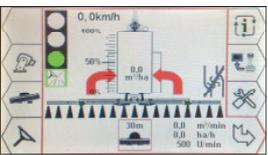


## Konzipierung und Programmierung eines CAN-Bus basierten Bediensystems für Flüssigmisttankwagen



- Ziel:**
- Einheitliche Bedienung für alle Produktvarianten
  - Realisierung von Automatik- und Assistenzfunktionen
  - Ergonomisch, einfach und selbsterklärend

- Umsetzung:**
- Vernetzung aller Komponenten über CAN-Bus (verteilte Systeme)
  - Prozessorientierte Konzeption (kontextbezogene Funktionszuweisung)
  - Über Softwareparameter kontrolliertes Variantenmanagement

- Ergebnis:**
- Serienreifes Bediensystem (SmartControl)
  - Integriertes Kamerasystem zur Maschinenüberwachung und für den Rangierbetrieb
  - Einbindung des MultiSteeringSystems (MSS)



**Kotte**  
Landtechnik

Projekt der Science to Business GmbH  
der Fachhochschule Osnabrück

Kooperationspartner:  
Kotte Landtechnik GmbH & Co. KG

Projektbearbeitung:  
M. Sc. Dipl.- Ing. (FH) Jens Meyer