

Smart baut den Escooter

Smart hat entschieden, den Escooter zu bauen. Er soll 2014 auf den Markt kommen. Eine Studie des Elektrorollers war 2010 auf dem Pariser Autosalon gezeigt worden. Das Design soll sich bis zur Serienfertigung noch ändern.

Das bisherige Antriebskonzept besteht aus einem 4 kW / 5,5 PS starker Radnabenmotor im Hinterrad. Da er keinen Platz im Chassis beansprucht und die Kraft direkt übertragen wird, steht viel Platz zur Verfügung. So hat die Studie unter anderem einen ausklappbaren Soziussitz. Die 13 Zoll großen Räder werden jeweils an einer Einarmschwinge geführt. Als Reichweite werden bis zu 100 Kilometer angegeben. Der Smart Escooter ist als Kleinkraftradroller mit einer erlaubten Höchstgeschwindigkeit von 45 km/h konzipiert.

Mit dem Escooter setzt die Marke ihre E-Mobil-Strategie fort. So wurde gerade mit der Auslieferung der ersten Smart Ebikes (Pedelec) begonnen. Im Sommer wird der Smart Fortwo Electric Drive folgen. (ampnet/jri)