation

TECH TIPS SHIPPING

- i. Participants are required to seek early guidance regarding shipment of any Dangerous Goods material from a commercial freight company to obtain the latest shipping legislation.

Dangerous Goods include, but are not limited to flammable liquids, batteries, and pressurized containers (e.g. fire extinguishers).

Commercial transportation regulations have increased significantly in recent years. Teams need to understand the ramifications of non-compliance. Individual Teams are responsible for commercial shipments.

Shipments made by air freight are the most stringent compared to road freight.
 - ii. Dangerous Goods shipping and packing information **will be provided in the Chapter II rules for each on-track event.**
- j) Electrical safety
- i. All electrical equipment used must be properly fused.
 - ii. Electrical cables must be in good condition and appropriate for the equipment it is intended for. iii. Teams are only allowed to use a single multi-plug strip with internal overcurrent protection.

2D – ATTENTION

Review all sections of the Official Rules as they contain further safety matters specific to each topic.

3. VEHICLE DESIGN

TECH TIPS VEHICLE DESIGN

3A – GENERAL

ARTICLE 25: VEHICLE DESIGN

- a) During vehicle design, construction and competition planning, participating Teams must pay attention to all aspects of safety, including the safety of the driver, participants, volunteers and spectators.
 - i. Prototype vehicles must have three or four running wheels that are in constant contact with the road.
 - ii. Prototype vehicles must have a minimum crumple zone of 100 mm between the front of the vehicle body and the driver's feet.
 - iii. Urban Concept vehicles must have exactly four wheels that are in constant contact with the road.
- b) Aerodynamic appendages, which adjust or are prone to changing shape due to wind, are not allowed.
- c) Vehicle bodies must not include any external appendages that might be dangerous to participants; this includes pointed parts of the vehicle body. Sharp points must have a radius of 50 mm or greater or be covered with foam or a deformable material.
- d) Vehicle body panels and windows must be rigid and may not change shape due to wind.
- e) The vehicle interior must not contain any objects that might injure the Driver in the event of a collision.

Windows must not shatter into sharp shards. Protective film covering the windows is allowed but must not distort the driver's visibility.
- f) The energy compartment (engine/motor/transmission/battery, etc.) should be easy to access for a quick inspection.
- g) All parts of the drive train, including fuel tank, hydrogen system components, etc. must be within the confines of the body cover.
- h) All objects in the vehicle must be securely mounted. Bungee cords or other elastic materials are not permitted for securing heavy objects.
- i) All vehicles must have a solid floor and frame that prevent any part of the driver's body from contacting the ground.
- j) All vehicles must be fully covered. Open top vehicles are not allowed. Vehicles that look like bicycles, tricycles or wheelchairs are not acceptable.
- k) The Organisers will provide all Urban Concept vehicles with a telemetry System and require them to install it in their vehicle for competition monitoring and result calculation (see Section 5).
- l) The use of asbestos and asbestos-containing materials is forbidden.

ARTICLE 26: CHASSIS/MONOCOQUE SOLIDITY

- a) Teams must ensure that the vehicle chassis or monocoque will safely protect the driver's body, including crumple space in the event of a front, side, or rollover collision.

A monocoque is a construction that supports structural load by using an object's external skin as opposed to using a frame.

- b) The vehicle chassis must be equipped with an effective roll bar that extends 50 mm around the driver's helmet when seated in normal driving position with the safety belts fastened.

If this position impairs the driver visibility it will be deemed that the roll bar is not adequate. The effectiveness of the roll bar and driver's visibility will be validated simultaneously, i.e. the driver must not be in such position that he or she must raise their head or torso above the roll bar to pass the visibility test.



ROLL BAR & SAFETY BELTS

- c) The roll bar must extend in width beyond the driver's shoulders when seated in normal driving position with the safety belts fastened.

Teams may use a tubular or panel roll bar. If a tubular roll bar is used, it must be metal. A panel roll bar is the rigid partition separating the cockpit from the energy compartment, and it must be integrated into the vehicle chassis or monocoque.

- d) The roll bar must be able to withstand a static load of 700 N applied in a vertical, horizontal, and/or perpendicular direction, without deforming in any direction.
- e) If the vehicle must be lifted at a specific place on its body, it should be clearly marked with a rectangular box stating, "LIFT HERE".

ARTICLE 27: PROPULSION AND ENERGY STORAGE SYSTEM ISOLATION

- a) A rigid Bulkhead must safely isolate and seal the vehicle's propulsion and energy storage systems from the driver's compartment.

A bulkhead is an upright partition separating the driver's compartment from the energy compartment. This means engines, fuel cells, fuel tanks, batteries (propulsion or accessory), hydrogen cylinders, supercapacitors, etc. must be placed outside the driver's compartment behind the bulkhead. The purpose of this bulkhead is that in the event of a fuel leak, fire or battery release incident, it prevents liquids and/or flames from reaching the driver. Avoid having any gaps or holes between the body and the bulkhead. It is recommended to seal gaps with materials such as metal/aluminium sheeting or aluminium tape.

- b) The bulkhead must be able to protect the driver from an open flame in the energy compartment.
- c) The bulkhead must prevent manual access to the energy compartment by the Driver.

- d) If holes are made in the bulkhead to pass through wires or cables it is essential that the wires and cables are protected by a grommet or similar protective material to prevent chafing or damage. All gaps and holes must be filled.

ARTICLE 28: VISIBILITY

- a) The Driver must have access to a direct arc of visibility ahead and to 90° on each side of the longitudinal axis of the vehicle. The Driver's field of vision must be achieved without aid of any optical or electronic devices. Movement of the Driver's head within the confines of the vehicle body to achieve a complete arc of vision is allowed, but the driver's helmet must always be 50 mm below the roll bar. The side windows tinting must be light enough to allow the driver to be seen from outside the vehicle.
- b) The vehicle must be equipped with a rear-view mirror on each side of the vehicle, each with a minimum surface area of 2500 mm² (e.g. 50 mm x 50 mm). An electronic device may not replace a rear-view mirror.
- c) For Urban Concept vehicles wet weather visibility is also mandatory (see [Article 52](#)).

ARTICLE 29: SAFETY BELTS



ROLL BAR & SAFETY BELTS

- a) The Driver's seat must be fitted with an effective safety harness with at least five mounting points to maintain the Driver securely in his/her seat. The five independent belts must be firmly attached to the vehicle's main structure and be fitted into a single buckle, specifically designed for this purpose.
- b) The safety harness must prevent any upward or forward motion of the Driver's torso. Any slack in the harness must be adjusted by using the seat belt length adjuster. The adjuster must be located as close as possible to the connection point. The crotch strap mounting point must be underneath the body, and the topmost straps should be mounted 0° to 10° below the top of the Driver's shoulder.
- c) The safety harness must always be worn tight and fastened to prevent the Driver from having free movement when the vehicle is in motion.
- d) Each safety harness mounting point must be able to withstand a 200 N force in any direction.
- e) The Urban Concept vehicle safety harness must be specifically manufactured for motorsport use (e.g. certified or compliant with FIA standards).

ARTICLE 30: VEHICLE ACCESS

- a) It is imperative for Drivers, fully harnessed, to be able to vacate their vehicles at any time without assistance in less than 10 seconds.
- b) Prototype vehicles must be equipped with a sufficiently large opening for the cockpit. The driving position must be designed so that emergency services can easily extract the Driver from his/her vehicle, if necessary.

- c) The driver compartment must have a single opening mechanism per door, which must be easily and intuitively operable from both inside and outside the vehicle. The method of opening from the outside must be clearly marked by a red arrow and must not require any tools.
- d) It is forbidden to use adhesive tape to close the Driver's opening from the outside.

ARTICLE 31: HORN

- a) Each vehicle must be equipped with an electrically powered horn typically used in current automobiles. Bike or cycling horns are no longer permitted.
- b) The horn must be mounted at the front of the vehicle without obstruction.
- c) The horn must emit sound greater than 85 dBA when measured 4 meters in front of the operating vehicle. The horn must produce a continuous single tone sound when activated -- chirping or siren-like tones are not permitted.
- d) The horn must be powered by the vehicle battery. However, the power consumed by the horn does not need to be measured by the Joulemeter (See [Article 56:d\)v](#)).

ARTICLE 32: NOT USED

ARTICLE 33: DRIVER POSITION

For safety reasons, the head-first driving position is prohibited.

ARTICLE 34: CLUTCH AND TRANSMISSION

- a) All vehicle propulsion must be achieved only through the friction between the wheels and the road.
- b) All vehicles with internal combustion engines must be equipped with a clutch system.
- c) For centrifugal/automatic clutches the starter motor speed must always be below the engagement speed of the clutch.
- d) Only Urban Concept ICE vehicles are required to have idling capabilities. This means the vehicle must be able to remain stationary while the engine is running.
- e) For manual clutches the starter motor must not be operable with the clutch engaged. An interlock is required to facilitate this functionality.
- f) Please refer to [Article 64:b](#)) regarding starter motor requirements.
- g) Guards for transmission chains and/or belts are mandatory.

This is required to protect driver or technician when working on the car in the event of the chain or belt breaking. It must be made of metal or composite material rigid enough to withstand a break.

ARTICLE 35: EXHAUST SYSTEM

- a) The exhaust gases must be evacuated outside the vehicle body.
- b) Exhaust pipes must not extend beyond the rear or the side of the vehicle body.

- c) Exhaust pipes must be solid with no signs of fatigue or leaks.
- d) Exhaust pipes must be appropriate for high temperatures.

ARTICLE 36: ENVIRONMENTAL CONSIDERATIONS

All vehicles are expected to comply with reasonable environmental conditions including smoke, odour, and sound level emitted.

ARTICLE 37: EMERGENCY SHUT-DOWN



EMERGENCY SHUTDOWN

- a) The purpose of the emergency shutdown system is to disable the propulsion system of the vehicle. Different types of propulsion systems require different measures to accomplish this.
- b) Spark ignition engines (gasoline, ethanol) will require the emergency shutdown mechanism to shut down the ignition. It is not necessary to isolate the accessory battery.
- c) Compression ignition engines (diesel) will require the emergency shutdown mechanism to shut off the fuel or air flow. It is not necessary to isolate the accessory battery.
- d) For Battery Electric vehicles the emergency shutdown mechanism must provide a physical isolation of the propulsion battery from the vehicle electrical system. The use of a power controller or other logic systems to drive an isolation device is not permitted. If relays are used, the relays must be a normally open contact type.

Care should be taken to ensure that the relay coil power is also removed when the relay coil is open.

This may be achieved by using a latching circuit.

- e) For Hydrogen vehicles see [Article 65:e](#)].
- f) There must be both an internal and an external shutdown mechanism.
 - i. The internal emergency shutdown mechanism is for driver operation and may be designed in any effective way.
 - ii. The external emergency shutdown mechanism must be at the rear of the vehicle and permanently installed on a non-detachable part of the bodywork.
 - iii. A standard sticker (Blue triangle with red electrical arc) provided by the Organisers must be positioned on the vehicle body to indicate clearly the exterior position of the emergency shutdown actuator.
- g) The external emergency shutdown mechanism must be achieved by means of a latching red push button, which can only be re-activated by rotating it. Push/pull levers are not accepted.
- h) In addition to the above devices, all vehicles must be equipped with a “dead man’s safety device” or sometimes referred to as “operator presence control.” The purpose for this device is to ensure that in case the driver becomes incapacitated the vehicle’s propulsion power is automatically disengaged (returns to an idle condition). This device may consist

of a spring-loaded hand operated accelerator or foot pedal lever. An electric dead man switch is permissible if the switch is located on the steering wheel. If an electric dead-man switch is used the driver must directly (for example by thumb or index finger) engage the switch continuously while driving.

- i. This device is a separate switch from the required “emergency shut-down” mechanisms identified in Article 37:f).
- ii. If an ICE Prototype vehicle is designed with a WOT (wide open throttle) operation of the dead-man switch must switch off the ignition system.

ARTICLE 38: ADDITIONAL INSPECTIONS

- a) After passing technical inspection, any alternation must be re-approved by the Organisers.
- b) After any significant incident to the vehicle, it must be re-inspected.
- c) At any time, the Organisers may perform unannounced inspections on the vehicles.

3B – PROTOTYPE CLASS

ARTICLE 39: DIMENSIONS

- a) The vehicle maximum height must be less than 1000 mm.
- b) The vehicle track width must be at least 500 mm, measured between the midpoints where the tyres of the outermost wheels touch the ground.
- c) The ratio of height divided by track width must be less than 1.25.
- d) The vehicle wheelbase must be at least 1000 mm.
- e) The maximum total vehicle width must not exceed 1300 mm.
- f) The maximum total length must not exceed 3500 mm.
- g) The maximum vehicle weight, without the Driver is 140 kg.
- h) None of the body dimensions above must be achieved by design singularities such as ‘stuck-on’ appendages or cut-outs.

ARTICLE 40: NOT USED

ARTICLE 41: TYRES, WHEELS, AXLES AND WHEEL HUBS

- a) All types of tyres and wheels are allowed.
- b) Any type of wheel rim may be used. Rims must be compatible with the dimensions of the selected tyres to satisfy safety standards.

Bicycle wheels are not generally designed to support substantial lateral cornering forces, such as may be found in Shell Eco-marathon vehicles at certain speeds.

The wheel axles must be designed for cantilever loads (like in wheelchairs) rather than for load distributed equally on both sides (like in bicycles).

- c) Wheels located inside the vehicle body must be isolated from the Driver by a bulkhead and must not touch the chassis or body.
- d) Any handling or manipulation of wheels by the Driver is forbidden from the moment the vehicle is at the starting line until it crosses the finish line.
- e) All installations must be carried out in a way that there is no likelihood the wheels will touch other parts of the vehicle (i.e. cables, wires, hoses, and energy compartment components like batteries, etc.). These must be safely mounted/secured so that they cannot interfere with the turning wheel during driving and cause accidents.

ARTICLE 42: TURNING RADIUS AND STEERING

- a) Only front wheel steering is permitted. If the Organisers are not satisfied with the effectiveness and/or control of a vehicles steering system, this vehicle will be removed from the competition.
- b) The turning radius must be 8 m or less. The turning radius is the distance between the centre of the circle and the external wheel of the vehicle. The external wheel of the vehicle must be able to follow a 90° arc of 8 m radius in both directions. The steering system must be designed to prevent any contact between tyre and body or chassis.
- c) Electrically operated indirect steering systems are permitted providing they are operated by a steering wheel or similar (rotary potentiometer), joystick operation is not permitted. If electronic steering systems are used, in the event of system failure, the vehicle must be equipped with manual steering override.
- d) The Organisers reserve the right to set up a vehicle handling course to verify the following when the vehicle is in motion: driver skills, turning radius and steering precision. For example, the Organisers will verify that steering is precise, with no play.

ARTICLE 43: BRAKING



BRAKING

- a) Vehicles must have two hydraulic braking systems, one per axle. Brakes that act on the tyres are not permitted.
 - i. The front brake(s) must have a single foot operated pedal controlling front wheel(s).
 - ii. The rear brake(s) must have a single lever action attached to the steering wheel or a single pedal.
 - iii. For each axle, a maximum of two master cylinders is allowed, but they must act on single hydraulic circuit to ensure a proper balance between right and left wheel. One master cylinder per wheel is not allowed.

- iv. It must be possible to activate the two brake systems at the same time without taking either hand off the steering system.
- b) The effectiveness of the braking systems will be tested during vehicle inspection. The vehicle will be placed on a 20 percent incline with the driver inside. Each brake system will be activated separately, and each individual brake system must keep the vehicle immobile.
- c) During practice or competition runs, the brakes must be protected against any adjustments made by the driver. The effectiveness of the protection will be evaluated during technical inspection and rechecked before entering the track. In addition, vehicles will be checked at the start and/or finish area. Any system that has been compromised will invalidate that run and a penalty may be issued by the Organisers.

3C – URBAN CONCEPT CLASS

ARTICLE 44: DEFINITION

The Urban Concept class offers an opportunity to design and build energy efficient vehicles that are closer in appearance to modern passenger cars. Urban Concept vehicles must comply with the specific Shell Eco-marathon rules for this vehicle class. Vehicles competing in this class will focus on “stop and go” driving.

During practice and competition driving at Shell Eco-marathon events, only the Driver is allowed inside Urban Concept vehicles, regardless of the number of seats installed.

ARTICLE 45: DIMENSIONS

- a) The total vehicle height must be between 1000 mm and 1300 mm.
- b) The total vehicle width, excluding rear view mirrors, must be between 1200 mm and 1300 mm.
- c) The total vehicle length must be between 2200 mm and 3500 mm.
- d) The track width must be at least 1000 mm for the front axle and 800 mm for the rear axle, measured between the midpoints where the tyres touch the ground.
- e) The wheelbase must be at least 1200 mm.
- f) The Driver’s compartment must have a minimum height of 880 mm and a minimum width of 700 mm at the Driver’s shoulders.
- g) The vehicle body and chassis ground clearance must be at least 100 mm with the driver (and necessary ballast) in the vehicle.
- h) The maximum vehicle weight (excluding the Driver) is 225 kg.
- i) All vehicle dimensions must not be achieved by body extensions such as ‘stuck-on’ appendages or cut-outs.

ARTICLE 46: VEHICLE BODY

- a) Teams must submit technical drawings, photographs or animations of their entire vehicle design to the Organisers for approval at their earliest opportunity.

- b) The vehicle body must cover all mechanical parts when viewed from all sides. The wheels and suspension must be fully covered by the body when seen from above, and the wheels must be covered up to the axle centre line when seen from front or rear. The covering for the wheels and suspension must be a rigid, integral part of the vehicle body.
- c) Teams may NOT use commercially available vehicle body parts.
- d) Driver access must be easy and practical, as found in common passenger cars. All Urban Concept vehicles must have two side doors. Each door opening must have a minimum dimension of 500 x 800 mm.

This will be verified with a rectangular template of 500 x 800 mm with 50 mm radius corners **vertical or horizontal**.
- e) Any access opening mechanisms must be firmly attached to the vehicle body by means of hinges or sliding rails. Adhesive tape, Velcro, or similar materials are not permitted for this purpose.
- f) The vehicle must have a fixed roof covering the Driver's compartment.
- g) A windscreen with effective wiper(s) is mandatory. Please refer to [Article 52:b](#)).
- h) Space must be available for a rectangular rigid luggage with dimensions of 500 x 400 x 200 mm (L x H x W). This space must be easily accessible from the outside and must include a floor and sidewalls to hold the luggage in place when the vehicle is moving. The luggage must be supplied by the Participant and must be placed in this space during inspection and competition.
- i) Vehicle bodies must not include any external appendages that might be dangerous to other Team members; e.g. sharp points must have a radius of 50 mm or greater, alternatively they should be made of foam or similar deformable material.
- j) A towing hook or ring is mandatory at the front of the vehicle. It can be rigid or flexible (cable or strap). If it is rigid, it must be placed fully under the body for safety reasons. Alternatively, it may be retractable or removable as in a regular car but should be easily accessible. It must be used to tow the vehicle in case of breakdown on the track. It must have a traction resistance equivalent to the weight of the vehicle and have an opening width of at least 30 mm.

ARTICLE 47: TURNING RADIUS AND STEERING

- a) Vehicle steering must be achieved by one system operated with both hands using a turning motion. It must be precise, with no play or delay. Steering must be operated predominately through the front wheels.
- b) Steering must be achieved using a steering wheel or sections of a wheel with a minimum diameter of 250 mm.
- c) Steering bars, tillers, joysticks, indirect or electric systems are not permitted.
- d) The turning radius must be 6 m or less. The turning radius is the distance between the centre of the circle and the external wheel of the vehicle. The external wheel of the vehicle

must be able to follow a 90° arc of 6 m radius in both directions. The steering system must be designed to prevent any contact between tyre and body or chassis.

- e) The Organisers reserve the right to set up a vehicle handling course to verify the following when the vehicle is in motion: driver skills, turning radius and steering precision.

ARTICLE 48: WHEELS

- a) The rims must be between 15 to 17 inches in diameter.
- b) The wheels located inside the vehicle body must be made inaccessible to the Driver by a bulkhead and must not come in contact with the chassis or body. Any handling or manipulation of the wheels is forbidden from the moment the vehicle arrives at the starting line until it crosses the finish line.

ARTICLE 49: TYRES

It is recommended to use flat profile tyres designed for small passenger cars or light trailers, round or triangular profile tyres for mopeds or motorbikes are permitted. **Both tyres of an axle must be the same.** Tyres must fit the rims recommended by the manufacturer and have a minimum tread of 1.6 mm. The tyre/rim assembly must have a width equal or greater than 80 mm, measured from tire sidewall to tire sidewall. The width is measured with the tyre fitted on its rim at its rated pressure.

Caution:

- ✦ The manufacturer's size indications should not be taken as measure, as the width of the rim directly impacts the width of the rim/tyre assembly.
- ✦ Tyres that measure less than 80 mm will not be approved.

ARTICLE 50: LIGHTING

The vehicle must have a functional external lighting system,

including: a) Two front headlights.

- b) Two front turn indicators.
- c) Two rear turn indicators.
- d) Two red brake lights in the rear.
- e) Two red rear running lights.
- f) The centre of each headlight unit must be located at an equal distance and at least 300 mm from the centre-line of the vehicle.
- g) The mandatory red indicator light for the self-starter operation must be separate from any of the above (see [Article 64:c](#)).
- h) A Hazard light function must be included in the vehicle system.

BRAKING

ARTICLE 51: BRAKING



- a) The vehicle must be equipped with a four-disc hydraulic brake system, with a single brake pedal, which has a minimum surface area of 2500 mm². The brake pedal must operate the master cylinders either directly or through a rigid mechanical link. Wires/cables are not allowed. Commercially available brake systems (discs and callipers) with a minimum disc thickness of 3 mm are mandatory. Manufacturer's documentation is required to demonstrate authenticity. Bicycle brakes are not allowed.
- b) The brakes must operate independently on the front and rear axles or in an X pattern (i.e. right front wheel with left rear wheel and left front wheel with right rear wheel).
- c) A single master cylinder may be used provided it has a dual circuit. A maximum of two master cylinders is allowed.
- d) The effectiveness of the brake system will be tested during vehicle inspection. The vehicle must remain immobile with the Driver inside when it is placed on a 20 percent incline with the main brake in place. Moreover, a dynamic inspection may be performed on the vehicle-handling course.
- e) A parking brake function is required to keep the car stationary during technical inspections and fuel measurements. It must provide a brake force of at least 50 N.
- f) Wet weather capability is mandatory (see [Article 52:a](#)).

ARTICLE 52: WET WEATHER RUNNING

- a) During weather conditions of light rain/drizzle, the Urban Concept vehicles (only) may be required to drive on the track during competition with approval from the Race Director. Therefore, all Urban Concept vehicles must be adequate for running under such conditions.
- b) The vehicle must be equipped with an effective electric windscreen wiper arm assembly typically found in a production car.
- c) The operation of the wiper assembly must be activated by an independent switch easily accessible to the driver.
- d) The wiper operation must provide the driver a clear view.
- e) The vehicle must be adequately ventilated to prevent driver's compartment from fogging.
- f) It is required that the vehicle's electrical system be suitable for wet weather conditions to prevent malfunction.
- g) The effectiveness of the vehicle to run in wet conditions will be evaluated during the initial inspection phase.
- h) Tyres must have a minimum tread of 1.6 mm (see [Article 49](#)).
- i) The vehicle's brake effectiveness may be re-inspected before and/or after any run.

4. ENERGY SOURCES

4A – GENERAL

ARTICLE 53: ENERGY TYPES

Vehicles may only use one of three energy categories listed below, which each have individual prize categories (See [Article 103](#)). As determined by the Organisers based on current location circumstances not all energy types or fuels will be available; Teams will be communicated to which energy types or fuels will be available per event location.

- a) Internal Combustion Engine:
 - i. Shell FuelSave Unleaded 95 (Europe and Asia)/Shell Nitrogen Enriched (US) Gasoline* ii. Shell FuelSave Diesel (Europe)/Shell Diesel (Asia and US) iii. Ethanol E100 (Denatured)

* The gasoline and diesel provided by the Organisers during the competition are the Shell fuels prevalent in the local market where the event takes place. For testing and tuning purposes in the Team's home countries where Shell fuels may not be available it is recommended to use the locally available Unleaded 95 (87 US) or Diesel instead.

- b) Battery-Electric
- c) Hydrogen Fuel Cell

ARTICLE 54: RESULTS CALCULATIONS

- a) All live results displayed during the competition are provisional until verified and published by the Organisers after the completion of the event, usually within three days after the event.
- b) For Prototype vehicles, the results will be calculated based on the propulsion energy consumed.
- c) For Urban Concept vehicles, the results will be calculated based on the propulsion energy consumed PLUS the electrical energy consumed by the vehicle as measured by a joulemeter.
- d) Results for the Internal Combustion Category will be expressed in kilometres per litre (km/l) or miles per gallon (mpg) depending on region (i.e. theoretical distance covered using energy of gasoline equivalent) corrected to a temperature of 15°C on a tank-to-wheel basis.
 - i. Regardless of the fuel used, for the internal combustion category, the measurement will be determined from this equivalent consumption of gasoline. This calculation will be performed using the net calorific value (NCV), which represents the quantity of energy released per unit mass or volume of fuel during complete combustion yielding steam and carbon dioxide, and the energy consumed from the battery as measured by the joulemeter, corrected to allow for the efficiency of the electricity production process. The inclusion of electrical energy consumed is applicable for Urban Concept vehicles only. (See [Article 54:c](#)).

- ii. Typical NCV values (mass basis) for different fuels are given in the table below. The NCV values (vol.) at 15°C are calculated on the day of competition by multiplying the actual mass based NCV by the fuel density at 15°C.

ENERGY TYPE	NCV BY MASS (kJ/kg)
Shell FuelSave Unleaded 95 (Europe and Asia), Shell Nitrogen Enriched (US) Gasoline	42,900
Shell FuelSave Diesel (Europe), Shell Diesel (Asia and US)	42,600
Ethanol E100	26,900
Hydrogen	119,930

- iii. Example: 1,000 km is covered with one litre of Shell FuelSave Diesel and the total electrical energy consumed is 200 kJ. Given that the general density values of diesel and gasoline are 0.83716 and 0.7646 kg/l @ 15°C respectively, and NCVs as per the table above, then the corresponding gasoline equivalent volumes consumed are:

$$\text{Diesel: } 1 \times 0.83716 \times 42600 / (42900 \times 0.7646) = 1.09 \text{ litres gasoline}$$

$$\text{Electricity: } 200 / 0.25 / 0.75 / (42900 \times 0.7646) = 0.03 \text{ litres gasoline}$$

$$1.09 + 0.03 = 1.12 \text{ litres gasoline}$$

Where:

0.25 = efficiency of the engine conversion process
 0.75 = the efficiency of engine driven alternator generated electricity

The final fuel consumption result is thus:

$$\text{Fuel consumption (km/L)} = 1000 / 1.12 = 892.9 \text{ km/litre gasoline equivalent at a reference temperature of } 15^{\circ}\text{C}$$

- iv. The results for hybrid vehicles will be expressed based on the primary energy used.
- e) Results for Battery Electric vehicles will be expressed in kilometres per kilowatt hour (km/kWh), or miles/kWh depending on region, and will be determined by using a joulemeter supplied by the Organisers.
- f) Hydrogen Fuel Cell vehicles will use a flow meter to measure the H₂ consumed, and for Urban Concept vehicles, the energy consumed from the starter or accessory battery will be measured by the joulemeter. The results will be calculated using the NCV of H₂ listed above and expressed in km/m³ hydrogen.

