

---

## Mazda MX-30 R-EV: Langstrecke ohne Ladestopps

Heute startet Mazda in ihrem Ujina-Werk Nr. 1 in Hiroshima die Serienproduktion des Mazda MX-30 e-Skyactiv R-EV, eines Plug-in-Hybridfahrzeuges mit Kreiskolbenmotor für den europäischen Markt. Der MX-30 e ist seit dem Produktionsende des Mazda RX-8 im Juni 2012 das erste Großserienfahrzeug des japanischen Herstellers mit einem Kreiskolbenmotor. Bis zu diesem Termin hatte Mazda seit 1967 fast zwei Millionen Fahrzeuge mit Kreiskolbenmotor produziert.

Mit dem Mazda MX-30 e-Skyactiv R-EV bietet der japanische Hersteller ein Modell für Kunden, die im Alltag so oft wie möglich vollelektrisch unterwegs sein möchten, sich aber auf längeren Strecken keine Gedanken über Reichweite oder Ladestopps machen wollen. Im Unterschied zu den meisten gängigen Plug-in-Hybriden setzt das in Hiroshima beheimatete Unternehmen beim neuen Mazda MX-30 e auf ein serielles System, bei dem die Räder immer von einem 125 kW/170 PS-starken Elektromotor angetrieben werden. Der Wankel kümmert sich um den Nachschub für die Batterie.

Die elektrische WLTP-Reichweite des MX-30 e-Skyactiv R-EV ist mit 85 Kilometern aus der 17,8 kWh-Batterie für die meisten täglichen Fahrten ausreichend. Der kompakte und leise Kreiskolbenmotor samt Generator in Kombination mit einem Tankvolumen von 50 Liter erweitert die Gesamtreichweite bei Bedarf auf bis zu 680 Kilometer. Der MX-30 e-Skyactiv R-EV ist ideal für Kunden, die im Alltag kürzere Strecken elektrisch fahren und gelegentlich längere Strecken zurücklegen möchten, ohne sich mit Ladestopps aufhalten zu müssen.

Die entladene Batterie kann über den serienmäßigen dreiphasigen AC-Lader an einer 11 kW-Wallbox in einer Stunde und 30 Minuten wieder vollständig aufgeladen werden. DC-Schnellladen ist ebenfalls möglich. Als Plug-in-Hybridfahrzeug profitiert der Mazda MX-30 e-Skyactiv R-EV zudem von einer auf 0,5 Prozent verringerten Dienstwagenbesteuerung. (aum)

## Bilder zum Artikel



Mazda MX-30 e-Skyactiv R-EV.

Foto: Autoren-Union Mobilität/Mazda

---