

## NOTA DE PRENSA

3 de junio de 2016

### DEPARTAMENTO DE COMUNICACIÓN DE LA UNIVERSIDAD DE ALCALÁ

☎ 91 885 40 67 ✉ [prensa@uah.es](mailto:prensa@uah.es)

Síguenos en:  [/UniversidadDeAlcala](https://www.facebook.com/UniversidadDeAlcala)

 [@UAHes](https://twitter.com/UAHes)

 [/UAHes](https://www.instagram.com/UAHes)

---

## El coche autónomo colaborativo de la UAH, Drivertive, Premio Especial en la Competición Internacional de Vehículos Autónomos Cooperativos

---

- Ha logrado este reconocimiento en una competición celebrada en Holanda a la que concurrieron 10 equipos finalistas. El único equipo español era el de la UAH.

**Alcalá de Henares, 3 de junio de 2016.** DRIVERTIVE es un vehículo sin conductor cooperativo desarrollado en la Universidad de Alcalá por el grupo de investigación ISIS, del departamento de Automática, y acaba de recibir el '[Premio Especial al Mejor Equipo Totalmente Automatizado](#)' en la Competición Internacional de Vehículos Autónomos Cooperativos celebrada en Holanda.

El jurado les ha otorgado este reconocimiento 'por la calidad de sus sistemas de control y comunicaciones' en un evento en el que el equipo de la UAH era el único representante español. Destacaron que el coche autónomo de la Universidad de Alcalá 'efectuó las diversas maniobras automáticas de forma suave, segura y totalmente respetuosa con el resto de vehículos participantes'.

En esta competición, cuyo objetivo fundamental es sentar las bases para el desarrollo comercial de sistemas cooperativos en los vehículos autónomos del futuro, los vehículos sin conductor deben realizar una serie de maniobras automáticas y coordinadas, empleando para ello un sistema de comunicaciones que les permite cooperar con el resto de vehículos. En esta ocasión, solo diez equipos se clasificaron para la fase final, entre ellos el equipo [DRIVERTIVE](#) de la UAH.

Durante la competición se realizaron dos pruebas puntuables y una prueba de exhibición. En las puntuables los vehículos debían cooperar con el resto de equipos de forma autónoma con el objetivo de realizar maniobras automáticas de conducción en autopista, formando de inicio dos pelotones compactos en los que cada vehículo debe mantener una determinada distancia de seguridad con respecto al vehículo que le precede, para terminar mezclándose entre ellos de manera coordinada hasta formar un único pelotón.

La segunda prueba puntuable consistió en la gestión inteligente de intersecciones de carretera, de manera que cada vehículo debía transitar por una intersección de forma totalmente autónoma, respetando las prioridades de paso del resto de vehículos y manteniendo una distancia de seguridad con respecto a los mismos.

El equipo DRIVERTIVE toma su nombre de la expresión *DRIVERless cooperaTIVE vehicle* (Vehículo Autónomo Cooperativo), y está formado por Ignacio Parra Alonso, Rubén Izquierdo Gonzalo, Álvaro García Morcillo, Javier Alonso Ruiz, Carlos Fernández López, Raúl Quintero Mínguez, David Fernández Llorca y Miguel Ángel Sotelo, todos ellos profesores e investigadores del Departamento de Automática de la UAH.



Universidad  
de Alcalá

VICERRECTORADO DE  
COORDINACIÓN Y COMUNICACIÓN