ARTICLE 55: FUELS SUPPLY AND HANDLING

- a) Only the fuels listed in Article 53 will be provided to the Participants by the Organisers during the event.
- b) No additives may be added to the fuel. Only the energy derived from the combustion of the fuel in the presence of air alone within the engine system may be used for forward

propulsion. No other material that could serve as engine fuel may be used at any time during the event.

- c) Participants handling fuel must wear safety glasses and chemically resistant gloves.
- d) No additives, catalysts, water injection, or fuel treatment devices are allowed.

ARTICLE 56: JOULEMETERS

- a) Joulemeters will be provided by the Organisers and must be installed on all Urban Concept, prototype battery electric, and selected Prototype ICE and hydrogen vehicles.
- b) The Organisers will provide a joulemeter to selected Teams at the event.
- c) Joulemeters must be installed inside the engine compartment. Joulemeters mounted outside the vehicle are not allowed.

- i. For internal combustion vehicles, the joulemeter must be easy to read and reset.

Easy to read means someone standing outside the vehicle can easily read the screen of the joulemeter and have access to the on-off switch at the side **or the push button on the front of the joulemeter.**

- ii. For battery electric and hydrogen vehicles, the joulemeter(s) must be positioned so that the display can be easily read and reset from outside the vehicle without the removal of any vehicle body components. It is acceptable to access the joulemeter from outside the vehicle through a hinged door. d) Joulemeter placement in vehicle electrical circuit:

- i. For Urban Concept and non-battery electric Prototype vehicles, the joulemeter must be installed between the battery and the vehicle electrical system.

For ICE vehicles, the starter motor cable must be connected after the joulemeter but before the main vehicle fuse. This placement is to insure the joulemeter measures the starter energy. The starter motor is not required to be fused. ii. For Prototype battery electric vehicles, the joulemeter should be located between the vehicle electrical system and the motor controller.

- iii. For Urban Concept hydrogen vehicles without an accessory battery, the joulemeter must be installed between the external starter battery and the vehicle electrical system. (See [Article 65:k](#))ii)
- iv. For Urban Concept hydrogen vehicles with a supercapacitor a joulemeter must be installed to measure the supercapacitor voltage.
- v. The horn circuit may be powered by a separate circuit connected directly to the battery. (See [Article 31:d](#)).

This means the horn circuit does not need to pass through the joulemeter (if installed) and the horn energy will not be measured by the joulemeter

- vi. **For Urban Concept vehicles using hybrid technology, the Organisers may ask Teams to install a joulemeter to measure the supercapacitor voltage. (See [Article 63](#))**

e) The location and placement of the joulemeter(s) will be verified during technical inspection.

ARTICLE 57: VEHICLE ELECTRICAL SYSTEMS

a) For safety reasons, the maximum voltage on board of any vehicle at any point must not exceed 48 Volts nominal or 60 Volts max. (This includes on-board batteries, external batteries, supercapacitors, fuel cell stack, etc.)



BATTERY SAFETY

- b) For all energy types, only one vehicle battery is allowed.
- i. For ICE and hydrogen fuel cell vehicles this is called the accessory battery (see [Article 57:h](#))
 - ii. For battery electric vehicles this is called the propulsion battery, which means that an accessory battery is not allowed.

Battery definition: A 'battery' is defined as a source of electrical energy, which has exactly two connectors and can be described as a unit. This unit may contain more than one sub-unit. If more than one sub-units are used they should be packaged together in a single physical package. The package may be made of any material provided it contains the entire battery.

- c) The battery must be **fixed** outside of the Driver's compartment behind the bulkhead. (See [Article 27](#)) Batteries mounted directly under the driver's seat are not allowed.
- d) If Lithium-based batteries are used,
- i. Battery Management Systems (BMS) must be tailored to the lithium chemistry to control and protect the battery against risk of fire.
 1. The BMS must provide cell balancing and overvoltage protection during off-track charging.
 2. For battery electric vehicles, the additional requirement of cell level over-discharge, cell level overcurrent and battery over-temperature must be provided as part of the on-vehicle system. The BMS must AUTOMATICALLY isolate the battery, without operator intervention, if a limit or out of range condition is reached on any of the above parameters.
 3. For battery electric vehicles, the on-vehicle BMS must be located in the physical battery package (See [Article 57:b](#))ii above.)
 - ii. For all self-built batteries, the following applies (note: a battery with a separately purchased BMS is also considered a self-built battery).

1. If there are one or more cells or modules, the overcurrent protection value for cells in parallel must be selected such that under normal operating or expected failure conditions, no single cell will be exposed to current beyond its rating.
 2. All cells or modules must be identical in configuration. (i.e. a battery constructed from cells of different capacities is not allowed).

If the BMS is purchased separate from the battery, ensure it is compatible with battery chemistry. Example: Li-Polymer (LiPo) batteries require a BMS designed for LiPo batteries.
 - iii. Charging of batteries must be done with the battery charger purchased together with the battery or a purpose-built charger specifically suited to the given battery chemistry. For self-built batteries, Teams must demonstrate that the charger is suitable and is integrated with the BMS system.
 - iv. The maximum capacity of any Lithium-based battery used is 1,000 Wh. For batteries not rated in Wh, the Wh rating is calculated by multiplying the amp-hour rating of the battery by its nominal voltage.
 - v. Protection for Lithium-based battery charging, whether in or out of the vehicle must be provided, see [Article 24:h](#).
 - vi. Any Lithium based battery must be equipped with a solid metal containment tray under the battery OR the battery must be enclosed in a battery charging bag. Either the tray or bag must be suitable to prevent the battery, in the event of a battery fire, from burning through the battery mounting or the vehicle body and dropping to the ground or in the engine compartment in the event of a vehicle rollover. Lightweight aluminium, other semi-metallic materials, or non-solid trays are not acceptable as metal containment.
 - vii. Power tool or hand-held equipment batteries are not permitted as a Battery Electric vehicle propulsion battery.
 - viii. Printed manufacturer's documentation for lithium-based batteries and the associated battery management system must be available for review during technical inspection. (See [Article 58:c](#))
- e) All batteries and Supercapacitors must be short circuit protected. Protection may be in the form of a fuse, fusible link, or a current interrupting device (circuit breaker). Automatic reclosing current interrupting devices are not allowed. Short circuit protection devices must be located on the positive conductor and as close as possible, or a maximum 300 mm from the positive terminal of the battery or Supercapacitor. The rating of the short circuit protection device must enable the battery or Supercapacitor to always supply enough short circuit current to open the device. For vehicles with a starter motor, the starter motor cable is NOT required to be protected.
- f) For safety reasons, both the positive and negative circuits of the propulsion battery (for Battery Electric vehicles) and Supercapacitors must be electrically isolated from the vehicle body, frame, and metal components.

- g) All vehicle electrical circuits must be protected against electrical overload. Overload protection may be in the form of fixed current limits within electric controllers or by the insertion of individual circuit fuses.
- h) Accessory battery
 - i. The accessory battery provides all allowed **vehicle** electrical needs such as safety devices (windscreen wipers, lights, hydrogen sensors, hydrogen relays and hydrogen shutdown valve), ignition, fuel injection control, and starter motor.
 - ii. The accessory battery may also power electrically driven engine components such as engine oil and cooling pumps, electric turbo compounding, electromechanical variable valve timing, compressors/ blowers, etc. The use of electric fuel pumps is not allowed.

Only Urban Concept vehicles can utilise electrically driven engine components.
- i) The following devices may be powered by batteries other than the vehicle battery provided they use builtin batteries: radio communication system and driver ventilation.
- j) All electrical/electronic enclosures purchased or built by the Teams must be made of transparent material or at least have a transparent cover to allow the technical inspectors to view the contents.
- k) Electrical wiring must be in good condition, neat, secured and not close to moving parts. All wiring connections and terminations must be visible and easily accessible. Splices are not allowed.

ARTICLE 58: TECHNICAL DOCUMENTATION



TECHNICAL DOCUMENTS

- a) Competitors need to provide technical documentation in two stages:
 - i. Prior to the event during the online submittal process (see [Article 58:b](#))
This documentation serves only to verify that the Teams understand the Rules. Online approval in no way constitutes a pre-approval for the Technical Inspection phase.
 - ii. At the event (see [Article 58:c](#))
This should be a precise technical description of the vehicle. During technical inspection, the documentation will be compared against the vehicle. Deviations between the technical documentation and the vehicle will be required to be reconciled prior to passing technical inspection.
- b) Technical Documentation – prior to event.
 - i. Competitors must provide, through the online submittal process, documentation on the vehicle energy supply and propulsion system. It is not necessary to submit detailed component specifications or electrical schematics as part of the online submittal process.
 - ii. Energy supply block diagram

The online submitted energy supply block diagram and associated text description must contain information describing the energy flow and component function for the vehicle energy systems. Specific items to be included in the block diagram for each energy category are listed below:

- ICE: engine, fuel tank, fuel line, injector, pressure relief valves, pressure regulators, pressure gauge, compressed air bottle, vehicle cut-off mechanism
- H2: Fuel cell, cylinder, solenoid valve, pressure regulator, flow meter, motor controller, motor, supercapacitor, vehicle cut-off mechanism
- BE: Motor, battery/BMS, fuse, wiring, e-stop switches, motor controller, vehicle

cut-off mechanism iii. Propulsion system block diagram

The online submitted propulsion system block diagram and associated text description must contain information describing the propulsion mechanism for each energy category below:

- ICE: Engine/Motor to road (engine, transmission, clutch, wheel, motor, supercapacitor, motor controller)
- H2: Motor to road
- BE: Motor to road

c) Technical Documentation – at event (to be reviewed during Technical Inspection)

i. Competitors must have available for inspection with the vehicle printed documentation describing selective technical aspects of the vehicle. The printed documentation must be bound and divided into the following sections. The specific required sections for each energy category are defined below.

ICE energy category

- Energy Supply Diagram
- Propulsion System Diagram
- Electrical Schematic
- Hybrid System +
- Battery/BMS ++

Battery Electric energy category

- Energy Supply Diagram (Electrical Schematic)
- Propulsion System Diagram
- Battery/BMS
- Motor/Motor Controller

Hydrogen category

- Energy Supply Diagram

- Propulsion System Diagram
- Fuel Cell
- Electrical Schematic
- Motor/Motor Controller
- Supercapacitor +
- Battery/BMS ++
 - + If included in the vehicle
 - ++ If a Lithium-based accessory battery is included in the

vehicle ii. The minimal contents of each of the above required sections are defined below.

- Energy Supply Diagram: include updated diagrams and associated descriptive text as defined in [Article 58:b](#) above.
- Electrical Schematic: provide a vehicle level schematic showing all vehicle wiring and associated components and connections. The schematic should include component values such as voltage levels and fuse ratings. Schematics of components such as the engine management system or fuel cell controller are not required in this section.
- Hybrid System: include manufacturers' component specifications at the lowest level of purchased components. Include diagrams describing the power flow into and out of the hybrid system. Include supercapacitor documentation (see the supercapacitor section below).
- Battery/BMS: (For Lithium-based batteries only) Provide battery/BMS manufacturer component specifications at the lowest level of purchased components. At minimum, the battery documentation should include cell chemistry, cell electrical characteristics, cell series or parallel configurations, battery voltage, and current ratings. The BMS data MUST include:
 1. Cell over-voltage and under-voltage protection limits
 2. Battery over-current limit (not required for accessory battery)
 3. Operation of cell balancing (how and when)
 4. Battery over-temperature limit (not required for accessory battery)
 5. How the BMS will protect the battery when an over-voltage, under-voltage, over-current or over-temperature condition is reached, i.e. how will the BMS protect or isolate the battery, in the case of Battery Electric Vehicles, when these limits are reached?
- Motor/Motor Controller: Provide motor/motor controller manufacturers component specifications at the lowest level of purchased components. For

Battery Electric Vehicles, include design documentation on the purpose-built motor controller. The documentation may contain control flow diagrams, motor controller and sub-component schematics and PC board layouts if PC boards were used. Also, include software documentation if software was written as part of the motor controller development.

- Fuel Cell: Provide fuel cell manufacturers component specifications at the lowest level of purchased components. This should also include the surface area of the fuel cells, rated power and voltage.
- Supercapacitors: Provide supercapacitor manufacturers component specifications at the lowest level of purchased components. At a minimum, include supercapacitor system rated voltage and maximum current.

4B – INTERNAL COMBUSTION ENGINES

ARTICLE 59: PROPULSION

The type and design of the internal combustion engines are not restricted; however, they must run only on the fuel provided by the Organisers and must not consume any engine oil (2 stroke engines are not allowed).

ARTICLE 60: OTHER ON-BOARD ENERGY SOURCES

- a) For all fuel categories stored pneumatic energy not replaced during the competition by the engine may only be used for the fuel injection system. Fuel pumps are permitted for all fuels provided they are mechanically driven by the engine only. Electric fuel pumps are prohibited.
- b) It is permitted to pressurise the liquid fuel tanks, to feed the engine, only under the following conditions:
 - i. Pressurisation is done by means of a translucent compressed air bottle fitted with a safety valve set to 5 bars maximum – or the lower operation pressure of the vehicle system. This safety valve must be located between **the pressurised air bottle and the pressure regulator**.
 - ii. The pressurisation is done in the starting area by means of an air pump.
 - iii. The Driver must not modify the pressure during the competition.
- c) Auxiliary energy sources (chemical, latent energy from phase changes, etc.) are not permitted.
- d) For Urban Concept vehicles engine temperature can be regulated with a pressurized pure water or commercially available coolant in a cooling system powered by an electrical pump.
- e) For Prototype vehicles, if the engine temperature is regulated with water, the said regulation should be limited to the use of pure, un-pressurised water as coolant and a mechanical water pump.

- f) The external regulation temperature of the engine by external heating devices is limited to 100°C.
- g) The use of vacuum from air intake cannot be used for auxiliary equipment such as clutches.

ARTICLE 61: FUEL TANKS (ICE VEHICLES)

- a) The vehicle must be equipped with only one of the following approved fuel tanks supplied by the Organisers:

Tank capacities: Prototype: 30, 100 or 250 cc

Urban Concept: 30, 100, 250 or 350 cc

- b) Only tanks bearing a clearly visible stamp proving its “APAVE” certification compliance can be used for pressurised systems.

APAVE tests fuel tanks and certifies their ability to withstand a pressure of five bar.

- c) The fuel tank must be mounted in an accessible and zero-degree vertical position which allows in-situ filling with a burette of approximately 1 metre height.
- d) The fuel tank must be mounted in a way that its top is at least 50 mm below the roll bar and far from any moving parts, batteries, heat and ignition sources.
- e) The fuel tank cap, whether it is leak proof or not (drilled), must be in place during the competition. For diesel engines, a small (<3 mm) hole must be drilled in the centre of the cap to allow air to enter the tank, hence allow fuel out.
- f) Fuel return lines must be fed into the fuel feed line below the fuel tank. For diesel engines, the return line can be fitted to the fuel cap only if the engine was originally equipped with a manual priming pump and this return line and the pump have not been modified.
- g) Teams must equip their vehicle with clear fuel lines which are not prone to expansion when pressurised (max. internal diameter 8 mm).
- h) For all pressurised fuel systems, the hoses connecting the pressure bottle to the fuel tank cap must be flexible (do not need to be Rilsan/Nylon type) to allow easy connection and to prevent side loading to the tank necks.

ARTICLE 62: FUEL SYSTEM

- a) Participants must provide a description and a precise technical drawing of the fuel supply system from tank to engine.
- b) This system must be designed that it can be completely drained and refilled before the competition.
- c) The fuel line between the tank and the engine must not include any additional components, for example filters. A second valve directly at the bottom of the fuel tank is tolerated.
- d) For diesel engines, a cut-off solenoid valve is required. (See [Article 37:c](#))

- e) Engines with carburettors are prohibited (Fuel injection is mandatory).
- f) The air intake manifolds must not contain any fuel (or be able to accumulate any fuel) or blow-by gas when the vehicle is on the starting line prior to departure. Air filters are not allowed in the intake system. Blow-by gas must not be recycled during the competition but must be collected in a specific canister for environmental protection.

Blow-by gas: gas inside the engine (oil vapours, unburnt fuel, or gas in the combustion chamber that has not been evacuated in the exhaust). This gas is usually recovered at the intake manifold. This is known as blow-by gas re-circulation.
- g) The fuel system must be easily accessible for inspection and measurements.
- h) It must be possible to set the fuel supply system to atmospheric pressure for measurement of the fuel level. The pressurisation system must be equipped with a pressure gauge and normal running pressure must be clearly marked on the gauge.
- i) The standard fuel consumption measurement method for liquid fuels is by volumetric replacement of the fuel consumed with a temperature corrected volume of the fuel.
- j) The fuel consumption of all ICE vehicles that have achieved more than 1500 km/l (3,528 mpg) will be measured gravimetrically. At the start, the Technical Team will fill the fuel system, and the entire fuel system (including tank, injector, pipes, injector) will be weighed on a precision balance. All the components must be compact and easily detachable for weighing purposes. After completion of a successful run, the entire fuel system will be removed and weighed again on the same balance. This handling of the fuel system and transportation to the weighing room must be performed by a competent Team Member who has a valid access pass. The handling of the fuel system will be supervised by a Technical Team Member who will also perform the weighing, which must be witnessed by a Participant.
- k) Fuel is a volatile product. Therefore, it is not allowed to artificially increase the fuel system temperature, which would lead to the formation of vapour locks. Conversely, cooling or refrigeration of the fuel below ambient temperature is also prohibited.

ARTICLE 63: VEHICLES USING HYBRID TECHNOLOGY

- a) A Supercapacitor is the only allowed energy storage device for hybrid vehicles. Mechanical or hydraulic energy storage is not permitted. The use of any battery in the hybrid propulsion system is forbidden.
- b) This capacitor must be the only source of stored energy for the electric motor driving the vehicle.
- c) Two connectors must be installed safely outside the vehicle to allow the voltage measurement on the starting line. These must be labelled "Supercapacitor Voltage".
- d) The state of charge of the Supercapacitor will be checked before and after each run by measuring its voltage. The voltage registered after the run must be at least equal to the voltage registered before the run. In the event of the contrary, the Supercapacitor must be re-charged by running the engine until its voltage is equal to the voltage registered before the run. The time required to recharge the Supercapacitor by running the engine

after the competition is added to the recorded time of the relevant run. **A joulemeter may be used to measure the Supercapacitor voltage.** (See [Article 56:d](#)) iv)

- e) The electric circuitry must be correctly fused to prevent overloading any of its parts. The fuse needs to be clearly labelled in the technical drawings and easily accessible for Technical Inspection (see [Article 57:g](#)).

ARTICLE 64: STARTER

- a) An electric starter must be used during the competition. Manual hand starting is prohibited.
- b) It must be clearly established that the starter is never capable of providing any forward propulsion to the vehicle.
- c) For Prototype vehicles only a clearly visible red indicator light called the starter light, equivalent in its luminescence to a 21 W light bulb, must be installed on the rear of the vehicle and must be clearly visible from both sides of the track to signal any operation of the starter motor.
- d) If Track Marshals report the repeated or intensive use of the electric starter by a Team, the Organisers reserve the right to order an immediate inspection of the vehicle. If any non-compliance is observed, the Team will be penalised accordingly.
- e) At the start, the starter and the starter light must be extinguished by the time the rear wheel of the vehicle crosses the start line. Failing to comply will invalidate the run and count towards the maximum number of attempts.

4C – ELECTRIC PROPULSION

ARTICLE 65: FUEL CELL POWERED VEHICLES



HYDROGEN SAFETY

- a) Fuel system
 - i. Participants must provide a description and a process flow diagram of the fuel supply system.
 - ii. The fuel system must be easily accessible for inspection and measurements.
 - iii. The fuel cell must run by itself. The electricity needed for temperature regulation, fan, compressor, electronic management system for the fuel cell and the electric motor must be supplied by the fuel cell and not by the accessory battery.
 - iv. The hydrogen system must be designed as follows:
 - H₂ cylinder* ⚠ *Pressure regulator directly attached to the cylinder* ⚠ *Emergency shutdown valve directly attached to the outlet of the pressure regulator* ⚠ *Flow meter* ⚠ *Fuel Cell*
 - v. The flow meter must be fixed at the inlet of the fuel cell. Both must be at the same pressure.
- b) Hydrogen cylinders

- i. Fuel cell -powered vehicle must use a compressed hydrogen cylinder, referred to hereafter as a cylinder, as provided by the Organisers during the entire event. Only one cylinder may be fitted to a vehicle.
 - ii. Cartridges and other means of hydrogen storage are not permitted.
 - iii. For Prototypes vehicles, the following cylinders will be provided: Europe: B04 cylinder, 0.4 litre of hydrogen at 200 bar
(60 mm/320 mm) 1.4 kg
Americas: Exchange cylinder ~ 152 bar
5.3" X 17.1" (135 mm x 434 mm), 8.6 lbs. (3.9 kg)
Asia: Catalina MD cylinder, 2.9 litre of hydrogen @139 bar
(111 mm x 424 mm), 2.4 kg
 - iv. For Urban Concept vehicles, the following cylinders will be provided: Europe:
B1 cylinder, 1 litre of hydrogen at 200 bar
(100 mm x 350 mm) 2.57 kg
and
B04 cylinder, 0.4 litre of hydrogen at 200 bar
(60 mm/320 mm) 1.4 kg
Americas: Exchange cylinder ~ 152 bar
5.3" X 17.1" (135 mm x 434 mm), 8.6 lbs. (3.9 kg)
Asia: Catalina MD cylinder, 2.9 litre of hydrogen
@139 bar (111 mm x 424 mm), 2.4 kg
 - v. All cylinders must be installed on the vehicle under the supervision of the Technical Team. Participants are not allowed to keep any cylinders in their possession overnight. Upon arrival at the circuit, Team Managers must contact the Technical Team, who will organise all relevant logistics.
 - vi. The cylinder must be installed securely in the vehicle to minimise movement and stress on pipework when the vehicle is moving.
- c) Ventilation
- The vehicle body must allow for ventilation at the highest point of the fuel cell compartment, providing an orifice with a minimum opening of 500 mm². Another 500 mm² opening must be provided at the highest point of the driver compartment.
- d) Hydrogen detector
- i. A hydrogen sensor must be installed in the fuel cell compartment, near the main ventilation orifice mentioned above. This hydrogen sensor must drive the emergency shutdown valve and relay mentioned below. The trip level of the hydrogen sensor must be tuned to 25% of the LEL (Lower Explosive Limit) of hydrogen, i.e. 1% of hydrogen in air. A test will be carried out during the technical inspection.

For commercial Fuel Cells with integrated H₂ detector it is still required to fit a H₂ sensor as described above.

- ii. The reset of the hydrogen detector, i.e., the hydrogen sensor and its electronics, must be done manually via a switch located in the fuel cell compartment. This switch must not be accessible by the Driver from the cockpit.
- e) Emergency shutdown valve and relay
- i. The hydrogen supply circuit must be equipped with a solenoid emergency shutdown valve. This valve must be normally closed in the absence of electricity.
 - ii. The power supply to the motor must be automatically cut off at the same time as the above emergency shutdown valve is activated. This is to be achieved by a suitable fail-safe relay.
 - iii. This valve and relay must be activated by any of the following three scenarios:
 1. Through hydrogen detection as explained above
 2. Through the emergency push-button located on the outside of the vehicle. The emergency shutdown sticker provided by the Organisers must be positioned on the vehicle body to clearly indicate the place of this emergency push-button. (See [Article 37:f](#)).
 3. Through another emergency push-button, accessible by the Driver in driving position iv. In case of activation by one of these three scenarios, the valve and relay must act simultaneously. v. These three scenarios will be tested during Technical Inspection and before each attempt.
- f) Pipes and connections of the hydrogen circuit
- i. In all cases, piping and connectors of the hydrogen circuit must be designed for hydrogen use. The Team Manager must be able to present during the technical inspection the technical data sheets from the manufacturer of these piping and connectors to show that they are suitable for hydrogen use.

The use of PTFE pipes is recommended. PU tubing should not be used as this tends to leak.
 - ii. If the pressure in the hydrogen circuit is higher than 1.5 bar absolute (= 0.5 bar above atmospheric pressure) piping must be made of steel and connectors must be screw/compression type.
 - iii. If the pressure in the hydrogen circuit is lower than 1.5 bar absolute (= 0.5 bar above atmospheric pressure) flexible piping and unscrewed connectors are accepted.
 - iv. PTFE (Teflon) sealing tape must not be used because it can damage the flow meter. In any case Participants are responsible for damage to the flow meter due to wrong connections.
 - v. H₂ piping and equipment must be protected from overpressure at 90% or lower of their maximum pressure rating.

In case of the use of pressure relief valves, they must be vented outside through the top section of the vehicle. The exhaust tubing must be well secured to the vehicle. g) Purge pipe

If a purge pipe is needed, its end must be located outside the vehicle.

h) Measurements and Equivalencies

- i. The consumption of hydrogen is measured by an embedded flow meter. The flow meter will be checked/calibrated by the Organisers before Technical Inspection.
- ii. Only flow meters specified by the Organisers are permitted. For Urban Concept cars at regional events, refer to [Article 70](#).
- iii. The volume of hydrogen consumed is posted in normal litres. The display of the flow meter must be easy to read from outside the vehicle, when the vehicle body is closed. It must be inaccessible by the Driver in normal driving position.
- iv. The serial number on the hydrogen flow meter must not be covered or removed. i)

Oxygen and air reserves

Oxygen for the fuel cell's operation must be from the surrounding air, not from oxygen tanks or compressed air reserves.

j) Supercapacitors

- i. If an embedded electric storage device is part of the powertrain, it must be of capacitor type, referred to hereafter as 'Supercapacitor'. Other types of embedded electric storage device (Pb, NiMh, etc. batteries) are forbidden.
- ii. The state of charge of the Supercapacitor will be checked before and after each run by measuring the Supercapacitor voltage. Two measurement points (Supercapacitor voltage + and – a labelled "Supercapacitor voltage") must be installed outside the vehicle to allow the voltage measurement on the starting line. **For Urban Concept vehicles a joulemeter will be used to measure the Supercapacitor voltage. (See [Article 56:d](#)) iv)** iii. The voltage registered after the run must be at least equal to the voltage registered before the run. In the event of the contrary, the Supercapacitor must be re-charged by running the fuel cell until their voltage is equal to the voltage registered before the run. The additional time required to recharge the Supercapacitor by running the fuel cell after the competition is added to the recorded time of the relevant run.
- iv. The maximum Supercapacitor voltage must not exceed that referenced in

[Article 57:a](#)). k) Fuel cell starter battery

i. Accessory battery

If the accessory battery can be electrically isolated from the fuel cell output, the accessory battery

can be used to start the fuel cell. The battery is considered electrically isolated when energy from the accessory battery cannot contribute to vehicle propulsion.

