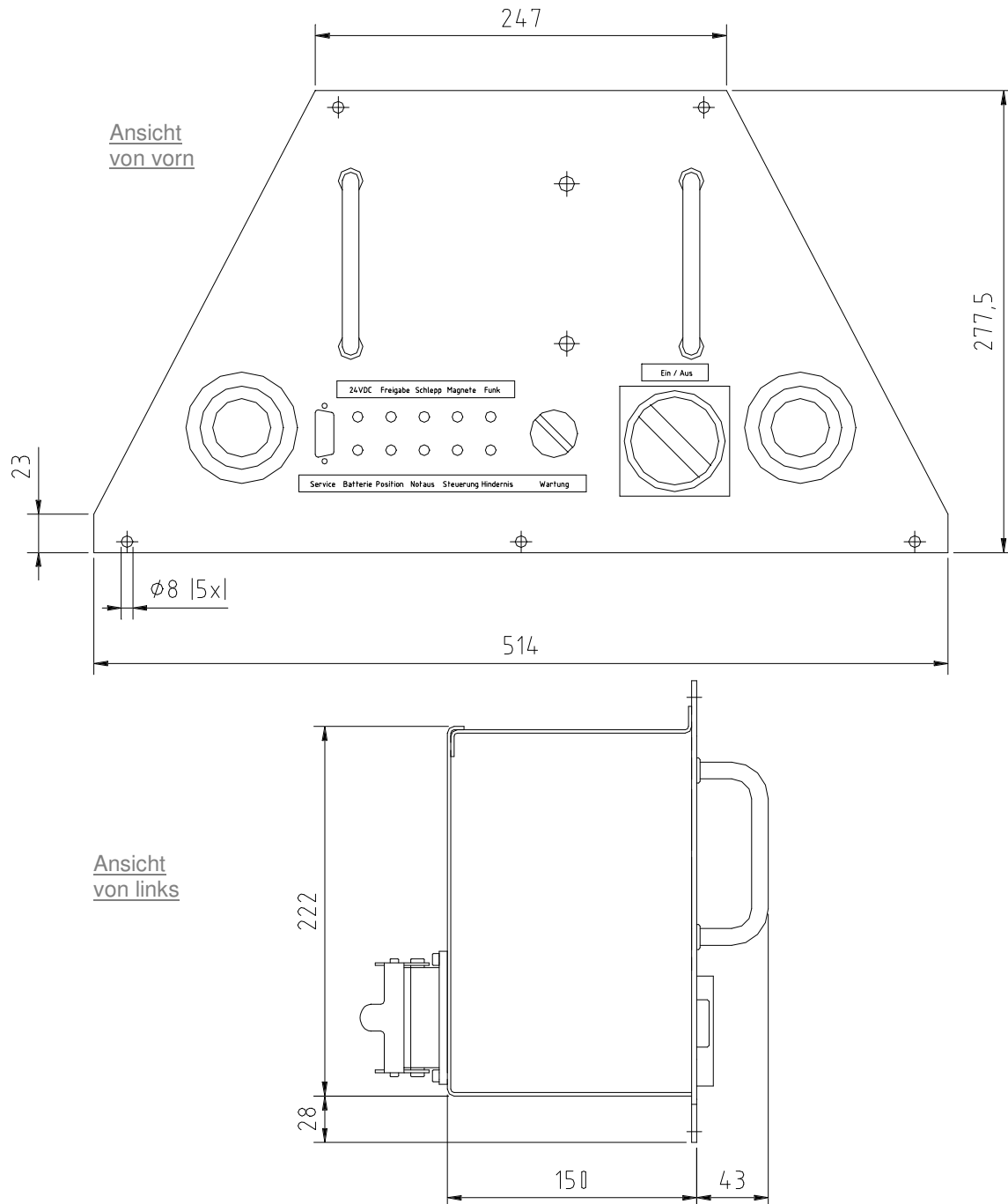


Steuerung für selbstfahrende Fahrzeuge – MPC 140



Maße in Millimeter

In Abhängigkeit von den Anforderungen der Endanwender gibt es unterschiedliche Versionen der Frontplatte.

Steuerung für selbstfahrende Fahrzeuge – MPC 140

Aufbau

- leistungsstarker Doppelwechselrichter mit feldorientierter Regelung für permanentenerregte Synchronmotoren
- 4 Mikroprozessoren
- Batteriegepufferte Rechnerversorgung
- Bremschopper
- Interface für Systeme der Fahrwegüberwachung (Ultraschall- oder Laserscanner)
- Notausfunktion über Taster
- Kontaktüberwachung für das Hauptschütz

Funktionen

- Programmgesteuertes Fahren
- Einfache Parametrierung
- Geschwindigkeitsregelung, feldorientierte Regelung
- Elektronisches Differential mit Schleudererkennung
- Positionserfassung über Transponder und Leseantenne
- Startsignal manuell durch das Montagepersonal, durch eine übergeordnete SPS oder automatisch nach einer parametrierbaren Zeitspanne
- Bedienfunktionen: Automatikbetrieb und manueller Tippbetrieb
- Optional: Kommunikation zur übergeordneten Steuerungsebene über CAN-Bus, Profibus oder Datenfunk
- Optional: Sensorgesteuerte Spurführung