



PRESSRELEASE

Volvestipendium för forskning om säkra autonoma fordon

Håkan Frisingers stiftelse för transportmedelsforskning tilldelar 2017 års stipendium till professor Jonas Sjöberg vid Chalmers tekniska högskola. Jonas Sjöberg får stipendiet, som är på 250 000 kronor, för sitt omfattande forskningsarbete om säkra autonoma fordon med låga emissioner för en hållbar framtid.

Jonas Sjöberg är professor i Mekatronik och ledare för forskargruppen Mekatronik vid Chalmers Tekniska Högskola, Göteborg. Han har framgångsrikt utvecklat området elektromobility, aktiv säkerhet och autonom körning. Tillsammans med sin forskargrupp på Chalmers har han arbetat med systemaspekter, dimensionering, modellering och styrning av hybriddrivlinor och aktiv säkerhet och autonoma fordon.

Stipendiet delas ut av Håkan Frisingers stiftelse vid ett seminarium tisdagen den 29 maj från 13.00 på Chalmerska Huset, Göteborg. Seminariet kommer att hållas på svenska.

För mer information och en eventuell anmälan till seminariet kontakta: Marja Janusson, tfn 031-772 25 71, marja.janusson@chalmers.se

Håkan Frisinger var vd för Volvo 1983 – 1987 och styrelseordförande 1997-1999. Nominering till mottagare av Frisingerstipendiet görs av Chalmers tekniska högskola enligt en överenskommelse mellan Chalmers och Volvos Forsknings- och Utbildningsstiftelser (VREF)

Volvos Forsknings- och Utbildningsstiftelser (Volvo Research and Educational Foundations) www.vref.se

2018-04-26

*Journalister som vill ha ytterligare information, vänligen kontakta Katarina Gårdfeldt
tfn: 0703 31 77 95*

För fler nyheter besök www.volvogroup.se

Volvokoncernen är en av världens ledande tillverkare av lastbilar, bussar, anläggningsmaskiner och marin- och industrimotorer. Volvokoncernen tillhandahåller också kompletta finansiella tjänster och service. Volvo sysselsätter nästan 100 000 personer, har produktionsanläggningar i 18 länder och försäljning på mer än 190 marknader. Volvokoncernen omsatte 2017 cirka 335 miljarder kronor och är noterat på Nasdaq Stockholm.