- ii. External battery

If the accessory battery cannot be isolated from the fuel cell output, an external battery must be used on the starting line to start the fuel cell system.

 1. As soon as the vehicle starts to move, this battery must be unplugged.
 2. Two connectors must be installed outside the vehicle to allow a quick connection and fuel cell system start on the starting line. These external connectors must be securely fastened to the vehicle.
 - iii. As mentioned in [Article 57:h](#)i, it is mandatory to power the hydrogen detector using the accessory battery. This battery must also power the emergency shutdown valve, relay and lighting system for Urban Concept vehicles.
- l) Electrical circuit/Electronics
- i. All wiring associated with the accessory battery circuit must be clearly distinguishable from the propulsion system by physical isolation or the use of different wire colours.
 - ii. A fuse must be installed on the positive terminal of the fuel cell stack. Its melting current (expressed in Amps) must be less than the active area (expressed in square centimetres) of one cell of the stack. For instance, if the active surface of one cell of a 20-cell stack is 60 cm², the melting current of the fuse must not exceed 60 A.
 - iii. If a Supercapacitor is used in the circuit, a fuse must be installed on the positive terminal of the Supercapacitor pack. The fuse rating must be less than or equal to the maximum usable power divided by the rated voltage.
- m) Other equipment
- Compressors, fans and coolers for the fuel cell system must be powered by the fuel cell or Supercapacitor, not by the accessory battery.

ARTICLE 66: NOT USED

ARTICLE 67: BATTERY ELECTRIC VEHICLES

- a) The drive train in the Battery Electric category is restricted to a maximum of one electric storage device, and up to two electric motors, with associated control units. The electric motors may be purchased, purchased-and-modified, or purpose-built. The motor controller MUST be purpose-built for the Shell Ecomarathon. Modifications to purchased motor controllers or the use of purchased motor controller evaluation kits are not acceptable. Motor controllers built from sub-components such as single-board computers, power stages, etc. are encouraged. If a motor controller is built incorporating one or more printed circuit boards (PCBs), the text "SEM" must be included in the mask of the PCB etching. If the motor controller includes controlling software, the software must be developed or integrated for the Shell Ecomarathon.



- b) Only Lithium-based batteries are permitted as electric storage devices.

- c) The vehicle must be equipped with an onboard Battery Management System (BMS) to control and protect the battery against risk of fire as defined in [Article 57:d](#).

Any BMS for propulsion batteries must provide an AUTOMATIC isolation of this battery in the event of any measured parameters getting out of their designed range.
- d) The Lithium-based battery and any accessory circuits are subject to the maximum voltage defined in [Article 57:a](#).
- e) Participants are required to present a printed copy of their electrical schematics at Technical Inspection.
(See [Article 58:c](#))
- f) The vehicle battery must be placed outside the Driver's compartment behind the bulkhead and securely mounted. Bungee cords or other elastic materials are not permitted for securing the battery. See [Article 25:h](#).
- g) All electrical circuits must be protected as defined in [Article 57:g](#).
- h) All 'Battery Electric' vehicles which complete a successful run will be classified in descending order of fuel economy, expressed in distance/kWh, where distance is either miles or km depending on the region.



5. ON-VEHICLE TELEMETRY EQUIPMENT

ARTICLE 68: GENERAL



TELEMETRY

- a) For selected events, all Urban Concept vehicles must install the telemetry system provided by the Organisers for the duration of the event. This telemetry system is composed of an onboard computer (consisting of an antenna pod and a backbone), a dedicated battery system and cables, and one or more energy measurement sensors, dependent on the vehicle's energy type.
- b) The use of telemetry equipment is limited to selected events.
- c) All Urban Concept ICE vehicles that use a sparkplug must use a resistive type **sparkplug and plug wire**.
- d) Teams are responsible for ensuring their vehicle electrical system is compatible with on-vehicle telemetry equipment. While there is no direct electrical connection between the telemetry equipment and vehicle electrical system, vehicle electrical noise may interfere with the operation of the telemetry equipment. **If Teams are using their own telemetry equipment, it must not interfere with the Organisers' telemetry system.** Organisers will work with Teams to mitigate vehicle electrical system noise impacting the operation of the telemetry equipment, but if not resolved, Teams may not be allowed to compete in the Shell Eco-marathon **Mileage Challenge and/or World Championship**.

ARTICLE 69: ONBOARD COMPUTER

- a) Mounting location must be approved by the Organisers and instructions will be provided.
- b) The onboard computer will be powered by a dedicated battery system provided by the Organisers. The dedicated battery system must remain isolated from the vehicle electrical system. Teams are responsible for charging the provided telemetry battery.
- c) The external antenna pod must be mounted on the outside of vehicles that has an unobstructed view of the sky and its LED's must be visible from the side of the vehicle. The mounting of this antenna requires a 32 mm diameter hole in the body of the vehicle.

ARTICLE 70: HYDROGEN FLOW METER

- a) All Urban Concept Hydrogen vehicles must be fitted with the hydrogen flowmeter which is provided by the event Organisers. The onboard computer will be connected to the flowmeter via a one-meter cable.
- b) The hydrogen flowmeter is a Vögtlin Red-y smart series Hi performance GSM-B9TA-BN00 calibrated for Shell Eco-marathon.

ARTICLE 71: LIQUID FLOWMETER

- a) All Urban Concept Internal Combustion Engine vehicles must be fitted with the liquid flowmeter, which is provided by the event Organisers. The liquid flowmeter will be connected to the onboard computer backbone via a one-meter cable.
- b) The liquid flowmeter is a Max Machinery Model P001 specially modified for the Shell Eco-marathon. The liquid flowmeter must be installed below the fuel injector by the Teams prior to Technical Inspection.

ARTICLE 72: JOULEMETERS

- a) Joulemeters will be used to measure the vehicle electrical energy and will be installed in all Urban Concept vehicles, see [Article 56](#). In Urban Concept vehicles, the Joulemeter will be connected to the onboard computer backbone via a 1meter cable.



6. GLOBAL VIRTUAL PROGRAMME AND OFF-TRACK AWARDS

The Shell Eco-marathon 2022 season offers a two-part programme – one virtual, including a Virtual League, and one on-track, with physical events subject to appropriate health and safety measures being met in each region.

ATTENTION: Safety rules described in Chapter I are applicable for all component competitions of the season, both virtual and on-track. In virtual competitions where photos and videos of the vehicle are used, safety-related articles must still be followed, including the use of PPE and all the directives described in Articles 21-24.

ARTICLE 90: VIRTUAL PROGRAMME OVERVIEW

- a) The Virtual League is designed to recognise and reward the achievements of Teams throughout this season and will consist of the component competitions listed below, independent from any on-track competitions that may take place in 2022. All registered Shell Eco-marathon Teams are eligible to participate in any or all virtual component competitions, and Teams will be awarded points for their performance in the respective challenges according to the table presented in [Article 91](#). Competition dates for each component competition will be announced on the [Shell Eco-marathon website](#). The component competitions of the 2022 Virtual League are:
 - i. Quiz – a fun challenge to test the Teams’ knowledge on Shell Eco-marathon history, energy, technology, motorsports trivia and more.
 - ii. Future Rider – Teams are challenged to create the car of the future inspired by the ‘80s most iconic cars – an energy-efficient vehicle engineered for the modern world.
 - iii. Pitch the Future – a real-world energy challenge, powered by Shell and industry partners.
 - iv. Autonomous Programming Competition – the competition requires Teams to improve the performance of control software for a baseline simulated autonomous vehicle.
 - v. Virtual Off-Track Awards (See Section 6B) – recognising and rewarding the wide range of skills that go into each Shell Eco-marathon project far beyond the track.
 - vi. Bonus Challenge – optional surprise virtual challenges that may be offered throughout the season for extra points in the Virtual League.
- b) Teams wishing to participate in any Virtual League component competition must register their Team through the Shell Eco-marathon registration website as part of the general season registration. Participation in the Virtual Programme is voluntary but, in case of oversubscribed on-track events, may be taken into consideration for the Team selection process.

ARTICLE 91: VIRTUAL LEAGUE POINTS AND WINNERS

- a) Teams will have a chance to earn points for each of the league component competitions. The winner of the 2022 Shell Eco-marathon Global Virtual League will be the Team with the highest number of points at the end of the Virtual Programme, around mid-year 2022.
- b) Points available for each component competition are as follows:

	Autonomous Programming (global)	Quiz (per region)	Future Rider (per region)	Pitch the Future (per challenge, per region)	Virtual Off-Track Awards* (per category, per region)
1 st Place	150	50	100	100	100
2 nd Place	125	49	85	85	85
3 rd Place	100	48	70	70	
4 th Place	75	47			
5 th Place	50	46			
6 th Place	25	45			
		(...) 50 th place: 1	Global winner: Addtl. 50 points	Global winner: Addtl. 50 points	

*Please refer to Section 6B for more information on the Off-Track Awards. Note that the Virtual Off-Track Awards points refer to the following four categories: Communications, Simulate to Innovate supported by Altair, Data and Telemetry supported by Schmid Elektronik, and Carbon Footprint Reduction.

- c) The Virtual League table with each Team's points and standing will be updated periodically and can be viewed through the [Shell Eco-marathon website](#).
- d) For prize money amounts associated with each component competition and the overall Virtual League winners, please refer to Section 7.

6A – VIRTUAL TECHNICAL INSPECTION

ARTICLE 92: DEFINITION

- a) The Virtual Technical Inspection is designed to be an optional replacement for an on-track event only, it is not a fixed component of the 2022 season. If an announced on-track event (with date and venue published) cannot take place for any reason, it may be replaced by a Virtual Technical Inspection. This will be applied at the Organisers' discretion on a case-by-case basis and any prizes awarded will not count towards the Virtual League. The Virtual Technical Inspection will be based on a subset of the Chapter I Rules as defined in Appendix 2 and is intended for Teams to demonstrate their compliance with the current version of the rules. All inspections will be performed by Shell Eco-marathon Subject Matter Experts. All decisions are final.

- b) A key factor is the safety elements of a Team's vehicle. Teams must understand that participating in the Virtual Technical Inspection does not constitute or imply that any vehicle is deemed valid or safe enough to operate on any road or track for testing or competition purposes.

ARTICLE 93: VIDEO

- a) The Team must provide an English narrated video as part of the Virtual Technical Inspection. The maximum time allowed for the video is seven (7) minutes. Videos longer than seven minutes will not be reviewed. Videos should be filmed in landscape 16:9 orientation with a minimum resolution of 720p and in MPEG4, MP4 or MOV format. Videos shot in segments must be edited together into a single presentation. Continuous narration is not required, and Teams may also add voice-over or subtitles as necessary.
- b) The video must contain only real vehicle or parts of this vehicle, no virtual element will be accepted.
- c) The video must contain all the elements as outlined in the Virtual Technical Inspection Checklist for the vehicle type as shown in Appendix 2.
 - i. The checklist identifies specific points which must be highlighted in a Team's video. Teams can find full requirements for each checklist item detailed in its associated Article reference.
 - ii. Prior to presenting evidence for each checklist item, Teams must reference (either visually or verbally), the relevant checklist section that will next be presented. For example, if a Team is going to present on checklist items in Brakes Section, they must first visually/verbally signpost that the next section of the video concerns items in the Brakes Section.
 - iii. Teams must not drive their vehicle in the video.
- d) The video must be filmed in compliance with all relevant COVID-19 controls required at the shoot location at the time of filming. Participants in any video must demonstrate compliance with these controls at all times. Failure to follow the local COVID-19 rules could result in disqualification from the Competition. The Organisers have final say over the validity or acceptability of any video.

ARTICLE 94: DOCUMENTATION

- a) The Team must provide documentation as described below.
- b) The documentation must be in PDF format, either A4 or US Letter page size, using a minimum font size of 10 points and limited to the number of pages as specified. In case of non-compliance the documentation will not be reviewed.
- c) All vehicle types:
 - i) Vehicle dimensions as per Article 39 for Prototype and Article 45 for Urban Concept, in one page.
 - ii) Braking system description, including diagram and drawing or picture, in a maximum of two pages.

- iii) Vehicle level electrical schematic (all energy types). The electrical schematic must use standard automotive electrical symbols, in a maximum of two pages.
- d) ICE: Energy supply diagram in one page. If hybrid, add description in one additional page.
- e) Hydrogen: Energy supply diagram in one page, and fuel cell description in one additional page.
- f) Battery Electric: Energy supply diagram in one page, and purpose-built motor controller schematic and functional description in a maximum of two additional pages.

ARTICLE 95: SCORING

- a) Scoring will consist of a numerical value.
- b) The numerical value, or scoring, for the virtual inspection is a summation of points gained for each individual check point item.
- c) Each check point can gain between 0 and 3 points as described below.
 - ✦ 0 – Is not shown in the video or does not comply with the Chapter I Rules.
 - ✦ 1 – Partially complies with the Chapter I Rules.
 - ✦ 2 – Mostly complies with the Chapter I Rules ✦ 3 – Fully complies with the Chapter I Rules.
- d) The Virtual Technical Inspection score will be calculated as follows: the sum of the points from each individual check divided by the total possible points that vehicle could achieve times 1000, rounded to the nearest full point. **The score will be used for definition of prizes for the Virtual Technical Inspection participating Teams only, it is not part of the Virtual League.**

Note 1: for example, if an ICE prototype received 110 points out of the total possible points of 123, the VTI Score rating would be 894 $[(110/123) \times 1000 = 894.3$ or 894 rounded to the nearest point]

Note 2: The total possible points will vary between energy types, vehicle options (i.e. lead acid battery or Li-Ion battery), and vehicle category (Prototype or Urban Concept).

6B – OFF-TRACK AWARDS

Applications for the Off-Track Awards must be related to the Team's Shell Eco-marathon project. Previous award winners **and second places** cannot re-apply using the same project. Submission must be clearly different from previous winning applications. Applications must include **only** the Team identification number (ID) and **the Team name** on the cover. **Do not include any personal information within the applications, for example, please do not include personal names or contact details.**

Applications for all Off-Track Awards must be made in the English language.

For the Shell Eco-marathon Off-Track Awards, the required documents must be uploaded to the [Shell Ecomarathon registration website](#). Please refer to the [Shell Eco-marathon website](#) for the applicable submission deadline.

By submitting an Off-Track Award entry, the Team agrees for the Organisers to publish their entry as deemed necessary to recognise the achievement and provide coaching to other Teams.

The following four categories of the Off-Track Awards, described in Articles 96, 97, 98 and 99, will be part of the Virtual League. The points and prizes for these awards are detailed in Articles 91 and 104, respectively.

1. Communications
2. Simulate to Innovate supported by Altair
3. Data and Telemetry supported by Schmid Elektronik
4. Carbon Footprint Reduction

The following three categories of the Off-Track Awards, described in Articles 100, 101 and 102, will be available at on-track events only. Prizes for these awards will be detailed in each event's Chapter II rules.

Teams applying for these awards may be visited by the judges during the event and are required to make a Team Member available to them at their request. The judges may ask further questions, wish to see evidence, or discuss the Team's submission in more detail.

1. Vehicle Design
2. Technical Innovation supported by Southwest Research Institute
3. Safety supported by DuPont

ARTICLE 96: COMMUNICATIONS AWARD

a) Overview

Communications and promotional activity are crucial in driving interest in Shell Eco-marathon Teams and their project; and potentially in driving sponsorship opportunities. The winner of this award will be the Team that demonstrates the most impactful and successful integrated communications campaign - showing the efforts to promote **their journey in Shell Eco-marathon in the 2022 season**.

b) Objective

An integrated communications campaign, using different media channels and engagement activities, is integral for students to promote their Teams **during** a Shell Eco-marathon season. Participating Teams are required to create, run and evaluate a communications plan with various activities to show the Team's trajectory **throughout the season**.

When planning and implementing their communications, Teams are encouraged to use a wide range of media channels within their campaign from traditional media (press, radio and TV), to online (web sites, blogs) or social media (Facebook, Twitter, Instagram, TikTok, YouTube, Tumblr, Vimeo, Weibo, WeChat, Youku, Zhihu, Bilibili, BBS etc.).

The winner will be judged on the quality and creativity of the content, the volume of activity as well as the impact (potential reach) of the campaign (e.g. impressions; unique visits to their web pages; video views; social media likes and shares; event attendance, etc.).

As we evaluate the Team's trajectory in Shell Eco-marathon, the application should indicate when the campaign is launched and run and should include planned activities after the submission deadline.

Remember that engaging with Shell Eco-marathon online and on social media channels can also be an important part of the campaign. Teams applying to the Communications Award are invited to join the regional Shell Eco-marathon Facebook groups, follow the Shell Eco-marathon accounts on Twitter and Instagram, tag/mention these accounts and use the #ShellEcoMarathon hashtag whenever possible.

Teams must note that the effectiveness of the communications campaign will be judged on activities related to Shell Eco-marathon only. This includes, for instance, the unveiling of your vehicle, press conferences, photos or videos of the Team and the car, behind-the-scenes and promotion of participation in virtual competitions, or any social media activity related to Shell Eco-marathon. Participation in other competitions without a clear reference to Shell Eco-marathon will not be taken into consideration. c) How to participate

Participation in this competition is voluntary. Teams interested in applying to the Communications Off-Track Award must apply via the Shell Eco-marathon registration website. This application must consist of one document (.pdf format) with a maximum of 5 pages in total; images, screenshots, graphs, tables and drawings do not count towards the word count but must still respect the maximum number of pages. It should be a simple and straightforward report containing:

- i. Communications Plan: A short summary (no more than 500 words, using a minimum font size of 10 points) indicating the main idea, objectives, strategy and timeline of the communications campaign.
- ii. Impact Analysis: A summary report (no more than 500 words, using a minimum font size of 10 points) evaluating the success of the communications campaign compared with its objectives. Teams should also submit the main results (numbers) gathered throughout the campaign (e.g. event attendees, media impressions; video views; social media likes and shares; re-Tweets; etc.).
- iii. Campaign portfolio: Teams should collate and share all (or the best) examples of their campaign. This includes, for instance: press clips; event photos and footage; posters and brochures; creative infographics; websites links; social media channels (Facebook, Twitter, Instagram, TikTok, YouTube, Tumblr, Vimeo, Weibo, WeChat, Youku, Zhihu, Bilibili, BBS etc.); blog posts; screen shots of social media posts; links to video sharing platform, etc.

ARTICLE 97: SIMULATE TO INNOVATE AWARD SUPPORTED BY ALTAIR

a) Overview

This award recognises the use of **system simulation and optimisation (as part of computer aided engineering - CAE)** in vehicle design and is presented to Teams which demonstrate outstanding improvement in the design of any vehicle system or component that was achieved by using system simulation.

b) Objective

Teams will be required to explain their virtual approaches, the methods they applied and the benefits they targeted and finally achieved.

c) How to participate

Application for this award is voluntary. Teams interested in winning the Simulate to Innovate Award by Altair must submit a report in .pdf format which is not to exceed 2,000 words **using a minimum font size of 10 points, and 10 pages; images, screenshots, graphs, tables and drawings do not count towards the word count but must still respect the maximum number of pages.** Teams can also optionally submit a 1minute video with animations of the 3D renderings to further support and illustrate the submission.

- i. **The report must describe a system model of the overall vehicle main energy flow – from the source (fuel tank or battery) to kinetic energy including major losses (drag, component efficiencies, etc.). The report should show the steps followed and results obtained from the software that was used.**
- ii. **The report must describe at least one closed loop control system – including the control strategy. The control loop can include either an ancillary unit (e.g. cooling), the main drive train (e.g. traction control) or any other system.**
- iii. Information and details must be provided in the report on how the simulation helped to improve the initial design. This includes the description of the initial as well as the improved design. Images or screenshots of 3D renderings should be used where beneficial to demonstrate how **system simulation** was used to verify performance in virtual tests.
- iv. **The considered physical disciplines and the benefits they provided must be clearly described. If the Team decides on doing the optional task of parameter optimisation, then bonus points will be provided based on the benefit derived.**

The award is neutral to any state-of-the-art software used for the virtual development.

Note: Altair will support Teams by providing free access to Altair software, virtual learning sessions and a dedicated active support forum. Teams can request sponsorship by filling out the sponsorship form on www.altairuniversity.com/sponsorship-competitions and for any questions please contact altairuniversity@altair.com.

Throughout the year, Teams will be invited to a few learning courses hosted by Altair providing further information and guidance on how to use Altair software and how to apply it on typical design challenges during a vehicle development process as well as Virtual Learning Sessions held in conjunction with Shell Eco-marathon. Further details will be shared in due course.

Shell International Limited (SIL) does not endorse the products offered by any other company. Students and other readers should be aware that if they contact another company directly, they will be subject to the data privacy policies and processes of that company and that their information is not protected by Shell's privacy policies.

ARTICLE 98: DATA AND TELEMETRY AWARD SUPPORTED BY SCHMID ELEKTRONIK

a) Overview

This prize recognises the conceptual or actual design of intelligent information and knowledge processes from real-time or close to real-time vehicle and race data. This will lead to a competition that:

- ✦ follows a data-driven and digitised approach,
- ✦ innovates your race strategy and driving tactics, and
- ✦ improves your energy efficiency and track performance in the Mileage Challenge.

The award is open to both Prototype and Urban Concept Teams. The referenced vehicle data can be from the existing Shell telemetry system (as described in Section 5), from a Team's existing telemetry system or data from a fully conceptual telemetry system. Answers to the following five questions will be used in judging the submissions:

1. **Data Points:**
How does your data strategy look like and what vehicle sensor data (e.g. vehicle speed, energy usage) and context data (e.g. track map) do you identify as relevant to support the above three goals?
2. **Information Processes:**
What race related patterns, coefficients and control parameters do you extract from the data (1) and which information/knowledge processing (analysis, modelling, simulation, machine learning) do you use to achieve the appropriate control strategy that keeps the vehicle close to the optimum in the context of the given driving situation and subject to the abovementioned contest goals?
3. **Strategy Development:**
What is your overall race strategy and how to you use the understanding, knowledge and insights from (2) to make it data-driven, smart and adaptive?
4. **Driver's Performance:**
Which clues and/or previews will emerge from (3) and how to they support the driver's decision making, intelligent manoeuvres, specific driving situations and/or edge cases?
5. **Results Improvement:**
Does your data-driven approach (1 - 4) reduce your energy consumption, increase your speed or even both? What will be the outcome, how much of an improvement in [%] do you expect and why? Please provide supporting analysis.

b) Objective

Teams must answer the five listed questions and explain how expected outcomes relate to an improvement of their energy efficiency, track and Team performance and benefit Shell Eco-marathon. Participants are encouraged to think outside the box and pursue also unconventional and disruptive ideas. c) How to participate

Application for this award is voluntary. Teams wishing to participate must submit design documentation in pdf format. The report should consist of an executive summary and a technical description covering item 1-5. The design documentation must not exceed 1,500 words, using a minimum font size of 10 points, and 10 pages; images, screenshots, graphs, tables and drawings do not count towards the word count but must still respect the maximum number of pages.

ARTICLE 99: CARBON FOOTPRINT REDUCTION AWARD

a) Overview

Being aware of the carbon footprint concept and developing strategies to reduce this footprint are important components that will become increasingly crucial in the path towards low-carbon transportation. The migration to low-carbon or carbon-neutral transportation will impact all aspects of how we develop the vehicles of the future. This award is presented to the Team which best describes the process to design the next generation Shell Eco-marathon vehicle to reduce vehicle carbon footprint while maintaining or improving mileage challenge performance. b) Objective

Teams are required to research, understand, and develop design processes and strategies that result in carbon footprint reductions. A key part of the design strategy is associated with establishing the strategies for tradeoff analysis between carbon footprint reduction and mileage challenge vehicle performance. Comparative analysis using reference data is encouraged.

Teams are not required to determine an absolute numerical value (kg CO₂) of their vehicle carbon footprint reduction that would result from the new design process. Depending on the available data, Teams may compare possible carbon footprint savings based on one or more sample trade-off analyses. Teams are encouraged to base the sample trade-off analysis on the carbon footprint of their existing vehicle or component.

c) How to participate

- i. Teams applying for this award must submit a document in pdf format, not to exceed 1,500 words, using a minimum font size of 10 points, and 8 pages. Any charts and tables or other supporting nontext material will not count in the overall word count but must still respect the maximum number of pages.
- ii. The document should include a summary of the proposed carbon footprint reduction design process. Process flow graphics are encouraged. Examples of how trade-off analysis could be implemented as part of the process are encouraged but not required. Predictions of the total vehicle carbon footprint savings based on the new design approach are not required.
- iii. Questions to consider while developing the award response:
 - What are the changes in design procedures that result in carbon reduction for next generation vehicle designs?

- What methodologies would you use for tracking and keeping the carbon footprint at the lowest level in the new design?
- What are the highest carbon footprint components of your vehicle that the new design process would need to focus on?
- How would you design trade-off analysis activities as part of your process to achieve both better mileage challenge results and carbon footprint reduction?
- iv. The application will not be evaluated on the absolute carbon footprint savings resulting from the design process. Instead, the Team's completeness of thought and characterisation of the innovative design process in achieving carbon footprint reduction and optimising vehicle performance will be considered.

ARTICLE 100: VEHICLE DESIGN AWARD

a) Overview

This award recognises innovative design research and execution and will be awarded to the Team which presents the most original and coherent vehicle in terms of aesthetics, ergonomics, technical feasibility, choice of materials and circular economy thinking. Each of these five criteria will be considered in a final decision.

There will be one award for each vehicle category, Prototype and Urban Concept, if a minimum of five Teams are registered in each category for this award. If less than five Teams are registered in one or both categories, Prototype and Urban Concept will be grouped in a single award. To be eligible for the Vehicle Design Award, the winning Team must have at least one valid competition attempt, i.e. the Team must have a result on the score board.

