



Allgemein / General

Ausführungen für Gegengewichtstapler und Lager-technik-Geräte lieferbar. Durch die Integration von mechanischen, elektrischen und elektronischen Komponenten vereinfacht sich die Installation erheblich werden Kosten reduziert.

Durch die Verwendung von zwei Mikroprozessoren und ihre Anbindung an den CAN-Bus werden alle aktuellen Anforderungen der Kategorie 3 von EN 954-1 und EN/ISO 13849-1 auch in Applikationen mit Lenkkommandos via CAN erfüllt (PL = d).

Available in CB (counterbalanced) and Warehouse configuration. The integration between the electronic controller and the steering mechanics permit an easier installation with associated cost reduction.

Due to the dual microcontroller architecture both connected to CAN bus it fulfills the requirements of Category 3 of EN 954-1 and ISO EN 13849-1 also in applications with steering command via CAN bus (PL = d).

Eigenschaften / Features

- Die Lenkempfindlichkeit verringert sich bei steigender Fahrzeuggeschwindigkeit
- Die Fahrzeuggeschwindigkeit verringert sich mit steigendem Lenkeinschlag
- Eine nicht-lineare Beziehung zwischen Lenkwinkel und Lenkeinschlag kann hergestellt werden
- Auf Anfrage können die Lenksignale über den CAN Bus übermittelt werden
- Steering sensitivity reduces when the truck speed increases
- Truck speed reduces in proportion to the angle of the steered wheel
- A non-linear relationship between the handle bar position and the steered wheel angle can be made
- On request, the steering command may originate from a remote unit via CAN Bus

Ansteuerungsmöglichkeiten / Control options

- Tachodynamo
- Potentiometer, einfach / redundant (gegenläufig)
- CAN-Bus (Drehzahl- oder Positions-Modus)
- Schrittmotor
- TFD (Torque Feedback Device)
- Tacho generator
- Potentiometer, single / redundant (counter-rotating)
- CAN Bus (speed or position mode)
- Stepper motor
- TFD (Torque Feedback Device)





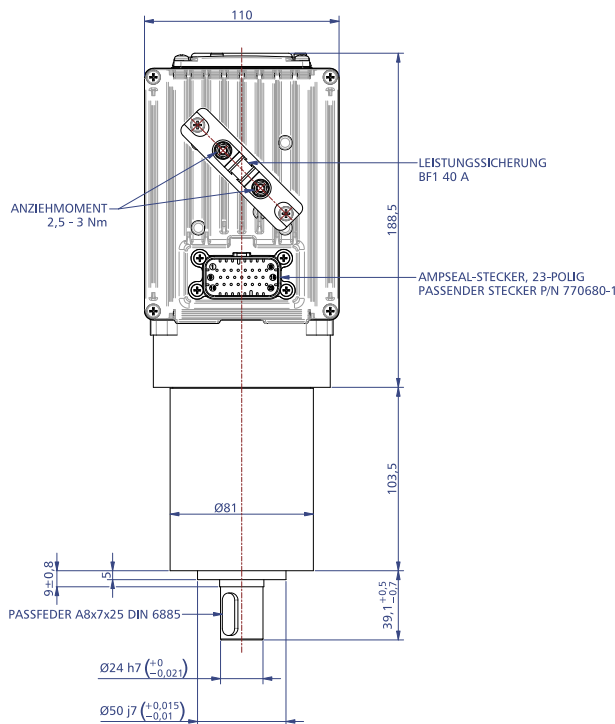
Technische Daten / Technical data

Leistungsteil	Power section		
Eingangsspannung	Input voltage	24 / 36 / 48 V	72 / 80 V
Maximaler Strom 2 min	Maximum Current 2 min	70 A _{rms}	40 A _{rms}
Umgebungstemperatur	Ambient temperature range	-30 °C ... +40 °C	
Max. Invertertemperatur (Beginn der Stromreduzierung)	Max. heatsink temperature (starts to reduce current)	80 °C	

Mechanik	Mechanics		
Abmessungen	Dimensions	331×110×180 mm	
Stecker	Connector	AMPSEAL	
Schutzart	Protection	IP65	

Weitere Merkmale	Other features
Zwei Mikroprozessoren, beide mit CAN-Bus verbunden	Two micro controllers, both CAN Bus connected
Flash-Speicher	Flash memory
CAN-Bus-Schnittstelle	CAN Bus interface
Mit AC-, BLDC- oder PMAC-Motor lieferbar	Available with AC, BLDC or PMAC motor
Wahlweise mit IMS- oder CYCLO-Getriebe lieferbar	Available with IMS or CYCLO gearbox

Abmessungen / Dimensions



Beispiel: BEST 400 W AC-Motor, IMS-Getriebe
 Example: BEST 400 W AC motor, IMS gearbox

