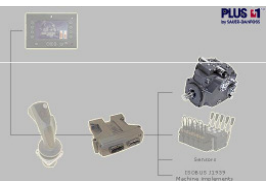


Entwicklung eines Bedien- und Steuerungskonzeptes für einen selbstfahrenden Futtermischwagen



- Ziel:**
- Entwicklung einer Joystick basierten Bedienung (Einhandbedienung aller Funktionen)
 - Modularer Systemaufbau
 - Automotives Fahren (hydrostatischer Fahrantrieb)

- Umsetzung:**
- Direkte Einbindung von Ventilen und Sensoren durch CAN-Bus vernetzte Controller (verteilt System)
 - Entwicklung einer prozeßorientierten Bedienstruktur
 - „Maschinentest“ am Schreibtisch, durch Aufbau einer Hardware-Testumgebung

- Ergebnis:**
- Serienreife Maschinensteuerung mit stufenloser Drehzahlverstellung aller Antriebe
 - Joystick als zentrales Bedienelement mit kontextbezogener Funktionsbelegung
 - Prototyp einer Service- und Diagnoseoberfläche



Projekt der Science to Business GmbH
der Fachhochschule Osnabrück

Kooperationspartner:
Bernard van Lengerich Maschinenfabrik
GmbH & Co. KG

Projektbearbeitung:
Dipl.-Ing. (FH) M. Kreyenhagen