Teams applying for this award may be visited by the judges during the event and are required to make a Team Member available to them at their request. The judges may ask further questions, wish to see evidence, or discuss the Team's submission in more detail.

b) Objective

Teams are required to describe their design approach, the basis for their research, factors which make this design special and issues and solutions encountered during the vehicle production process. Photographs, drawings and/or screenshots of 3D renderings must be included to illustrate the process. c) How to participate

Application for this award is voluntary. Teams interested in the Vehicle Design Award must submit a report in .pdf format which does not exceed 1,500 words, using a minimum font size of 10 points, and 10 pages; images, screenshots, graphs, tables and drawings do not count towards the word count but must still respect the maximum number of pages. This document must contain as a minimum the following information:

- ✦ Description of the original design idea the Team wanted to develop and why;
- ✦ Seven images of the vehicle (photographs or drawings) which represent the car, such as:
 - ✦ 3/4 front perspective view
 - ✦ 3/4 rear perspective view

- ✦ Direct Front view
- ✦ Direct Rear view
- ✦ Side view
- ✦ Top view
- ✦ Cockpit view
- ✦ A brief project timeline and overview of the Team structure and work allocation; ✦
 - When was this vehicle registered for the first time for Shell Eco-marathon?
- ✦ What are the new developments this year (if registered before)?
- ✦ Details about research and tests done to prove the vehicle's energy-efficiency;
- ✦ Details about vehicle safety and driver ergonomics aspects;
- ✦ Details about the materials used and how well they can be recycled;
- ✦ The weight of the car and details on how the Team managed weight reduction.

ARTICLE 101: TECHNICAL INNOVATION AWARD SUPPORTED BY SOUTHWEST RESEARCH INSTITUTE

a) Overview

This award is presented to the Team which demonstrates outstanding technical ingenuity along with optimal use of new materials, components, methodology and inventions in their drive train, chassis, body, instrumentation or tyres. **Teams should focus on one specific innovation in their submission.**

To be eligible for the Technical Innovation Award, the Team must have at least one valid competition attempt, i.e. the Team must have a result on score board.

Teams applying for this award may be visited by the judges during the event and are required to make a Team Member available to them at their request. The judges may ask further questions, wish to see evidence, or discuss the Team's submission in more detail.

b) Objective

Teams will be required to explain their innovative concept, its features and its benefits, how it relates to the Shell Eco-marathon competition and the potential it has for 'real world' application. Submissions that provide in-depth information on a specific innovation are preferred over those that give a general overview of multiple innovations to the project vehicle.

Teams are strongly encouraged to consider all intellectual property developed in conjunction with the Shell Eco-marathon programme as valuable assets and seek professional advice about its protections through patents or trademarks before publishing.

c) How to participate

Application for this award is voluntary. Teams interested in the Technical Innovation Award must apply with a report in .pdf format which is not to exceed 1,500 words, **using**

a minimum font size of 10 points, and 10 pages; images, screenshots, graphs, tables and drawings do not count towards the word count but must still respect the maximum number of pages. As part of the submission, Teams must include an Executive Summary at the beginning of the submission that answers the following questions, at minimum:

- ✦ Describe the **specific** innovation.
- ✦ What makes the innovation unique/novel?
- ✦ Is the concept relevant to real world applications? If so, how?

ARTICLE 102: SAFETY AWARD SUPPORTED BY DUPONT

a) Overview

This award aims to highlight the importance of safety in the Shell Eco-marathon programme and encourages all participating Teams to actively implement safe practices in their daily activities. It challenges all Teams to review their ways of working including but not limited to training, management and inspection of tools and equipment, assessment and management of PPE requirement, and to review their procedures in order to identify areas where safety standards can be improved.

Teams applying for this award may be visited by the judges during the event and are required to make a Team Member available to them at their request. The judges may ask further questions, wish to see evidence, or discuss the Team's submission in more detail.

b) Objective

To be eligible for the award, the Team must demonstrate excellent understanding of safe design concepts and safe manufacturing processes. Furthermore, the Team must be able to demonstrate safe working practices as well as an overall proactive approach to their own and other people's safety in their home workshop and/or at live event – in paddocks and on the track. In their submission, the Team must also explain changes they have implemented to achieve higher standards of safety.

c) How to participate

Application for this award is voluntary. Teams interested in the Safety Award must submit a report in .pdf format which is not to exceed 1,500 words, **using a minimum font size of 10 points, and 10 pages**; images, screenshots, graphs, tables and drawings do not count towards the word count but must still respect the maximum number of pages.

7. AWARDS AND PRIZES

ARTICLE 103: ON-TRACK AWARD OVERVIEW AND PRIZES

On-Track Awards and prizes for Off-Track Awards categories available only at physical events will be detailed in the Chapter II Rules for the respective event.

ARTICLE 104: VIRTUAL LEAGUE AWARD OVERVIEW AND PRIZES

The winning Teams in the Virtual League will be determined by the total number of points accumulated throughout the Virtual Programme as defined in [Article 91](#).

There will be no prize money for the Quiz; only Virtual League points will be awarded to the participating Teams in accordance with [Article 91](#).

The prizes for the overall Virtual League and its component competitions are presented on the table below.

	Virtual League (global)	Autonomous Programming (global)	Future Rider (per region)	Pitch the Future (per challenge, per region)	Virtual Off-Track Awards* (per category, per region)
1 st Place	\$3,000	\$1,500	\$1,000	\$1,000	\$1,500
2 nd Place	\$2,000	\$1,000	\$750	\$750	\$750
3 rd Place	\$1,500	\$750	\$500	\$500	
4 th Place	\$1,000	\$500			
5 th Place	\$750	\$250			
6 th Place	\$500	\$100			
Global winner			Addtl. \$500	Addtl. \$500	

*Please note that the Virtual Off-Track Awards prizes refer to the following four categories: Communications, Simulate to Innovate supported by Altair, Data and Telemetry supported by Schmid Elektronik, and Carbon Footprint Reduction. For the three categories offered only at on-track events, i.e. Vehicle Design, Technical Innovation supported by Southwest Research Institute and Safety supported by DuPont, please refer to the respective Chapter II Rules.

8. MISCELLANEOUS

ARTICLE 105: PERSONAL DATA

Terms as set out in the [Shell Eco-marathon Privacy Notice](#) governs and covers the Organisers' processing of any personal data collected by the Organiser and/or shared by the Participant as part of the Competition and on the [Shell Eco-marathon registration platform](#).

Any personal information processed by the Organiser is for the purpose of facilitating your participation in and association with the Competition.

ARTICLE 106: PHOTOGRAPHY AND VIDEOGRAPHY RIGHTS

During the Competition, photographs and film will be made by, or on behalf of, the Organisers. Participants may be featured in these photographs and film. The usage and storage of these materials are governed by the terms set out [Article 1d\)](#) in these Official Rules and in the Terms and Conditions for each competition component as signed by Participants.

ARTICLE 107: INTELLECTUAL PROPERTY

Any work performed in the Competition may result in the creation of valuable intellectual property. Teams are encouraged to consider all intellectual property created during the Shell Eco-marathon programme as valuable assets, and to seek professional advice for the protection of their intellectual property. Material uploaded will share your inventions and methods with the world, so you might be advised to make it clear that this is your intellectual property.

ARTICLE 108: THIRD PARTY'S INTELLECTUAL PROPERTY

By entering, each Team warrants and represents that its vehicle and/or its design is original and does not infringe, defame or otherwise violate the rights and/or property of any third party; does not violate any laws or regulations; and does not utilise, use or infringe the property of any third party including the property and rights of another Team without express written permission to do so. Each Team further warrants that the possession, exploitation, use or distribution by that Team of any intellectual property including without limitation patents, copyrights, designs, trade or service marks, whether registered or not, shall not infringe or misappropriate the intellectual property right of any third party. Each Team shall indemnify the Organisers and its parent, affiliate and subsidiary companies against any costs, loss or damage suffered or incurred by the Organisers and its parent, affiliate and subsidiary companies as a result of any claim that the use by a Team thereof infringes the intellectual property right of any third party.

APPENDIX 1: IDENTIFICATION OF VEHICLES

URBAN CONCEPT PROTOTYPE

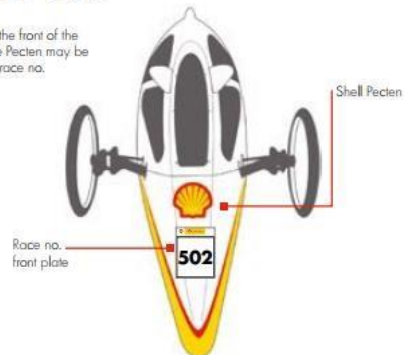
FRONT View

Note: On the front of the vehicle, the Pecten may be above the race no.



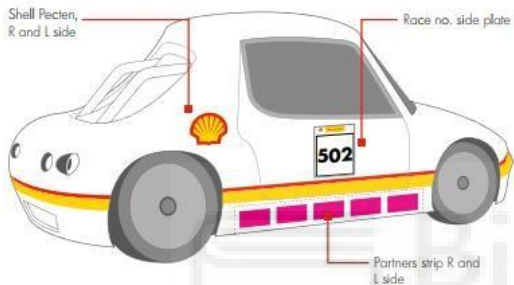
FRONT View

Note: On the front of the vehicle, the Pecten may be above the race no.



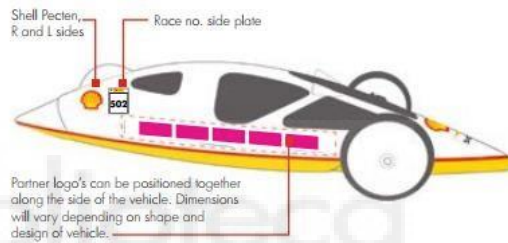
SIDE View

Shell Pecten, R and L side







SIDE View

Shell Pecten, R and L sides



Partner logo's can be positioned together along the side of the vehicle. Dimensions will vary depending on shape and design of vehicle.

IDENTIFICATION	POSITION	FORMAT	NUMBER	NOTES
Shell Pecten 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Right side ■ Left side ■ Front of vehicle 	215mm x 200mm	3	Mandatory
Race number plate 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Right side ■ Left side ■ Front of vehicle 	200mm x 260mm	3	Mandatory
Partner strip 	<ul style="list-style-type: none"> ■ Right side ■ Left side 	770mm x 80mm	2	Mandatory
Emergency sticker 	On exterior position of the shutdown actuator	120mm x 105mm	2	Mandatory

APPENDIX 2: VIRTUAL TECHNICAL INSPECTION CHECKLIST

PROTOTYPE	
Article	
Station 1	Driver's Control
21	Appropriate motorsports helmet (s)
22 a, c	Racing suit (s) / Gloves
Station 2	Vehicle dimensions
94 c	Uploaded Documentation
39 a	Height < 1000 mm
39 e	Width < 1300 mm
39 f	Length < 3500 mm
39 b	Track width > 500 mm
39 d	Wheelbase > 1000 mm
Station 3	Seat Belts & Roll bar
29 a-b	Safety Belts ≥ 5 mounting points
29 c-d	Safety Belts - chassis fixing
29 b	Crotch strap under body
26 a	Crumple space-protect from front/side impact
26 b	Roll bar 50 mm > driver's head
26 c	Roll bar width > shoulders
Station 4	Brakes
94 c	Uploaded documentation
43 a	1 Hydraulic brake system 1 front & 1 rear
43 a	1 single hydraulic circuit per axle
43 a	Foot operated front brake by single pedal
43 a	Rear brake by single lever or pedal
43 a	All wheels have brakes
43 a	Ergonomics (both hands on steering mech.)
Station 5	Not Used
Station 6	Exit
30	Driver exit < 10 seconds
Station 7	Mechanical Vehicle Design
25 j	Fully closed body

25 a ii	Front Crumple Zone \geq 100 mm
25 i	Solid floor & frame
27	Bulkhead rigid & fire resistant
27	Bulkhead isolates energy/driver compartment
34 g	Chain/belt guard
25 a i,	Running wheels (Pr:3/4)
	If ICE (Y/N)
35 a,b	Exhaust system evacuates outside
Station 8	Electrical Vehicle Design
94 c	Uploaded documentation
	Electrical System
57 e	Elec system has proper fuse protection
	Battery
57 b	Only one Battery, single physical package
57 a	Max 48 V nominal (60 V Peak)
57 c	Batt mount firm, behind b/head, not under seat
	If Lithium battery
57 d iv	Capacity < 1000 Wh
	If Hybrid / H2 with energy store
57 j	Supercapacitor (SC) for energy storage
63 c	External connectors
Station 9	Energy Verification ICE
94 d	Uploaded documentation
61 a c d	Fuel Tank Position
60 b i	Safety valve location (between air bottle and reg)
61 g	Translucent hoses
62 c	Nothing in the fuel line (no filters, etc)
62 e	Fuel injection only
64 a	Electric Starter
	Emergency Shutdown
37f	Internal/External Estop Switch
Station 10	Energy Verification H2
94 e	Uploaded documentation
65 a iv	Correct system design

65 d	Hydrogen sensor at highest point
65 c	2 ventilation holes 5 cm ²
	Emergency Shutdown
37 f	Internal/External Estop Switch
Station 11	Energy Verification BEV
94 f	Uploaded documentation
	Li-Ion Battery System
57 b	Only two terminals
57 d i	In-vehicle Battery Management System
	Motor/Controller System
67 a	Purpose built motor controller
	Emergency Shutdown
37 f	Internal/External Estop Switch



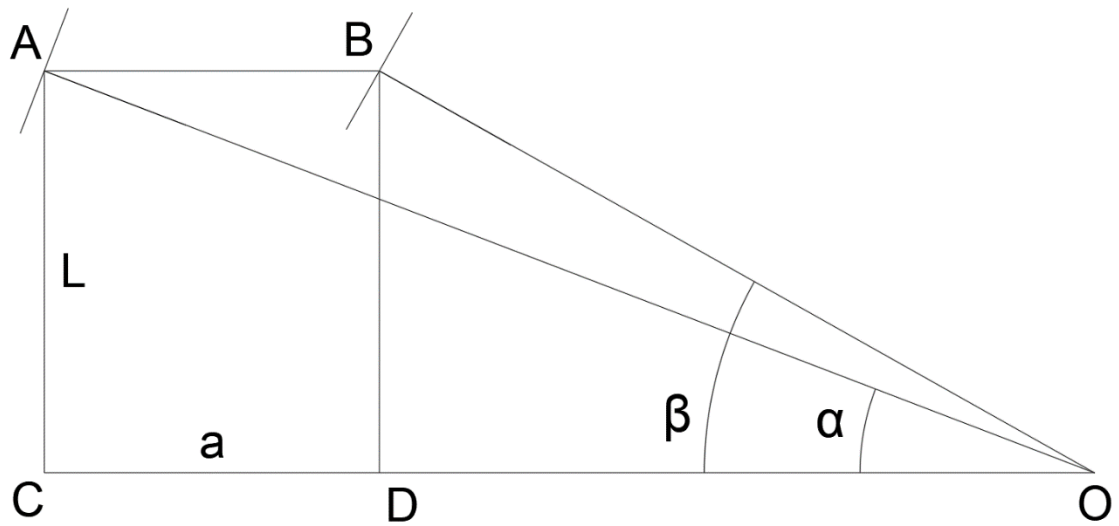
URBAN CONCEPT	
Article	
Station 1	Driver's Control
21	Appropriate motorsports helmet (s)
22 a, c	Racing suit (s) / Gloves
Station 2	Vehicle dimensions
94c	Uploaded documentation
45 a	Height 1000 - 1300 mm
45 b	Width 1200 - 1300 mm
45 c	Length 2200 - 3500 mm
45 d	Track width >1000 mm (front)
45 d	Track width > 800 mm (rear)
45 e	Wheelbase > 1200 mm
46 d	Two Doors - Min 500 x 800 mm
Station 3	Seat Belts & Roll bar
29 a-b	Safety Belts ≥ 5 mounting points
29 c-d	Safety Belts - chassis fixing
29 b	Crotch strap under body
26 b	Roll bar 50 mm > driver's head
26 c	Roll bar width > shoulders
Station 4	Brakes
94 c	Brake documentation
51 a	4-disc hydraulic brake
51 c	One dual master cylinder or 2 master cyls
Station 5	Visibility
27 a, 52 b c d	Windscreen & wiper / Tint-driver must be seen
Station 6	Exit
30	Driver exit < 10 seconds
Station 7	Mechanical Vehicle Design
25 j	Fully closed body
25 i	Solid floor & frame
25 c, 46 i	No external appendages or sharp edges
46 b	Wheel covers integral with body
30 c	Internal/ext'l opening mech effective/intuitive
27	Bulkhead rigid & fire resistant

27	Bulkhead isolates energy/driver compartment
34 g	Chain/belt guard
25 a iii	Running wheels (UC: 4)
46 h	Luggage compartment (and luggage)
46 j	Towing hook or ring
50 b	2 front turn indicators

50 a	2 front headlights
50 c	2 rear turn indicators
50 d	2 red rear brake light
50 e	2 red rear lights
50 h	Hazard Lights
	If ICE (Y/N)
35 a,b	Exhaust system evacuates outside
Station 8	Electrical Vehicle Design
94 c	Uploaded documentation
	Electrical System
57 e	Elec system has proper fuse protection
	Battery
57 b	Only one Battery, single physical package
57 a	Max 48 V nominal (60 V Peak)
57 c	Batt mount firm, behind b/head, not under seat
	If Lithium battery
57 d iv	Capacity < 1000 Wh
	If Hybrid / H2 with energy store
57 j	Supercapacitor (SC) for energy storage
63 c	External connectors
Station 9	Energy Verification ICE
94 d	Uploaded documentation
61 a c d	Fuel Tank Position
60 b i	Safety valve location (between air bottle and reg)
61 g	Translucent hoses
62 c	Nothing in the fuel line (no filters, etc)
62 e	Fuel injection only
64 a	Electric Starter
	Emergency Shutdown

37 f	Internal/External Estop Switch
Station 10	Energy Verification H2
94 e	Uploaded documentation
65 a iv	Correct system design
65 d	Hydrogen sensor at highest point
65 c	2 ventilation holes 5 cm ²
	Emergency Shutdown
37 f	Internal/External Estop Switch
Station 11	Energy Verification BEV
94 f	Uploaded documentation
	Li-Ion Battery System
57 b	Only two terminals
57 d i	In-vehicle Battery Management System
	Motor/Controller System
67 a	Purpose built motor controller
	Emergency Shutdown
37 f	Internal/External Estop Switch

ANEXO II: GEOMETRÍA DE ACKERMANN

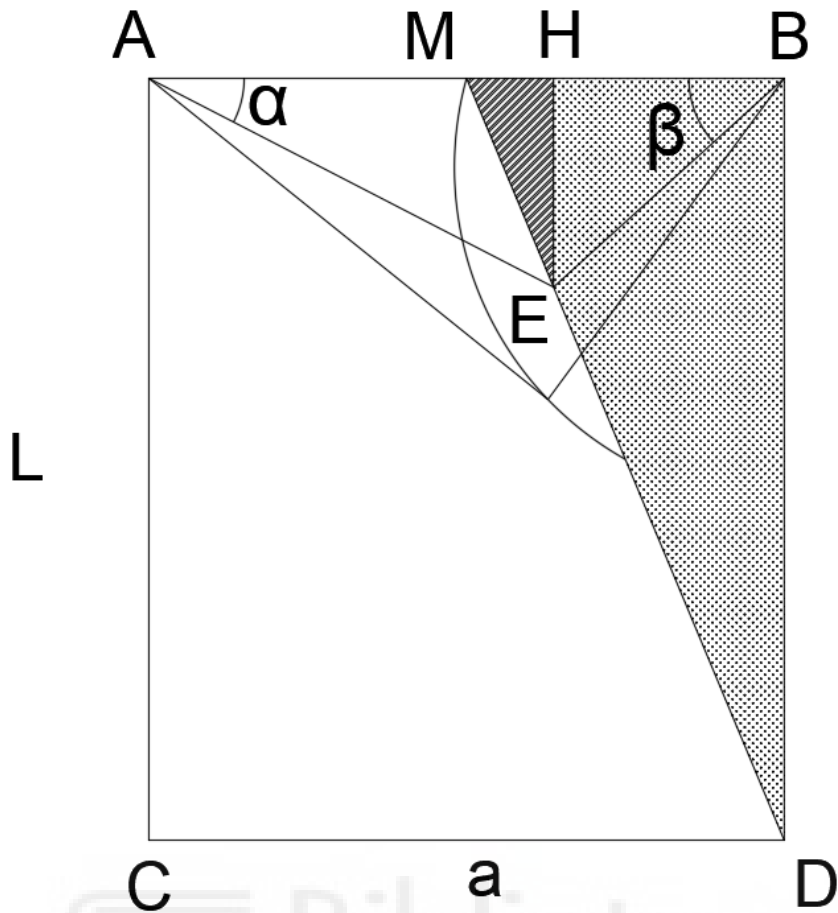


$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{L}{OC} \quad \operatorname{tg} \beta = \frac{L}{OD}$$

$$OC - OD = a = \frac{L}{\operatorname{tg} \alpha} - \frac{L}{\operatorname{tg} \beta}$$

$$\frac{a}{L} = \operatorname{cotg} \alpha - \operatorname{cotg} \beta$$

Los puntos de intersección de rectas formadas por los ángulos de giro se encuentran sobre una curva llamada “curva de error”.



$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{EH}{AH} \quad \operatorname{tg} \beta = \frac{EH}{BH}$$

$$AH = \frac{EH}{\operatorname{tg} \alpha} \quad BH = \frac{EH}{\operatorname{tg} \beta}$$

$$AH - BH = \frac{EH}{\operatorname{tg} \alpha} - \frac{EH}{\operatorname{tg} \beta}$$

$$\frac{AH - BH}{EH} = \frac{1}{\operatorname{tg} \alpha} - \frac{1}{\operatorname{tg} \beta}$$

Por semejanza podemos hallar los siguientes triángulos:

$$MHE = MBD$$

$$AH - BH = 2HM$$

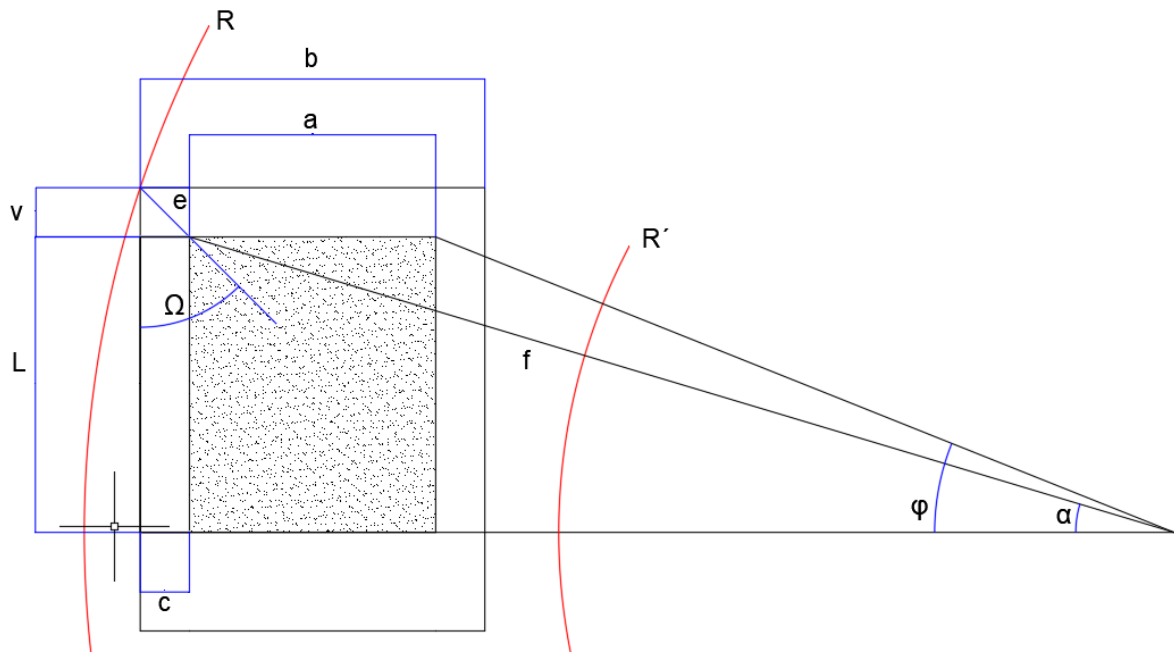
$$\frac{MH}{EH} = \frac{MB}{DB} = \frac{a}{2L}$$



ANEXO III:

DIRECCIÓN TIPO

CAMIÓN



1º Ángulo de giro mínimo para que el vehículo realice la curva:

$$e = \sqrt{v^2 + c^2}; \quad c = \frac{b-a}{2}; \quad \operatorname{tg} \Omega = \frac{c}{v}; \quad \operatorname{sen} \varphi = \frac{L+v}{R}$$

Aplicando teoremas del seno/coseno:

$$f = \sqrt{e^2 + R^2 - 2eR * \cos(90^\circ - (\Omega + \varphi))}$$

$$\frac{f}{\operatorname{sen}(90^\circ - (\Omega + \varphi))} = \frac{e}{\operatorname{sen}(\varphi - \alpha)}$$

$$\operatorname{sen}(\varphi - \alpha) = \frac{e}{f} \operatorname{sen}(90^\circ - (\Omega + \varphi))$$

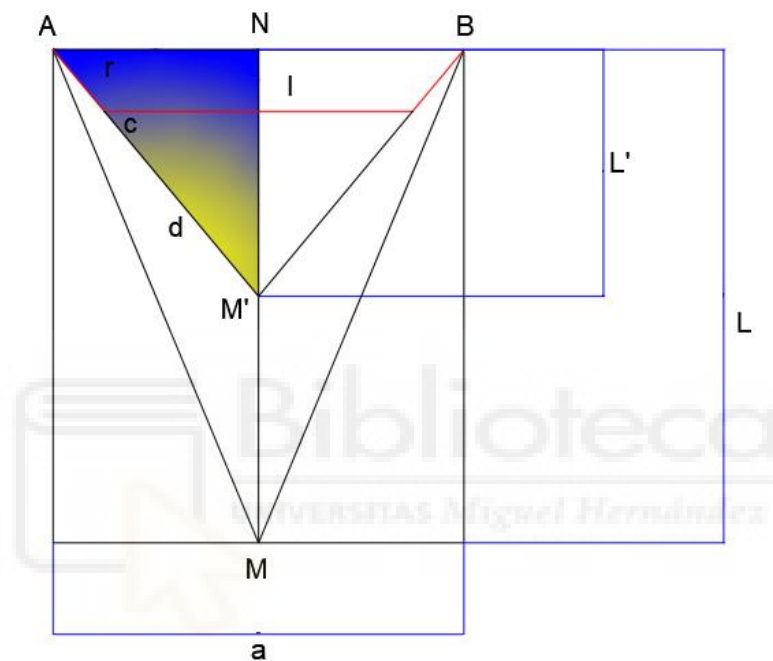
$$\alpha_{\min} = \varphi - \operatorname{arc} \operatorname{sen} \left(\frac{e}{f} \operatorname{sen}(90^\circ - (\Omega + \varphi)) \right)$$

Con esto se consigue el ángulo mínimo de la rueda exterior para girar.

