

Entwicklung von Steuerung und Bediensystem für das Streckensicherungsfahrzeug Scaler



- Ziel:**
- Verbesserung des Bedienkomforts und Absicherung vor Fehlbedienungen
 - Digitale Diagnosefähigkeit für effizientere Wartungen und Reparaturen
 - Reduzierung des Kraftstoffverbrauchs

- Umsetzung:**
- Nutzenanalyse für Einsatz moderner Steuerungstechnik
 - Aufbau einer CAN-Bus-Plattform zur Einbindung von Dieselmotor, Hydraulikventilen und Bedienelementen
 - Programmierung einer modularen Steuerung und eines Displays als zentrale Kommunikationseinheiten

- Ergebnis:**
- Intuitive Bedienphilosophie mit Wahlschalter, Joystick und Display
 - Fahren und Arbeiten über Funkfernbedienung
 - Einbindung eines neuen hydrostatischen Fahrantriebs mit Dieseldrehzahlab senkung



Projekt der Science to Business GmbH
der Hochschule Osnabrück

Kooperationspartner:
Hermann Paus Maschinenfabrik GmbH

Projektbearbeitung:
Christoph Halbrügge B.Sc.
Jens Meyer M.Sc.