Con respecto a R' se debe cumplir:

$$f \cos \alpha - R' \geq \frac{b}{2} + \frac{a}{2}$$

2º Relación longitudes de las bielas:



Del triángulo ANM':

$$\frac{l/2}{d-r} = \frac{AN}{d} = \frac{a/2}{d}$$

Donde L ó r son:

$$l = \frac{a(d-r)}{d}$$

$$r = \frac{d(a-l)}{a}$$

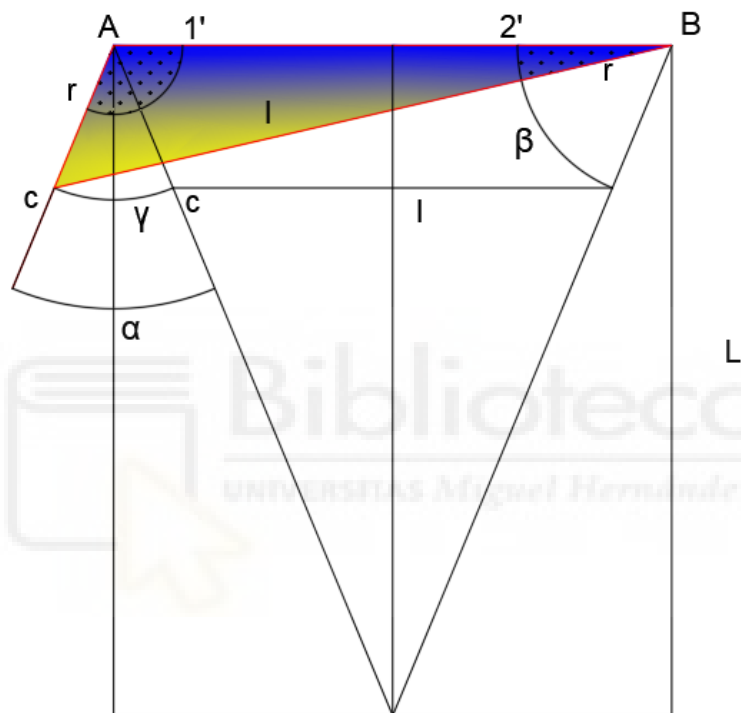
$$d = \sqrt{L'^2 + \left(\frac{a}{2}\right)^2}$$

Por tanto r debe ser:

$$r = \frac{\sqrt{L'^2 + \left(\frac{a}{2}\right)^2} (a - l)}{a}$$

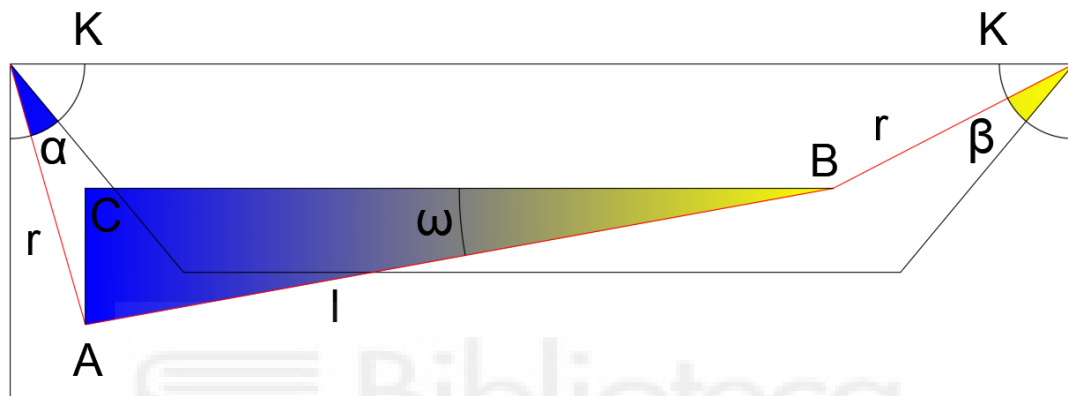
3º
barra de

Relación



acoplamiento y bielas:

Relaciones conocidas: $AC=r$; $CB=l+r$; α = ángulo máximo de giro.



Del triángulo ACB:

$$(l+r)^2 = r^2 + a^2 - 2ar \cos 1'$$

$$180^\circ - 1' = 90^\circ - (\alpha - \gamma)$$

$$1' = 90^\circ + \alpha - \gamma$$

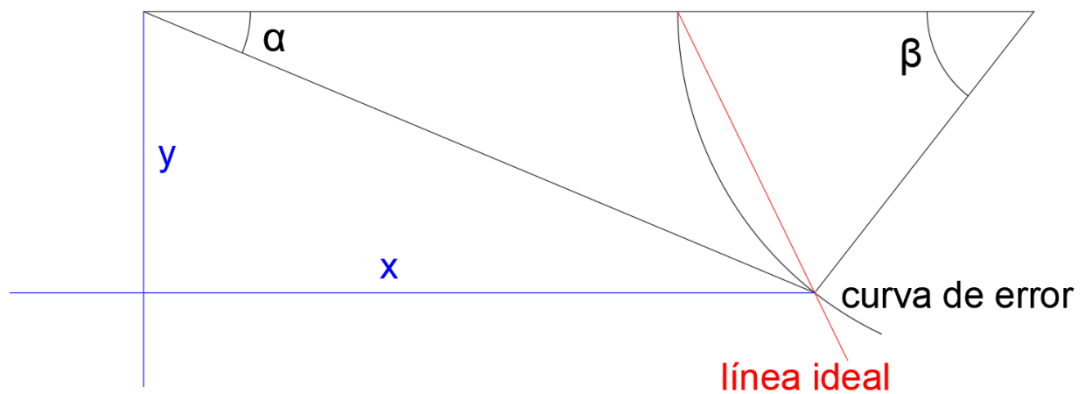
$$\text{sen}(\gamma - \alpha) = \frac{r^2 + a^2 - (l+r)^2}{2ar}$$

El ángulo de la otra rueda se define como:

$$\text{sen} \gamma = \frac{a/2}{d}; \quad \frac{r}{\text{sen} 2r} = \frac{l+r}{\text{sen} 1'}$$

$$\beta = 90^\circ - \gamma - 2r'$$

4º Cálculo de ángulos reales:



Según el triángulo ABC:

$$(AB)^2 = (AC)^2 + (CB)^2$$

$$(a - r \cos(K + \alpha) - r \cos(K - \beta))^2 + (r \operatorname{sen}(K + \alpha) - r \operatorname{sen}(K - \beta))^2 = l^2$$

Siendo:

$$K = \operatorname{arc} \cos \frac{a - l}{2r}$$

Dando valores a α se obtienen los β reales.

Desviación entre β (real) y β' (ideal):

$$\operatorname{cotg} \alpha - \operatorname{cotg} \beta' = a/L$$

5º Curva de error mediante coordenadas:

$$y = x \operatorname{tg} \alpha$$

$$y = (a - x) \operatorname{tg} \beta$$

$$x = \frac{a \operatorname{tg} \beta}{\operatorname{tg} \alpha + \operatorname{tg} \beta}$$

$$y = \frac{a \operatorname{tg} \beta}{\operatorname{tg} \alpha + \operatorname{tg} \beta} \operatorname{tg} \alpha$$

6º Obtención de la línea ideal:

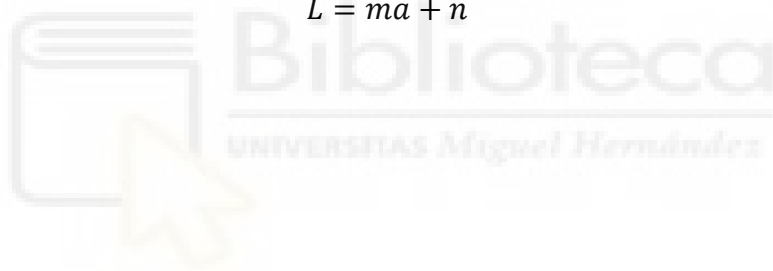
$$y = mx + n$$

Para $y = 0$; $x = a/2$:

$$0 = m \frac{a}{2} + n$$

Para $y = L$; $x = a$:

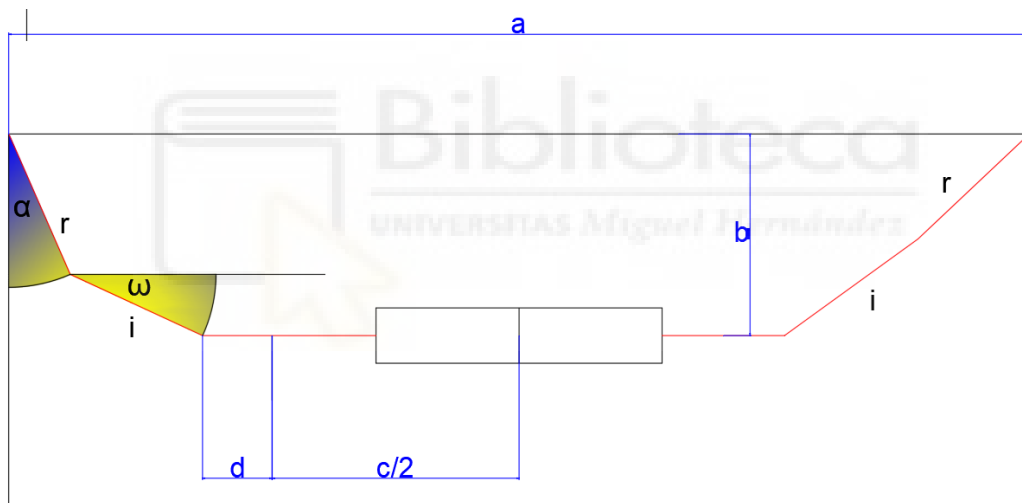
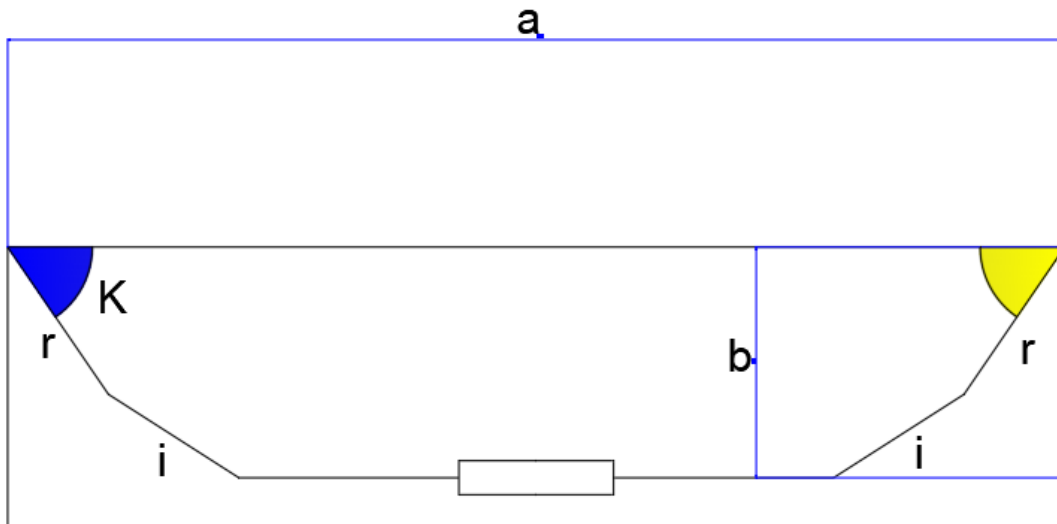
$$L = ma + n$$



Recta ideal:

$$y = \frac{2L}{a} - L$$

ANEXO IV: DIRECCIÓN CREMALLERA



Vista desde la posición en reposo, pasamos al análisis de la cremallera deslizada hacia un lado en concreto (girando hacia la derecha):

Con esto se generan las siguientes ecuaciones:

$$i \cos \omega = \frac{a}{2} - r \cos(K + \alpha) - \left(d + \frac{c}{2}\right)$$

$$i \sin \omega = \frac{b}{2} - r \sin(K + \alpha)$$

Elevando al cuadrado las dos ecuaciones:

$$i^2 \cos^2 \omega = \frac{a^2}{4} - \frac{ar \cos(K + \alpha)}{2} - \frac{a}{2} \left(d + \frac{c}{2}\right) - \frac{ar \cos(K + \alpha)}{2} + r^2 \cos^2(K + \alpha) \\ + r [\cos(K + \alpha)] \left(d + \frac{c}{2}\right) - \frac{a \left(d + \frac{c}{2}\right)}{2} + r (\cos(K + \alpha)) \left(d + \frac{c}{2}\right) \\ + \left(d + \frac{c}{2}\right)^2$$

$$i^2 \operatorname{sen}^2 \omega = \frac{b^2}{4} + r^2 \operatorname{sen}^2(K + \alpha) - br \operatorname{sen}(K + \alpha)$$

Sabiendo que:

$$\operatorname{sen}^2 x + \cos^2 x = 1$$

Sumando las dos ecuaciones se obtiene:

$$i^2 = b^2 + r^2 + \frac{a^2}{4} + \frac{c^2}{4} + d^2 + cd - \frac{ac}{2} - ad + r(c + 2d) \cos(K + \alpha) - 2br \operatorname{sen}(K + \alpha)$$

Simplificando:

$$A = r(c + 2d)$$

$$B = -2br$$

$$C = b^2 + r^2 + \frac{a^2}{4} + \frac{c^2}{4} - i^2 + d^2 + cd - ad - \frac{ac}{2}$$

$$\operatorname{sen}(K + \alpha) = \left(\frac{2 \operatorname{tg} \frac{K + \alpha}{2}}{1 + \operatorname{tg}^2 \frac{K + \alpha}{2}} \right)$$

$$\cos(K + \alpha) = \frac{1 - \operatorname{tg}^2 \frac{K + \alpha}{2}}{1 + \operatorname{tg}^2 \frac{K + \alpha}{2}}$$

$$\operatorname{tg} \frac{K + \alpha}{2} = \theta$$

Sustituyendo valores:

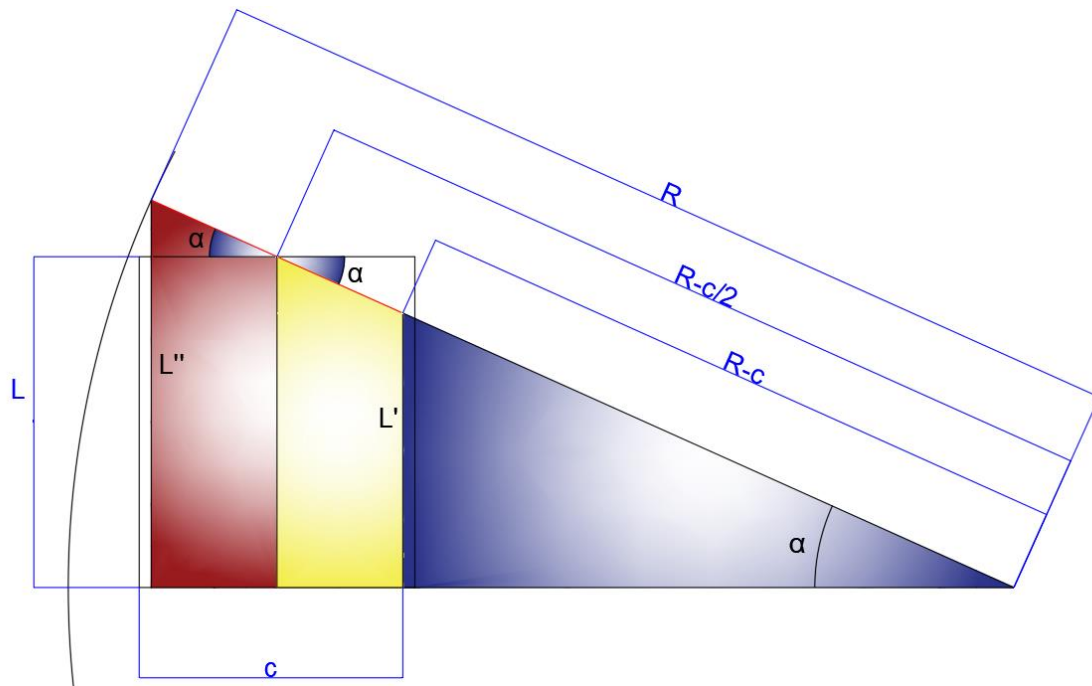
$$(C - A)\theta^2 + 2B\theta + (A + C) = 0$$

$$\theta = \frac{-B + \sqrt{B^2 - C^2 + A^2}}{C - A}$$

$$K + \alpha = 2 \operatorname{arc} \operatorname{tg} \theta$$



ANEXO V: DIRECCIÓN EJE RÍGIDO



Relación ángulo y radio de giro:

$$\text{sen } \alpha = \frac{L}{R - \frac{c}{2}} = \frac{L'}{R - c} = \frac{L''}{R}$$

$$R = \frac{L}{\text{sen } \alpha} + \frac{c}{2} = \frac{L'}{\text{sen } \alpha} + c = \frac{L''}{\text{sen } \alpha}$$

Nota: El cálculo de este tipo de dirección se simplifica de manera instantánea debido a la concordancia entre los dos ángulos de giro de las ruedas exterior e interior. El hecho de tener un eje rígido implica en primer lugar que el ángulo α de giro sea el mismo para las dos. En segundo lugar, destacar que α es directamente el ángulo de giro del eje, con lo que se puede averiguar de manera instantánea el ángulo de giro de la dirección completa. Esto evita radios de giro diferentes en cada rueda y desfases entre ángulos interior y exterior. Se anulan efectos de pérdidas por “curva de error”.

**ANEXO VI:
ANÁLISIS
SEGUIDOR
DESLIZADERA**



Archivo analizado:	Seguidor inferior.ipt
Versión de Autodesk Inventor:	2022 (Build 260153000, 153)
Fecha de creación:	23/04/2022, 11:48
Autor del estudio:	Santiago Lorente
Resumen:	

Análisis estático:1

Objetivo general y configuración:

Objetivo del diseño	Punto único
Tipo de estudio	Análisis estático
Fecha de la última modificación	23/04/2022, 11:47
Estado de modelo	Principal
Detectar y eliminar modos de cuerpo rígido	No

iProperties

Resumen

Autor	Usuario
-------	---------

Proyecto

Nº de pieza	Seguidor inferior
Diseñador	Usuario
Coste	0,00 €
Fecha de creación	25/06/2021

Estado

Estado del diseño	Trabajo en curso
-------------------	------------------

Propiedades físicas

Material	Acero, alta resistencia, aleación baja
Densidad	7,85 g/cm ³
Masa	0,187836 kg
Área	9115,63 mm ²
Volumen	23928,2 mm ³
Centro de gravedad	x=22,317 mm y=11,6679 mm z=25 mm

Nota: los valores físicos pueden ser diferentes de los valores físicos utilizados por CEF indicados a continuación.

Configuración de malla:

Tamaño medio de elemento (fracción del diámetro del modelo)	0.1
Tamaño mínimo de elemento (fracción del tamaño medio)	0.2
Factor de modificación	1.5
Ángulo máximo de giro	60 gr
Crear elementos de malla curva	Sí

Material(es)

Nombre	Acero, alta resistencia, aleación baja	
General	Densidad de masa	7,85 g/cm ³
	Límite de elasticidad	275,8 MPa
	Resistencia máxima a tracción	448 MPa
Tensión	Módulo de Young	200 GPa
	Coefficiente de Poisson	0,287 su
	Módulo cortante	77,7001 GPa
Nombre(s) de pieza	Seguidor inferior.ipt	

Condiciones de funcionamiento

Fuerza:1

Tipo de carga	Fuerza
Magnitud	320,000 N
Vector X	0,000 N
Vector Y	-320,000 N
Vector Z	0,000 N

Cara(s) seleccionada(s)

Restricción fija:1

Tipo de restricción	Restricción fija
---------------------	------------------

Cara(s) seleccionada(s)

Resultados

Fuerza y pares de reacción en restricciones

Nombre de la restricción	Fuerza de reacción		Pares de reacción	
	Magnitud	Componente (X, Y, Z)	Magnitud	Componente (X, Y, Z)
Restricción fija:1	320 N	0 N	8,14756 N m	0 N m
		320 N		0 N m
		0 N		-8,14756 N m

Resumen de resultados

Nombre	Mínimo	Máximo
Volumen	23928,2 mm ³	
Masa	0,187836 kg	
Tensión de Von Mises	0,0230641 MPa	91,8518 MPa
Primera tensión principal	-36,6786 MPa	133,942 MPa
Tercera tensión principal	-132,73 MPa	36,8119 MPa
Desplazamiento	0 mm	0,0246827 mm
Coefficiente de seguridad	3,00266 su	15 su

Tensión XX	-121,732 MPa	122,174 MPa
Tensión XY	-9,51653 MPa	31,3651 MPa
Tensión XZ	-32,6624 MPa	33,2821 MPa
Tensión YY	-48,6204 MPa	48,9222 MPa
Tensión YZ	-14,8701 MPa	14,8527 MPa
Tensión ZZ	-47,9164 MPa	48,2869 MPa
Desplazamiento X	-0,00104663 mm	0,0137718 mm
Desplazamiento Y	-0,0204948 mm	0,0044795 mm
Desplazamiento Z	-0,000902266 mm	0,000896419 mm
Deformación equivalente	0,00000010816 su	0,000451436 su
Primera deformación principal	0,0000000636382 su	0,000547102 su
Tercera deformación principal	-0,000541248 su	-0,0000000917811 su
Deformación XX	-0,000470475 su	0,000471374 su
Deformación XY	-0,0000612389 su	0,000201834 su
Deformación XZ	-0,000210183 su	0,00021417 su
Deformación YY	-0,0000994532 su	0,000135202 su
Deformación YZ	-0,0000956889 su	0,000095577 su
Deformación ZZ	-0,000127628 su	0,000117175 su

ANEXO VII: ANÁLISIS SOPORTE PINZA DE FRENO



Archivo analizado:	Soporte pinza.ipt
Versión de Autodesk Inventor:	2022 (Build 260153000, 153)
Fecha de creación:	23/04/2022, 13:23
Autor del estudio:	Santiago Lorente
Resumen:	

Objetivo general y configuración:

Objetivo del diseño	Punto único
Tipo de estudio	Análisis estático
Fecha de la última modificación	23/04/2022, 13:08
Estado de modelo	Principal
Detectar y eliminar modos de cuerpo rígido	No

iProperties

Resumen

Autor	Usuario
-------	---------

Proyecto

Nº de pieza	Soporte pinza
Diseñador	Usuario
Coste	0,00 €

Fecha de creación	28/03/2022
-------------------	------------

Estado

Estado del diseño	Trabajo en curso
-------------------	------------------

Propiedades físicas

Material	Aluminio 6061
Densidad	2,7 g/cm ³
Masa	0,0329614 kg
Área	7827,38 mm ²
Volumen	12207,9 mm ³
Centro de gravedad	x=29,4211 mm y=47,1663 mm z=-10,3285 mm

Nota: los valores físicos pueden ser diferentes de los valores físicos utilizados por CEF indicados a continuación.

Configuración de malla:

Tamaño medio de elemento (fracción del diámetro del modelo)	0.1
Tamaño mínimo de elemento (fracción del tamaño medio)	0.2
Factor de modificación	1.5
Ángulo máximo de giro	60 gr
Crear elementos de malla curva	Sí

Material(es)

Nombre	Aluminio 6061	
General	Densidad de masa	2,7 g/cm ³
	Límite de elasticidad	275 MPa
	Resistencia máxima a tracción	310 MPa
Tensión	Módulo de Young	68,9 GPa
	Coeficiente de Poisson	0,29 su
	Módulo cortante	26,7054 GPa

Nombre(s) de pieza	Soporte pinza.ipt
--------------------	-------------------

Condiciones de funcionamiento

Fuerza:1

Tipo de carga	Fuerza
Magnitud	450,000 N
Vector X	450,000 N
Vector Y	0,000 N
Vector Z	0,000 N

Resultados

Fuerza y pares de reacción en restricciones

Nombre de la restricción	Fuerza de reacción		Pares de reacción	
	Magnitud	Componente (X, Y, Z)	Magnitud	Componente (X, Y, Z)
Restricción fija:1	450 N	-450 N	27,3951 N m	0 N m
		0 N		6,29552 N m
		0 N		26,6619 N m

Resumen de resultados

Nombre	Mínimo	Máximo
Volumen	12207,9 mm ³	
Masa	0,0329614 kg	
Tensión de Von Mises	0,0256053 MPa	72,2568 MPa
Primera tensión principal	-8,26347 MPa	83,2916 MPa
Tercera tensión principal	-78,0015 MPa	13,2737 MPa
Desplazamiento	0 mm	0,178229 mm
Coefficiente de seguridad	3,80587 su	15 su
Tensión XX	-40,1965 MPa	33,5285 MPa

Tensión XY	-29,9136 MPa	37,8257 MPa
Tensión XZ	-11,9769 MPa	12,5693 MPa
Tensión YY	-61,5972 MPa	69,8148 MPa
Tensión YZ	-14,9796 MPa	12,9634 MPa
Tensión ZZ	-19,1627 MPa	28,0039 MPa
Desplazamiento X	-0,00052229 mm	0,157093 mm
Desplazamiento Y	-0,00958553 mm	0,0236534 mm
Desplazamiento Z	-0,104669 mm	0,0873603 mm
Deformación equivalente	0,000000333431 su	0,000940317 su
Primera deformación principal	0,000000202926 su	0,00103514 su
Tercera deformación principal	-0,00107074 su	-0,000000203287 su
Deformación XX	-0,000470191 su	0,000458959 su
Deformación XY	-0,000560065 su	0,000708202 su
Deformación XZ	-0,000224241 su	0,000235332 su
Deformación YY	-0,000865898 su	0,00094182 su
Deformación YZ	-0,00028046 su	0,000242711 su
Deformación ZZ	-0,000252134 su	0,000246064 su

**ANEXO VIII:
ANÁLISIS
OREJETA
DESLIZADERA**



Archivo analizado:	soporte patín teflón.ipt
Versión de Autodesk Inventor:	2022 (Build 260153000, 153)
Fecha de creación:	27/04/2022, 20:24
Autor del estudio:	
Resumen:	

Análisis estático:1

Objetivo general y configuración:

Objetivo del diseño	Punto único
Tipo de estudio	Análisis estático
Fecha de la última modificación	27/04/2022, 20:10
Estado de modelo	Principal
Detectar y eliminar modos de cuerpo rígido	No

iProperties

Resumen

Autor	Usuario
-------	---------

Proyecto

Nº de pieza	soporte patín teflón
Diseñador	Usuario

Coste	0,00 €
Fecha de creación	24/06/2021

Estado

Estado del diseño	Trabajo en curso
-------------------	------------------

Propiedades físicas

Material	Acero, alta resistencia, aleación baja
Densidad	7,85 g/cm ³
Masa	0,0722878 kg
Área	4233,42 mm ²
Volumen	9208,63 mm ³
Centro de gravedad	x=0,000000000345593 mm y=18,7363 mm z=4,83507 mm

Nota: los valores físicos pueden ser diferentes de los valores físicos utilizados por CEF indicados a continuación.

Configuración de malla:

Tamaño medio de elemento (fracción del diámetro del modelo)	0,1
Tamaño mínimo de elemento (fracción del tamaño medio)	0,2
Factor de modificación	1,5
Ángulo máximo de giro	60 gr
Crear elementos de malla curva	Sí

Material(es)

Nombre	Acero, alta resistencia, aleación baja	
General	Densidad de masa	7,85 g/cm ³
	Límite de elasticidad	275,8 MPa
	Resistencia máxima a tracción	448 MPa
Tensión	Módulo de Young	200 GPa
	Coefficiente de Poisson	0,287 su

	Módulo cortante	77,7001 GPa
Nombre(s) de pieza	soporte patín teflón.ipt	

Condiciones de funcionamiento

Fuerza:1

Tipo de carga	Fuerza
Magnitud	1000,000 N
Vector X	0,000 N
Vector Y	0,000 N
Vector Z	-1000,000 N

Cara(s) seleccionada(s)

Restricción fija:1

Tipo de restricción	Restricción fija
---------------------	------------------

Cara(s) seleccionada(s)

Resultados

Fuerza y pares de reacción en restricciones

Nombre de la restricción	Fuerza de reacción		Pares de reacción	
	Magnitud	Componente (X, Y, Z)	Magnitud	Componente (X, Y, Z)
Restricción fija:1	1000 N	0 N	29,6636 N m	29,6636 N m
		0 N		0 N m
		1000 N		0 N m

Resumen de resultados

Nombre	Mínimo	Máximo
Volumen	9208,63 mm ³	
Masa	0,0722878 kg	
Tensión de Von Mises	0 MPa	130,332 MPa

Primera tensión principal	-41,3951 MPa	164,633 MPa
Tercera tensión principal	-165,766 MPa	39,8512 MPa
Desplazamiento	0 mm	0,0486018 mm
Coefficiente de seguridad	2,11614 su	15 su
Tensión XX	-57,1573 MPa	57,8462 MPa
Tensión XY	-28,0502 MPa	29,6634 MPa
Tensión XZ	-72,6741 MPa	73,5244 MPa
Tensión YY	-83,5745 MPa	58,2319 MPa
Tensión YZ	-41,4637 MPa	41,7621 MPa
Tensión ZZ	-150,004 MPa	148,03 MPa
Desplazamiento X	-0,000509364 mm	0,00050837 mm
Desplazamiento Y	-0,00485265 mm	0,0161077 mm
Desplazamiento Z	-0,0458549 mm	0,00146549 mm
Deformación equivalente	0 su	0,000569329 su
Primera deformación principal	0 su	0,000685135 su
Tercera deformación principal	-0,00068411 su	0 su
Deformación XX	-0,00016748 su	0,000191355 su
Deformación XY	-0,000180503 su	0,000190884 su
Deformación XZ	-0,000467658 su	0,000473129 su
Deformación YY	-0,00038637 su	0,000257301 su
Deformación YZ	-0,000266819 su	0,000268739 su
Deformación ZZ	-0,000582681 su	0,000578296 su

ANEXO IX: ANÁLISIS ANCLAJE PIVOTE

Archivo analizado:	Anclaje pivote
Versión de Autodesk Inventor:	2022 (Build 260153000, 153)
Fecha de creación:	28/04/2022, 20:20
Autor del estudio:	Santiago Lorente
Resumen:	

Análisis estático:1

Objetivo general y configuración:

Objetivo del diseño	Punto único
Tipo de estudio	Análisis estático
Fecha de la última modificación	28/04/2022, 20:11
Estado de modelo	Principal
Detectar y eliminar modos de cuerpo rígido	No

iProperties

Resumen

Autor	Usuario
-------	---------

Proyecto

Nº de pieza	Soporte eje
Diseñador	Usuario
Coste	0,00 €
Fecha de creación	08/06/2021

Estado

Estado del diseño	Trabajo en curso
-------------------	------------------

Propiedades físicas

Material	Aluminio 6061
Densidad	2,7 g/cm ³

Masa	0,937456 kg
Área	79149,2 mm ²
Volumen	347206 mm ³
Centro de gravedad	x=0 mm y=55,8946 mm z=0 mm

Nota: los valores físicos pueden ser diferentes de los valores físicos utilizados por CEF indicados a continuación.

Configuración de malla:

Tamaño medio de elemento (fracción del diámetro del modelo)	0.1
Tamaño mínimo de elemento (fracción del tamaño medio)	0.2
Factor de modificación	1.5
Ángulo máximo de giro	60 gr
Crear elementos de malla curva	Sí

Material(es)

Nombre	Aluminio 6061	
General	Densidad de masa	2,7 g/cm ³
	Límite de elasticidad	274,996 MPa
	Resistencia máxima a tracción	309,999 MPa
Tensión	Módulo de Young	68,894 GPa
	Coefficiente de Poisson	0,2 su
	Módulo cortante	28,7058 GPa
Nombre(s) de pieza	Soporte eje.ipt	

Condiciones de funcionamiento

Fuerza:1

Tipo de carga	Fuerza
Magnitud	1800,000 N
Vector X	-1800,000 N

Vector Y	0,000 N
Vector Z	0,000 N

Cara(s) seleccionada(s)

Restricción fija:1

Tipo de restricción	Restricción fija
---------------------	------------------

Cara(s) seleccionada(s)

Resultados

Fuerza y pares de reacción en restricciones

Nombre de la restricción	Fuerza de reacción		Pares de reacción	
	Magnitud	Componente (X, Y, Z)	Magnitud	Componente (X, Y, Z)
Restricción fija:1	1800 N	1800 N	99,1899 N m	0 N m
		0 N		0 N m
		0 N		-99,1899 N m

Resumen de resultados

Nombre	Mínimo	Máximo
Volumen	347206 mm ³	
Masa	0,937456 kg	
Tensión de Von Mises	0,000476096 MPa	5,50547 MPa
Primera tensión principal	-0,479524 MPa	6,09639 MPa
Tercera tensión principal	-5,65757 MPa	0,293381 MPa
Desplazamiento	0 mm	0,00680612 mm
Coefficiente de seguridad	15 su	15 su
Tensión XX	-1,07419 MPa	1,09744 MPa
Tensión XY	-1,58682 MPa	0,229078 MPa

Tensión XZ	-0,824075 MPa	0,827531 MPa
Tensión YY	-5,1501 MPa	5,33565 MPa
Tensión YZ	-1,34961 MPa	1,34821 MPa
Tensión ZZ	-1,20353 MPa	1,19828 MPa
Desplazamiento X	-0,00629608 mm	0,00000304056 mm
Desplazamiento Y	-0,00237379 mm	0,00258507 mm
Desplazamiento Z	-0,000308327 mm	0,000305928 mm
Deformación equivalente	0,00000000581314 su	0,0000707171 su
Primera deformación principal	0,000000000567694 su	0,0000848111 su
Tercera deformación principal	-0,0000778069 su	0,0000000598864 su
Deformación XX	-0,0000201017 su	0,0000103173 su
Deformación XY	-0,0000276394 su	0,00000399009 su
Deformación XZ	-0,0000143538 su	0,000014414 su
Deformación YY	-0,0000689677 su	0,0000715604 su
Deformación YZ	-0,0000235076 su	0,0000234832 su
Deformación ZZ	-0,0000138431 su	0,0000160675 su

ANEXO X: ANÁLISIS PIVOTE GIRATORIO

Archivo analizado:	Giratorio
Versión de Autodesk Inventor:	2022 (Build 260153000, 153)
Fecha de creación:	28/04/2022, 20:51
Autor del estudio:	Santiago Lorente
Resumen:	

Análisis estático:1

Objetivo general y configuración:

Objetivo del diseño	Punto único
Tipo de estudio	Análisis estático
Fecha de la última modificación	28/04/2022, 20:33
Estado de modelo	Principal
Detectar y eliminar modos de cuerpo rígido	No

iProperties

Resumen

Autor	paula
-------	-------

Proyecto

Nº de pieza	GIRATORIO
Diseñador	paula
Coste	0,00 €
Fecha de creación	03/03/2021

Estado

Estado del diseño	Trabajo en curso
-------------------	------------------

Propiedades físicas

Material	Aluminio 6061
Densidad	2,7 g/cm ³

Masa	0,049096 kg
Área	7184,14 mm ²
Volumen	18183,7 mm ³
Centro de gravedad	x=0,000000000135495 mm y=0 mm z=33,4595 mm

Nota: los valores físicos pueden ser diferentes de los valores físicos utilizados por CEF indicados a continuación.

Configuración de malla:

Tamaño medio de elemento (fracción del diámetro del modelo)	0.1
Tamaño mínimo de elemento (fracción del tamaño medio)	0.2
Factor de modificación	1.5
Ángulo máximo de giro	60 gr
Crear elementos de malla curva	Sí

Material(es)

Nombre	Aluminio 6061	
General	Densidad de masa	2,7 g/cm ³
	Límite de elasticidad	274,999 MPa
	Resistencia máxima a tracción	310 MPa
Tensión	Módulo de Young	68,9 GPa
	Coefficiente de Poisson	0,25 su
	Módulo cortante	27,56 GPa
Nombre(s) de pieza	GIRATORIO.ipt	

Condiciones de funcionamiento

Fuerza:1

Tipo de carga	Fuerza
Magnitud	1800,000 N
Vector X	-1800,000 N

Vector Y	0,000 N
Vector Z	0,000 N

Cara(s) seleccionada(s)

Restricción fija:1

Tipo de restricción	Restricción fija
---------------------	------------------

Cara(s) seleccionada(s)

Resultados

Fuerza y pares de reacción en restricciones

Nombre de la restricción	Fuerza de reacción		Pares de reacción	
	Magnitud	Componente (X, Y, Z)	Magnitud	Componente (X, Y, Z)
Restricción fija:1	1800 N	1800 N	40,5025 N m	0 N m
		0 N		40,5025 N m
		0 N		0 N m

Resumen de resultados

Nombre	Mínimo	Máximo
Volumen	18183,7 mm ³	
Masa	0,049096 kg	
Tensión de Von Mises	0,000281706 MPa	133,396 MPa
Primera tensión principal	-41,2462 MPa	157,641 MPa
Tercera tensión principal	-140,128 MPa	48,0052 MPa
Desplazamiento	0 mm	0,0563638 mm
Coefficiente de seguridad	2,06152 su	15 su
Tensión XX	-77,6889 MPa	102,673 MPa
Tensión XY	-25,991 MPa	32,4514 MPa

Tensión XZ	-28,2359 MPa	71,3602 MPa
Tensión YY	-53,8914 MPa	54,9011 MPa
Tensión YZ	-34,6512 MPa	33,0855 MPa
Tensión ZZ	-128,606 MPa	107,588 MPa
Desplazamiento X	-0,0370823 mm	0,00116163 mm
Desplazamiento Y	-0,000943465 mm	0,000976894 mm
Desplazamiento Z	-0,0202415 mm	0,0425133 mm
Deformación equivalente	0,00000000349911 su	0,00177824 su
Primera deformación principal	-0,0000304692 su	0,00206692 su
Tercera deformación principal	-0,0016853 su	0,0000144977 su
Deformación XX	-0,000993013 su	0,00117201 su
Deformación XY	-0,000471534 su	0,000588741 su
Deformación XZ	-0,000512263 su	0,00129463 su
Deformación YY	-0,000540117 su	0,00060268 su
Deformación YZ	-0,000628651 su	0,000600245 su
Deformación ZZ	-0,00147626 su	0,00107959 su

10. BIBLIOGRAFÍA

Libros:

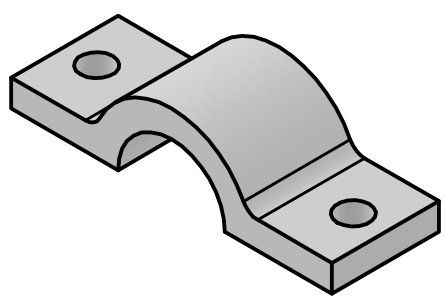
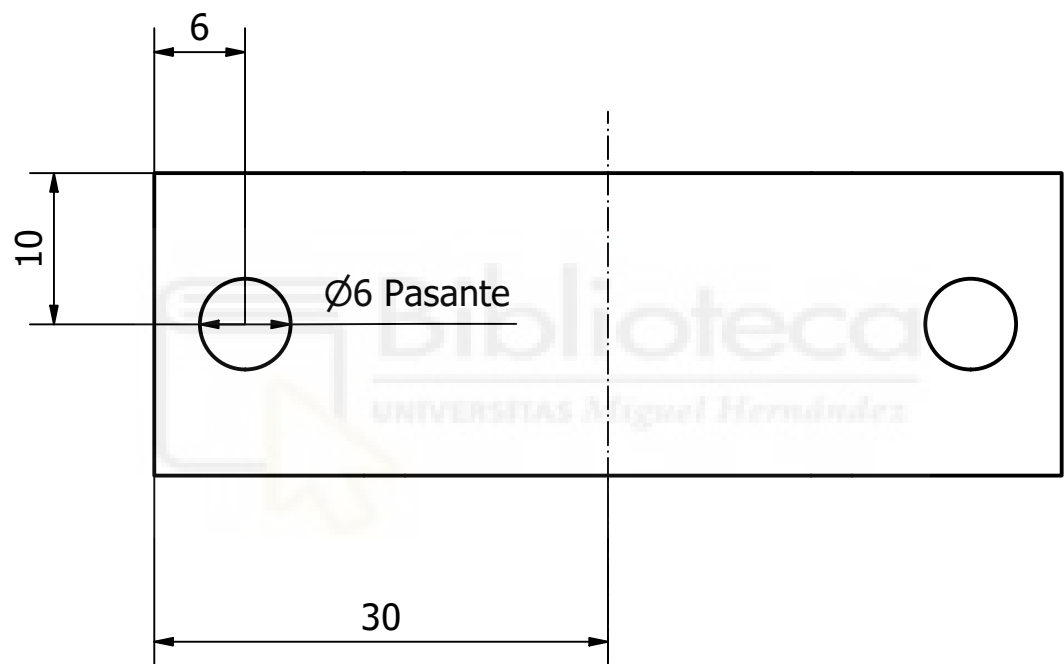
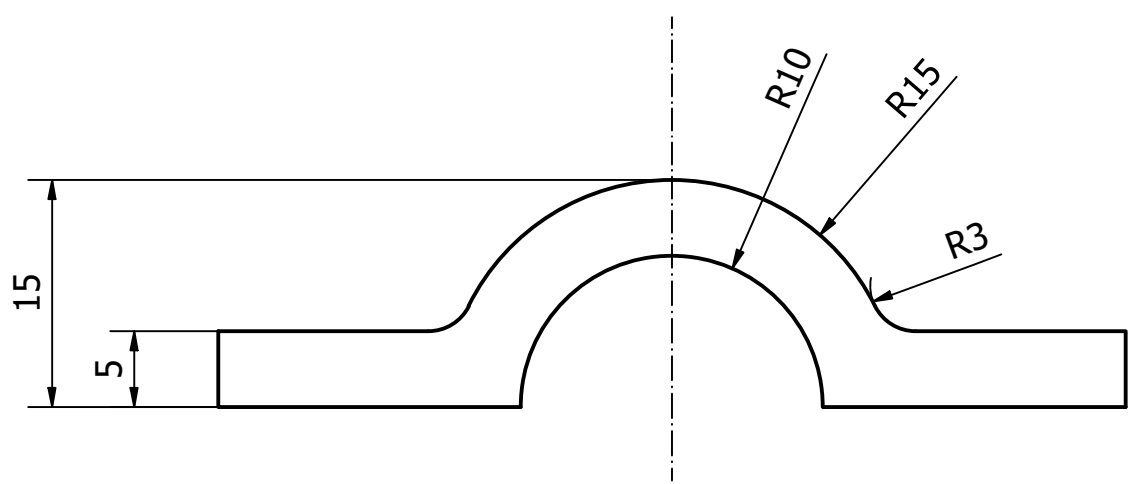
- Shell Eco-Marathon Official Rules 2022.
- Aparicio Izquierdo, Francisco. "Teoría de los vehículos automóviles". ETSI, Sección de Publicaciones 2001.
- Norton. "Diseño de máquinas". Un enfoque integrado. Cuarta edición.
- Manuel Cascajosa. "Ingeniería de vehículos" Sistemas y cálculos. Cuarta edición.

Proyectos fin de carrera:

- López Pérez, David. "Estudio de la eficiencia y comportamiento de un prototipo para la Shell Eco-Marathon". 2013. Universidad Miguel Hernández de Elche.
- Abellán López, David. "Diseño de un vehículo solar para participar en la Shell EcoMarathon en categoría de prototipo". 2010. Universidad Miguel Hernández de Elche.
- Luis Ángel Castro Gualán. "Diseño y fabricación del sistema de dirección de un vehículo eléctrico ElectroCat". 2018. ETS Ingeniería industrial de Barcelona.

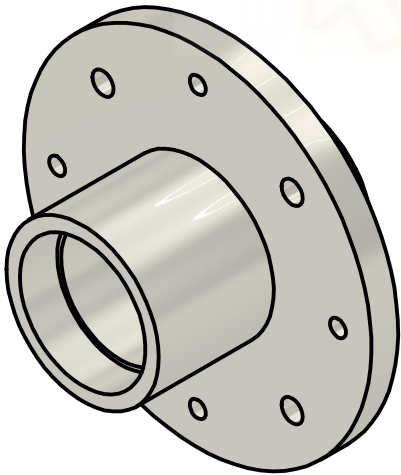
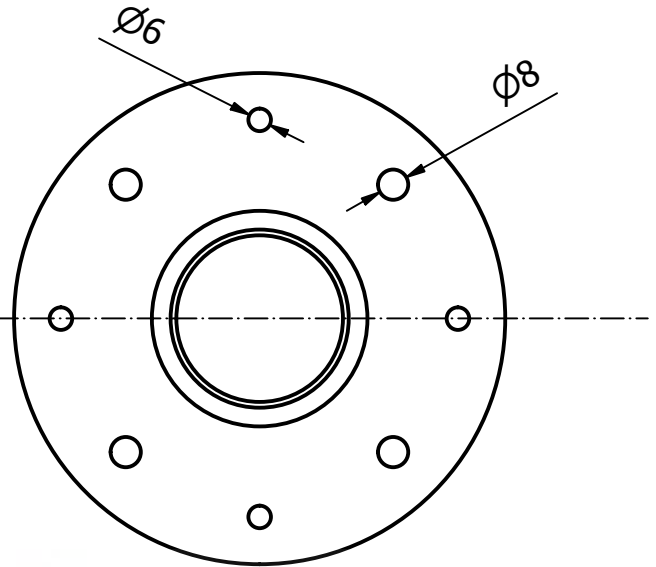
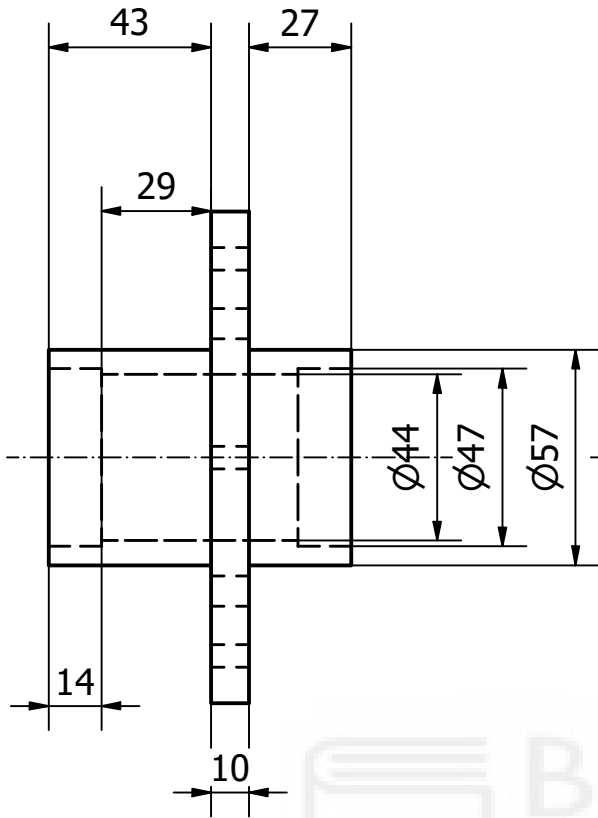
11. PLANOS



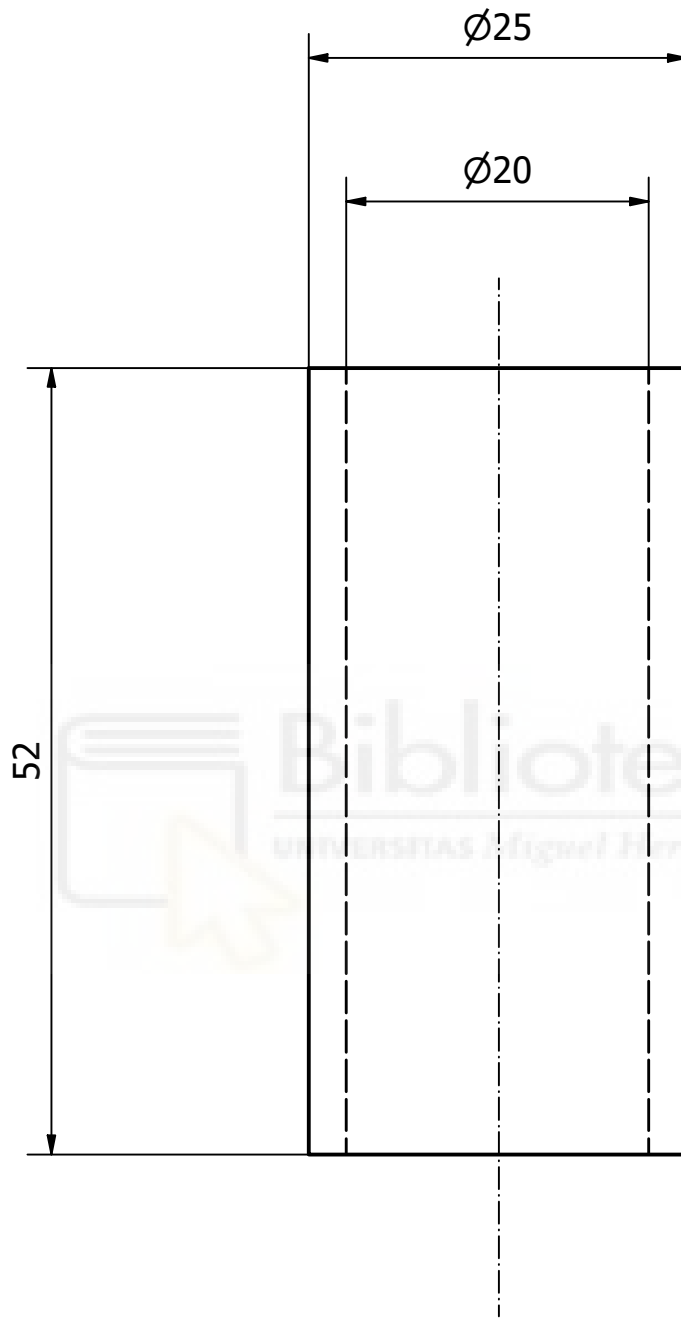


Nota: Esta pieza se puede realizar mediante proceso conformado de chapa

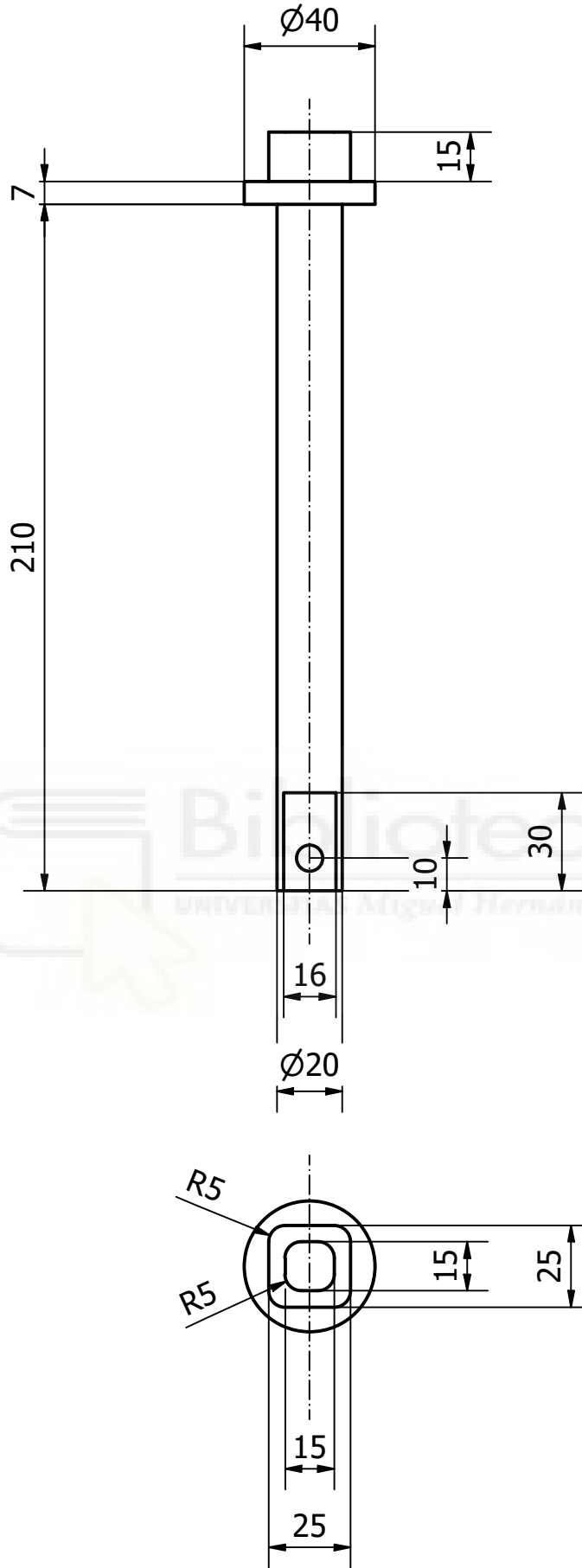
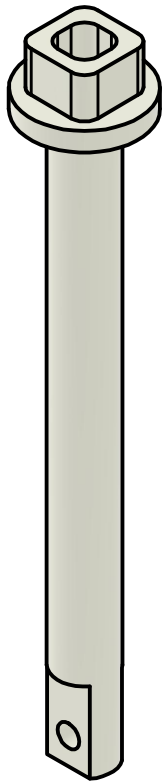
Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			abrazadera eje		
				Edición	Hoja
					1 / 1



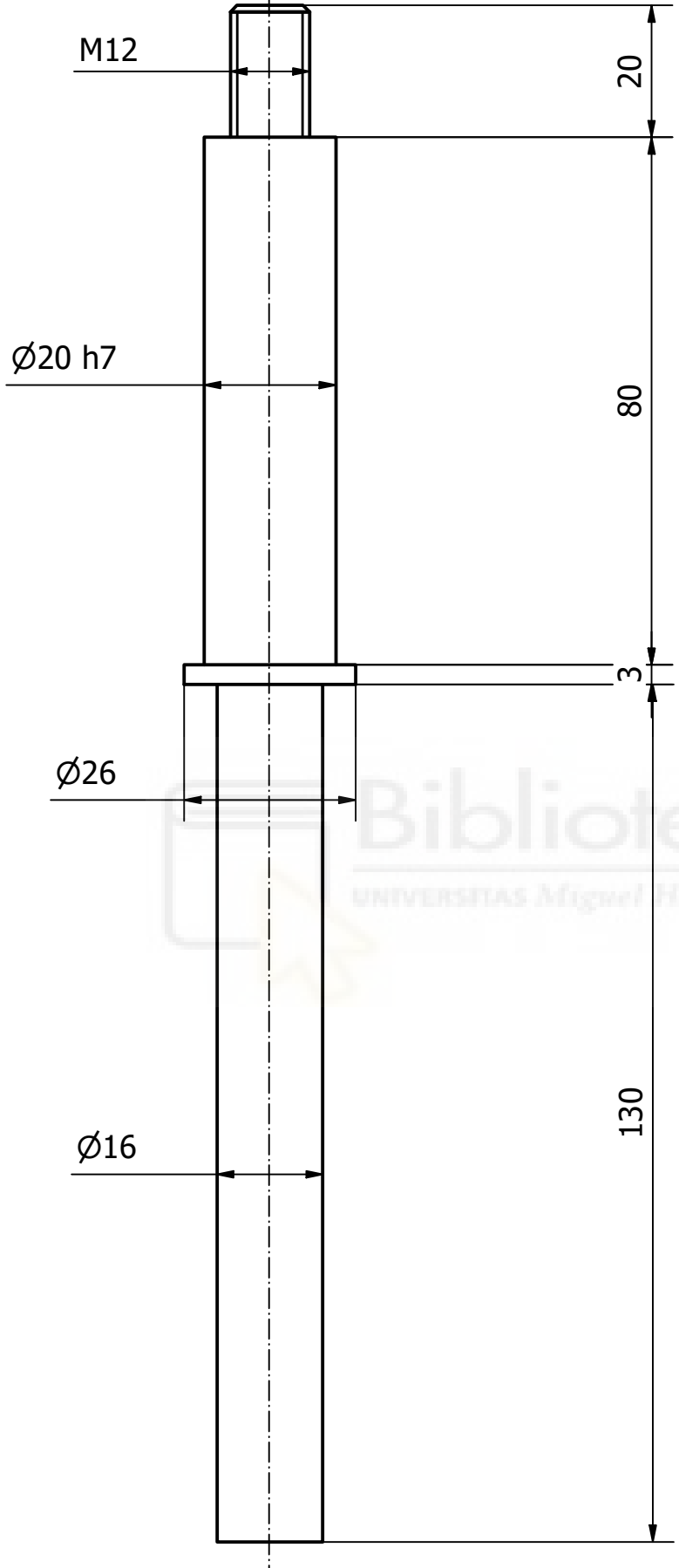
Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	07/05/2022
			Buje rueda		
				Edición	Hoja 1 / 1



Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	09/05/2022
			Casquillo interior buje		
				Edición	Hoja 1 / 1

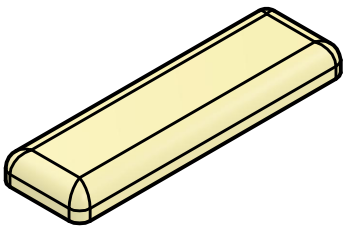
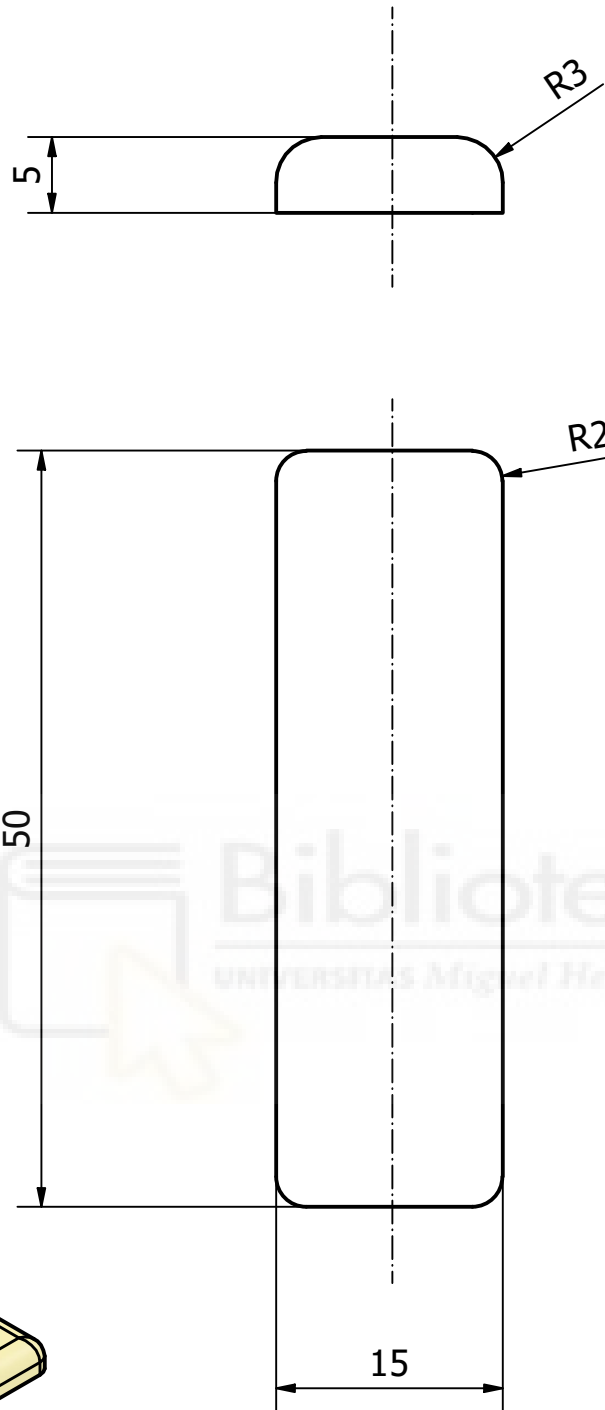


Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			Eje dirección	Edición	Hoja
					1 / 1



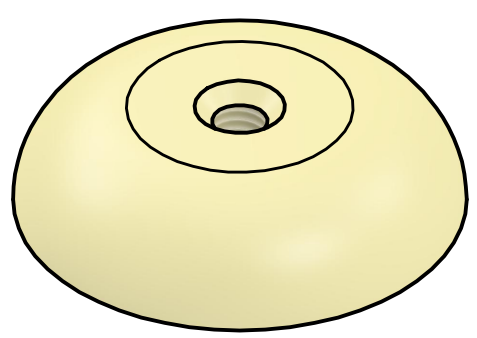
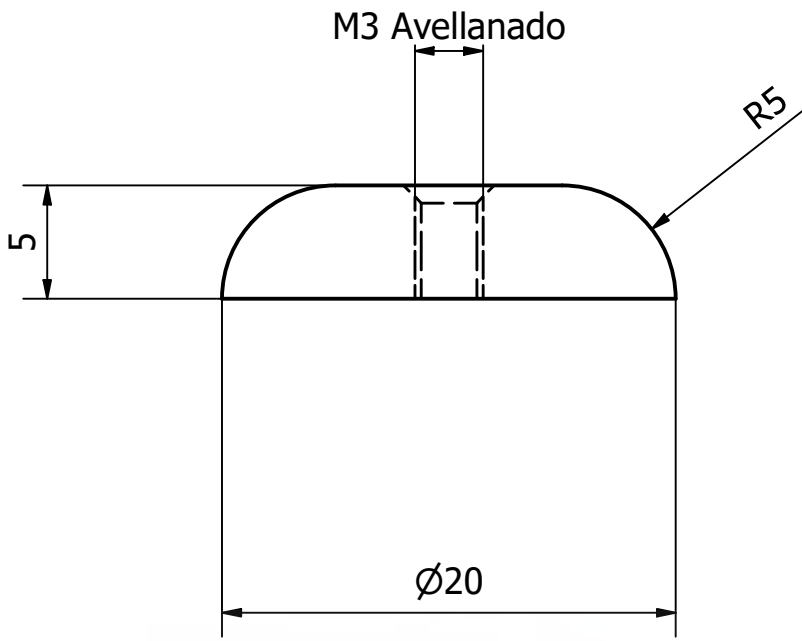
Biblioteca
UNIVERSITAS Miguel Hernández

Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				04/05/2022	
			Inserto eje		
			Edición	Hoja 1 / 1	

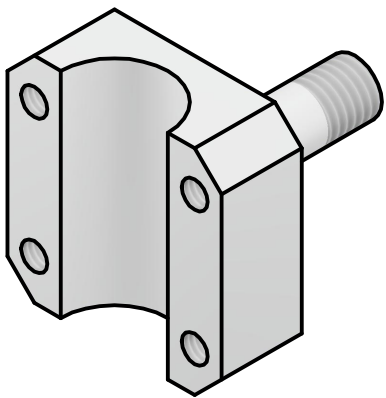
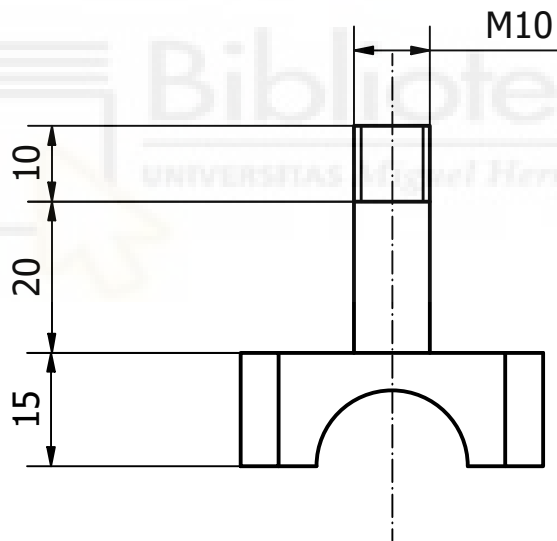
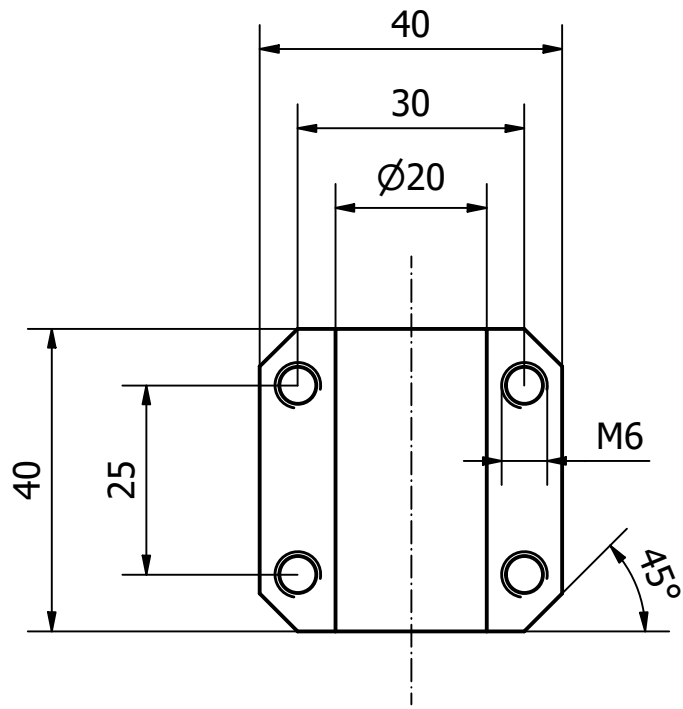


Nota: Esta pieza será fijada con adhesivo epoxi a su correspondiente anexo de metal

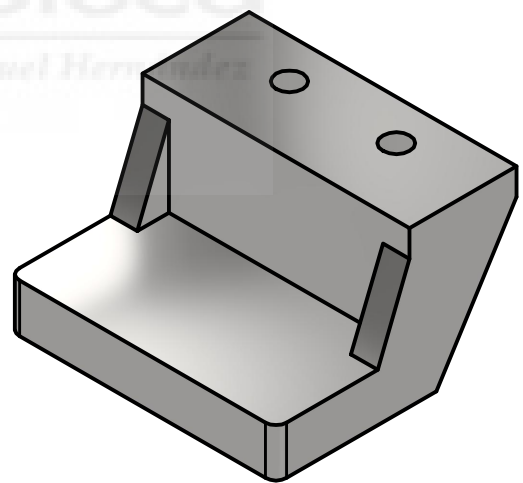
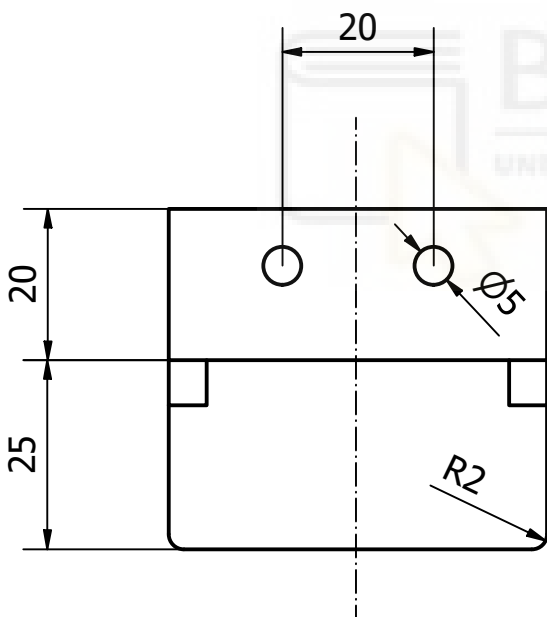
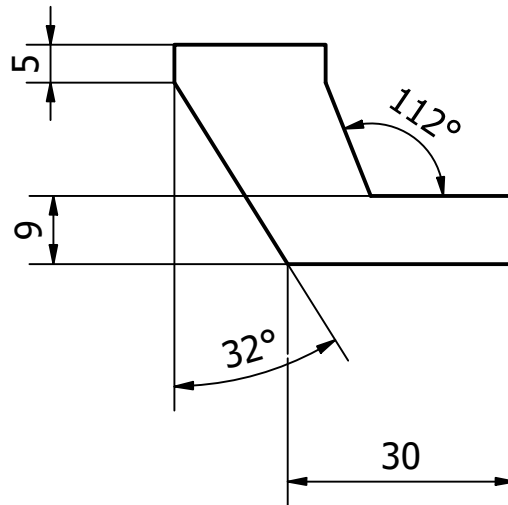
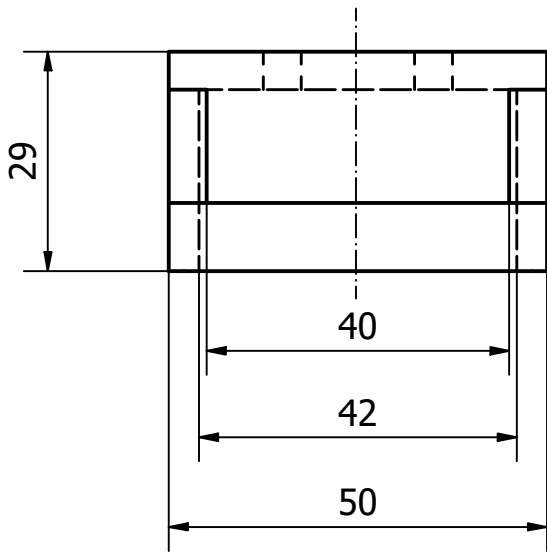
Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			Patín alargado teflón		
			Edición	Hoja 1 / 1	



Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			Patín teflón lateral		
			Edición	Hoja 1 / 1	

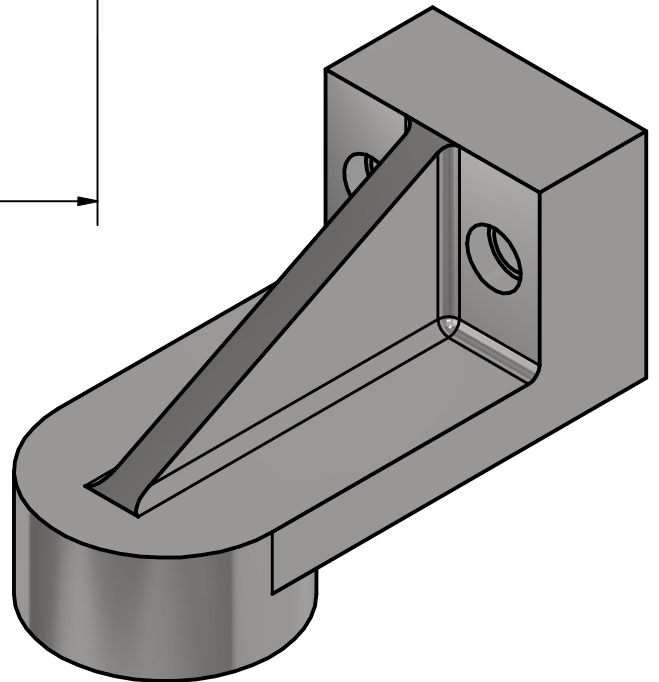
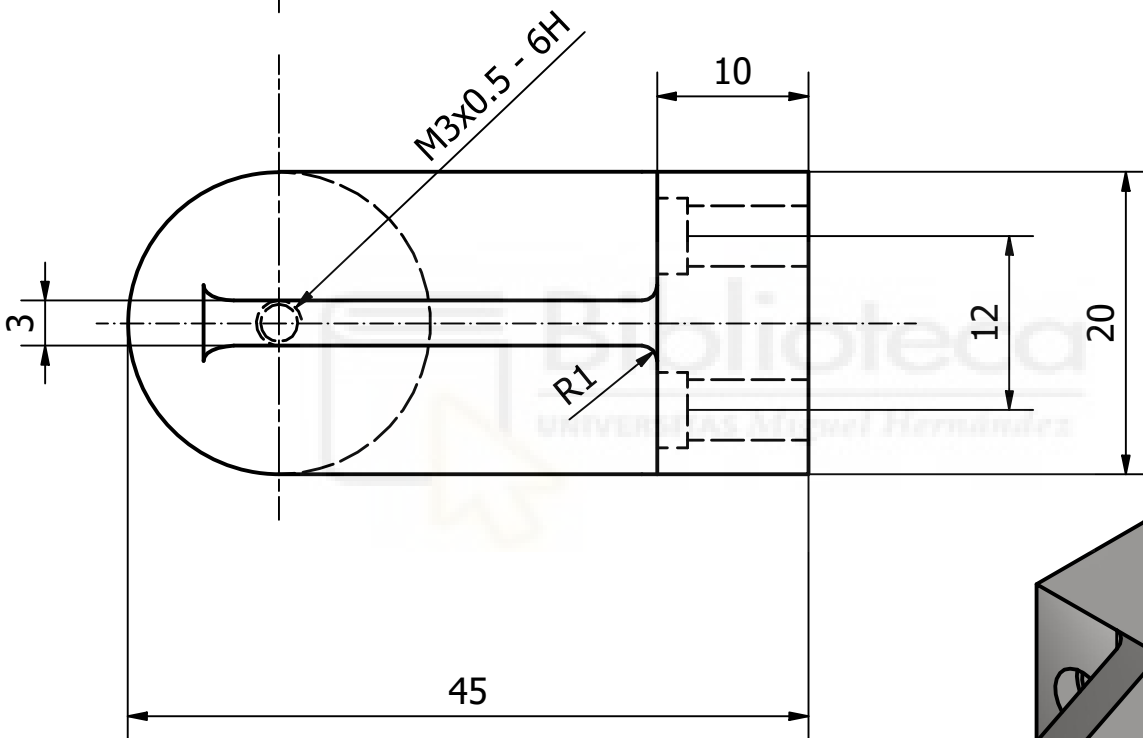
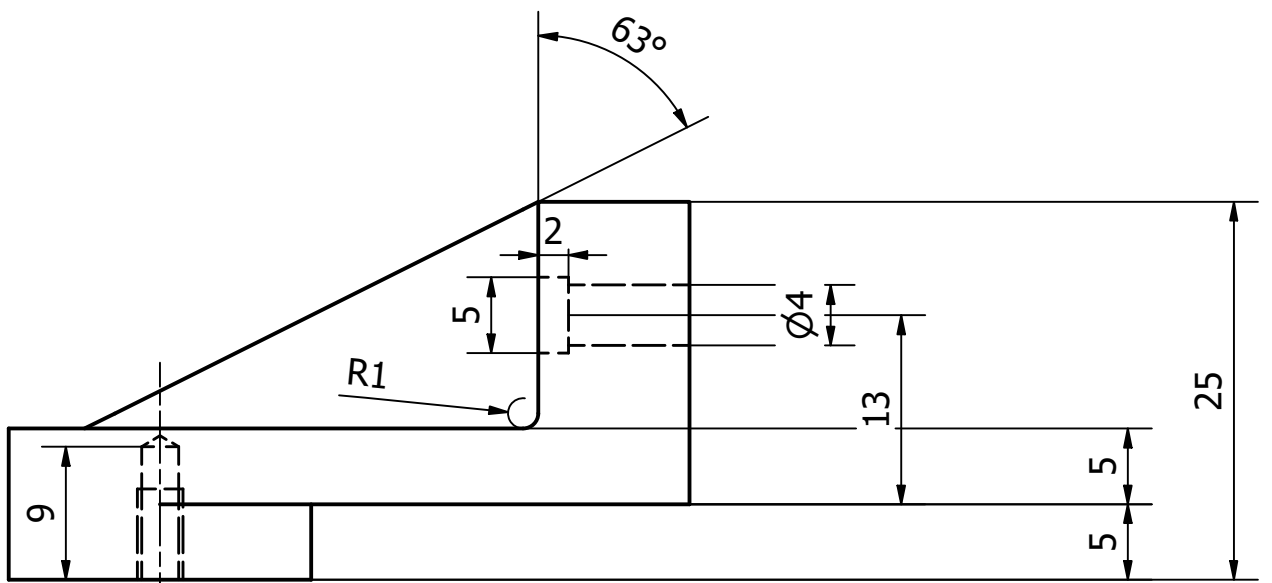


Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			Pivote giratorio		
			Edición	Hoja 1 / 1	

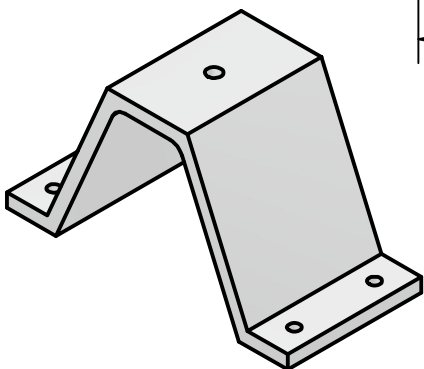
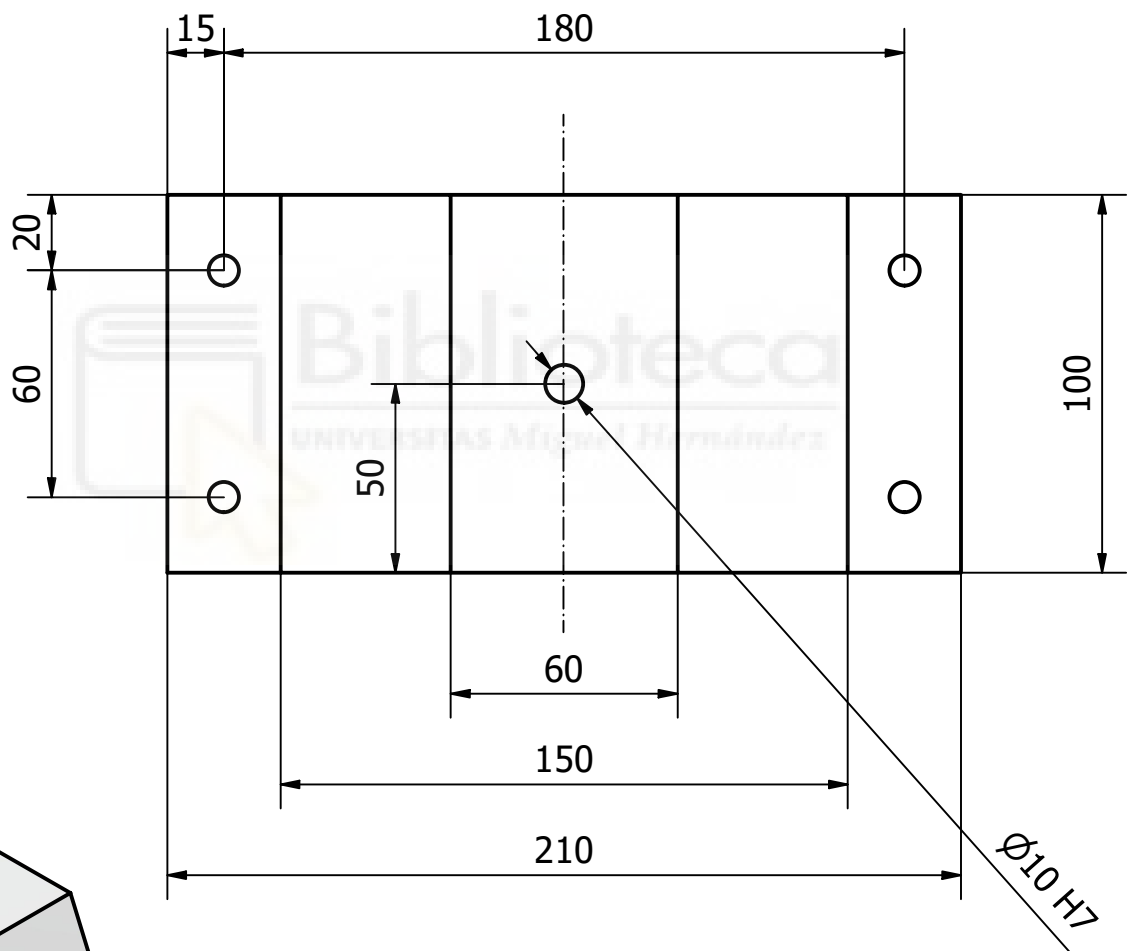
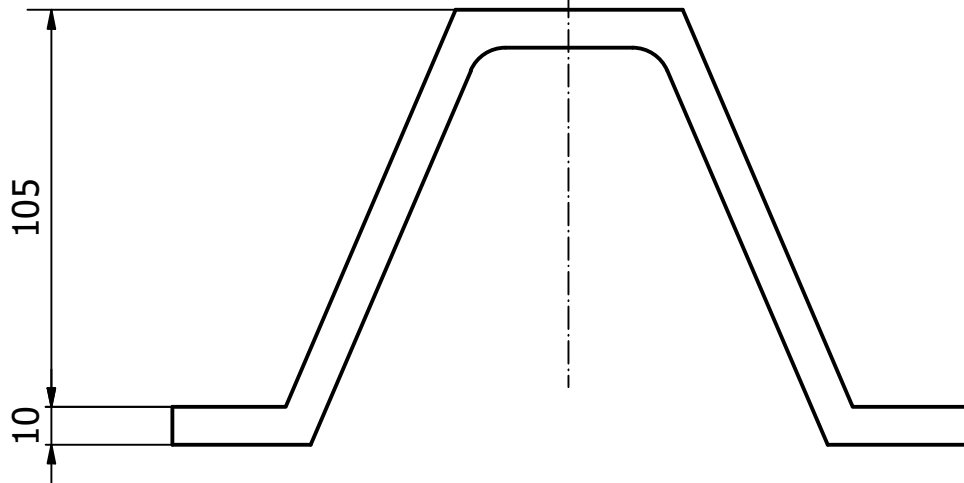


Nota: Los redondeados de aristas cóncavas serán los asociados al diámetro de la fresa.

Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				04/05/2022	
			patin inferior		
				Edición	Hoja
					1 / 1

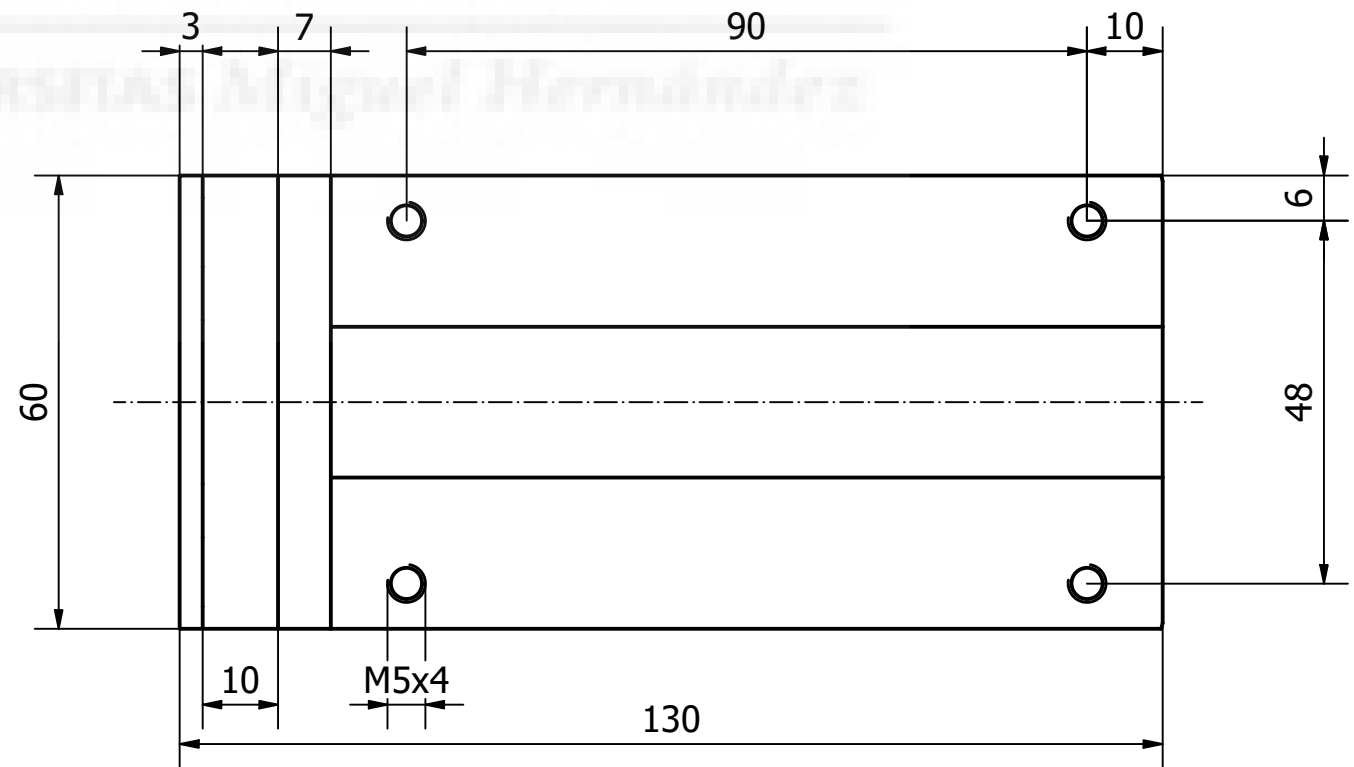
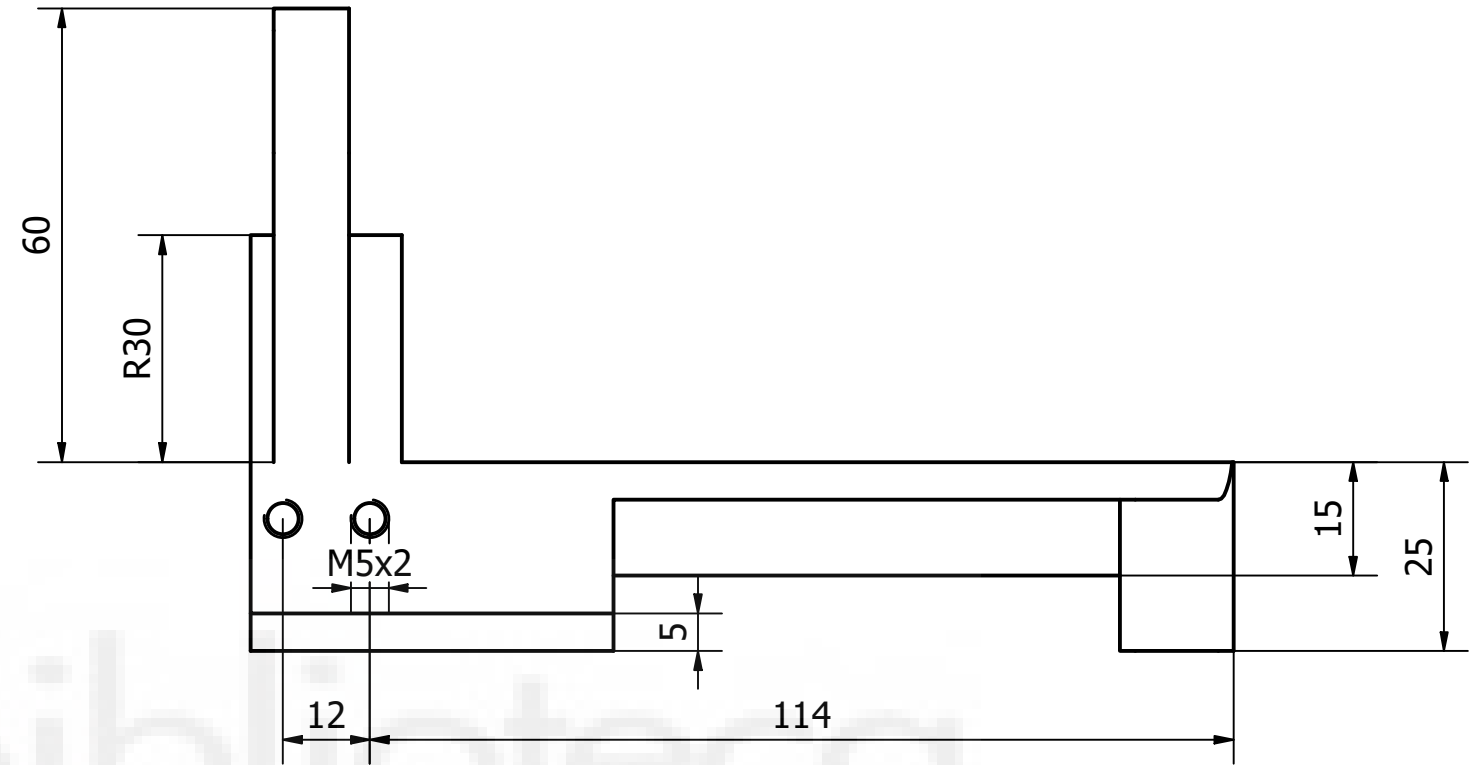
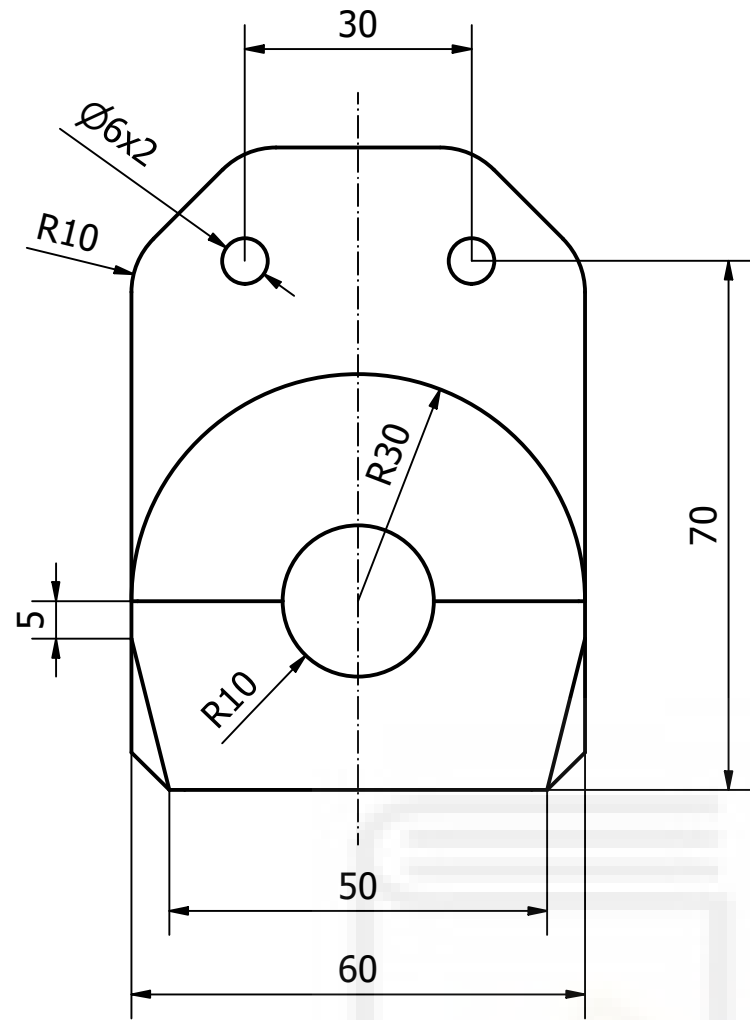


Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				04/05/2022	
			patin lateral		
				Edición	Hoja
					1 / 1

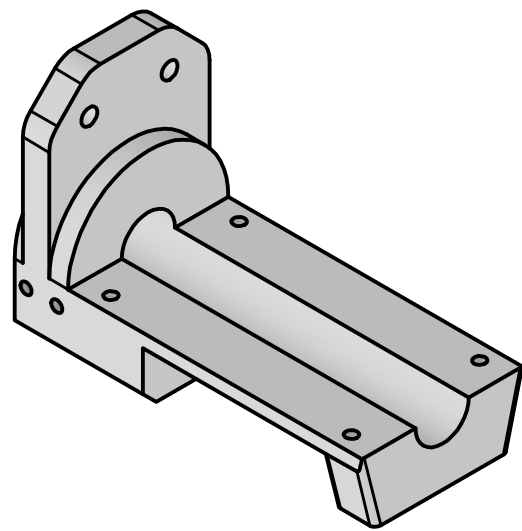


Nota: Esta pieza se podrá realizar mediante el método de chapa conformada.

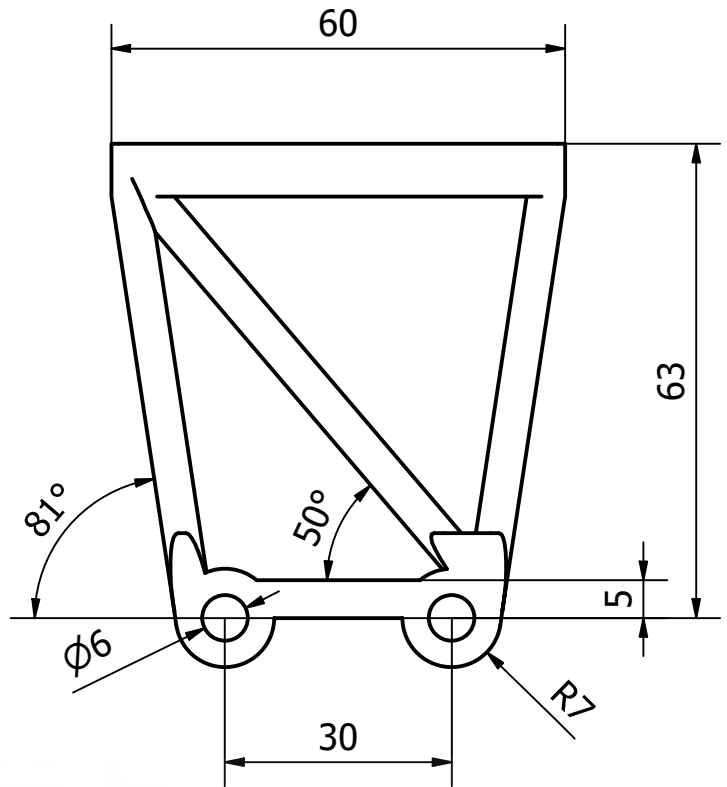
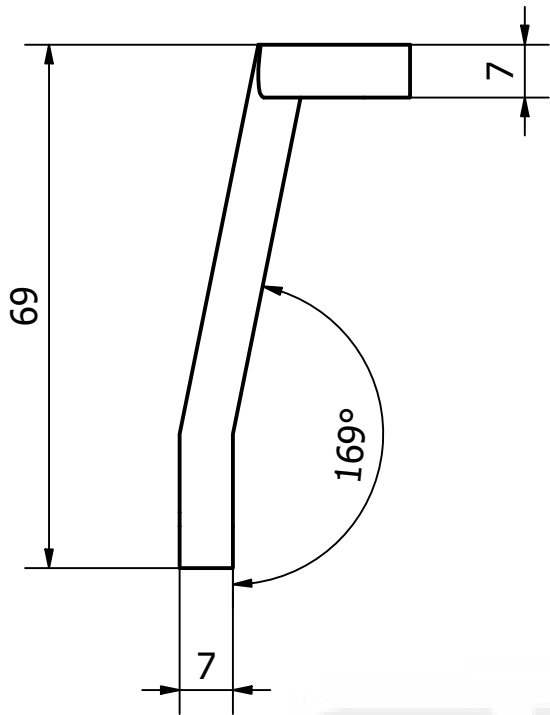
Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			Soporte arandela giratorio		
			Edición	Hoja	
				1 / 1	



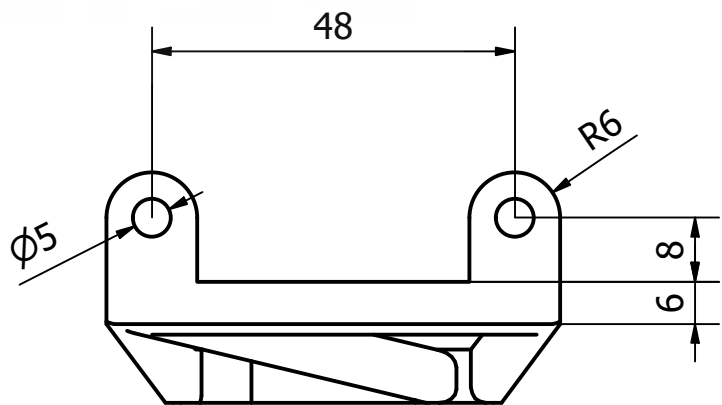
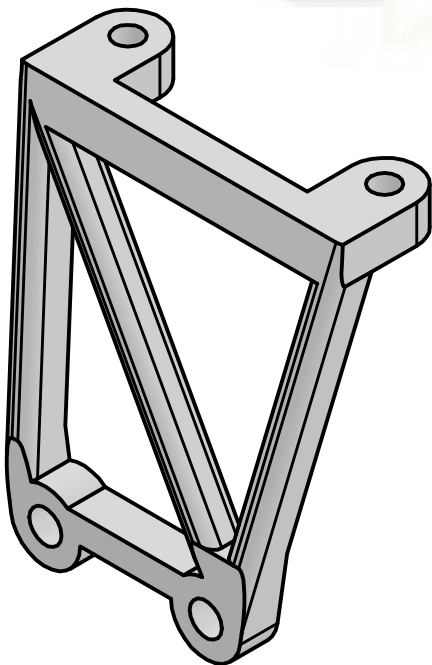
Nota: Las redondeces de aristas cóncavas corresponderán al diámetro de la fresa usada.



Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha 07/05/2022	
			Soporte patín		
			Edición	Hoja 1 / 1	

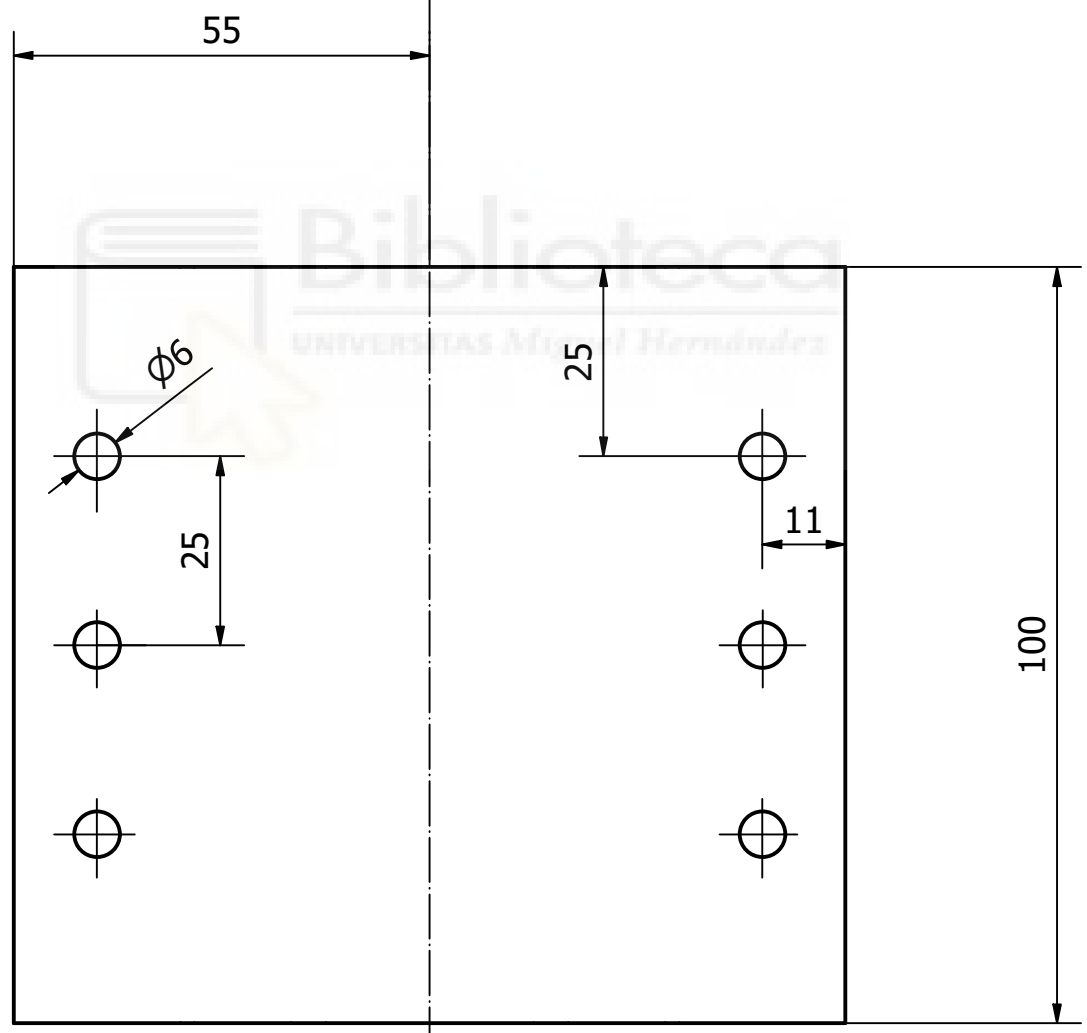
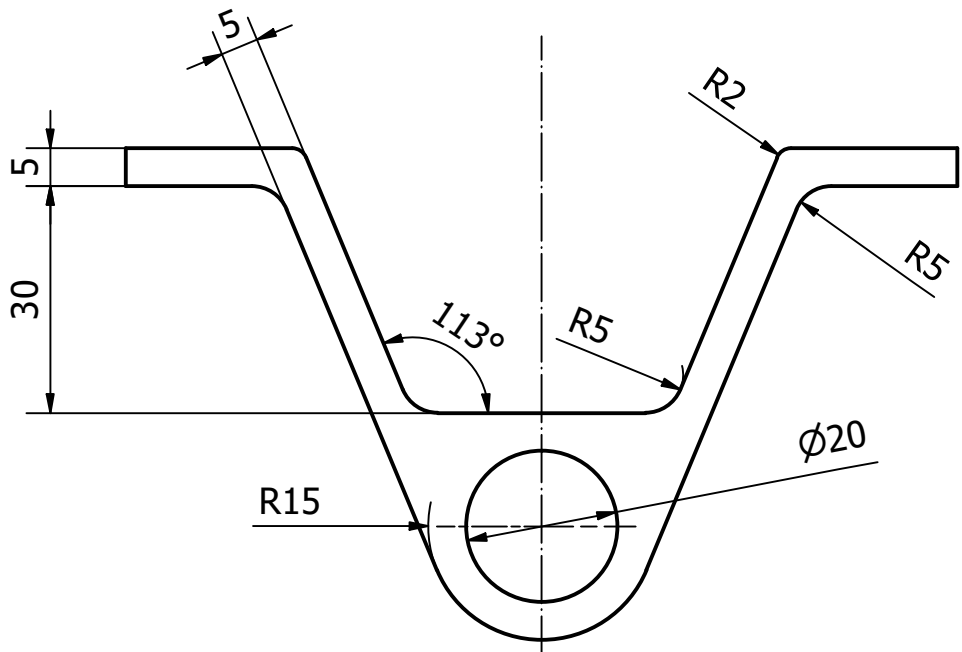


Biblioteca
UNIVERSITAS Miguel Hernández

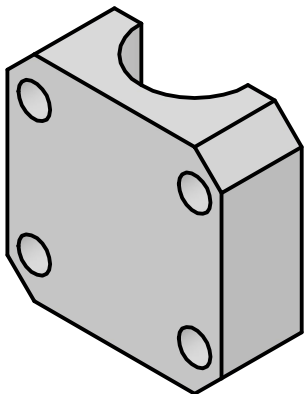
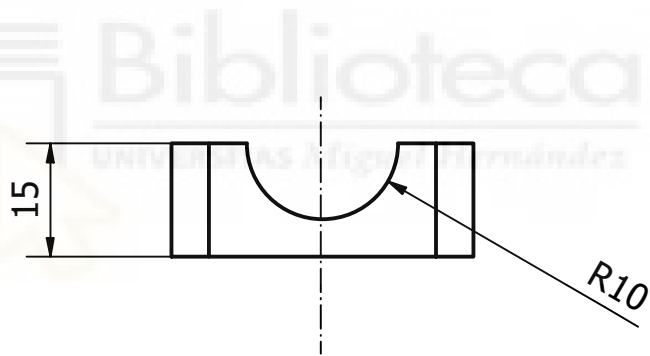
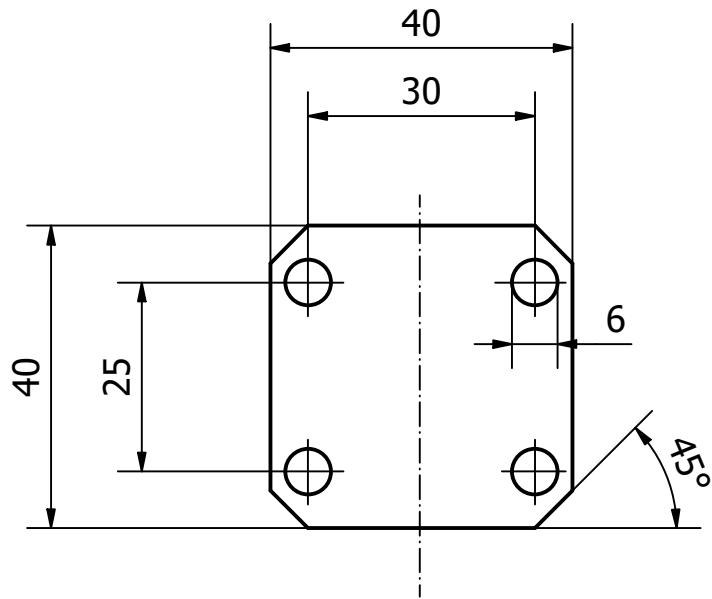


Nota: todos los empalmes realizados para aligerar peso se realizarán con un radio de 2mm. Las medidas son aproximadas, ya que puede ser susceptible de rediseño.

Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				07/05/2022	
			Soporte pinza		
			Edición	Hoja	
				1 / 1	



Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				10/05/2022	
			Soporte volante		
			Edición	Hoja	
				1 / 1	



Diseño de Usuario	Revisado por	Aprobado por	Fecha	Fecha	
				09/05/2022	
			Tapa pivote giratorio		
			Edición	Hoja 1 / 1	