

FAHRERLOS



Fahrzeugart

- Gabelhochhubwagen
- Hochhubstapler
- Radarmstapler
- Schubmaststapler
- Spreitzenstapler
- Deichselstapler
- Teleskopgabelstapler
- Seitenschubstapler
- Schmalgangstapler
- Hochregalstapler
- Schlepper
- Unterfahrschlepper**
- Plattformwagen
- Sonstige

Sonderausstattung

- RFID-/Barcodeleser**
- Wiegevorrichtung
- Dosiervorrichtung
- Rollenbahn
- Bandförderer
- Kettenförderer
- Flexible Lastaufnahme
- Deckelheber
- Dualer Betrieb
- Edelstahlfahrzeug
- Reinraumfahrzeug
- Outdoorfahrzeug
- Schwerlastfahrzeug
- Sonstige

Anwendungsbeispiel Universitätsklinikum Jena

Im Klinikum der Friedrich-Schiller-Universität in Jena transportieren 26 fahrerlose Unterfahrschlepper täglich 400 Rollcontainer mit Speisen, Medikamenten, Sterilgut, medizinischen Geräten, Wäsche und Abfall.

Die Automatische Warentransportanlage (AWT) verbindet die Pflegestationen mit den einzelnen Funktionsbereichen wie Küche, Apotheke, Lager und Wäscherei. Die MLR eigene Leit- und Steuersoftware LogOS Hospital steuert die frei navigierenden Fahrzeuge über verschiedene Eben hinweg, lässt sie Fahrstühle benutzen und in andere Gebäude fahren.

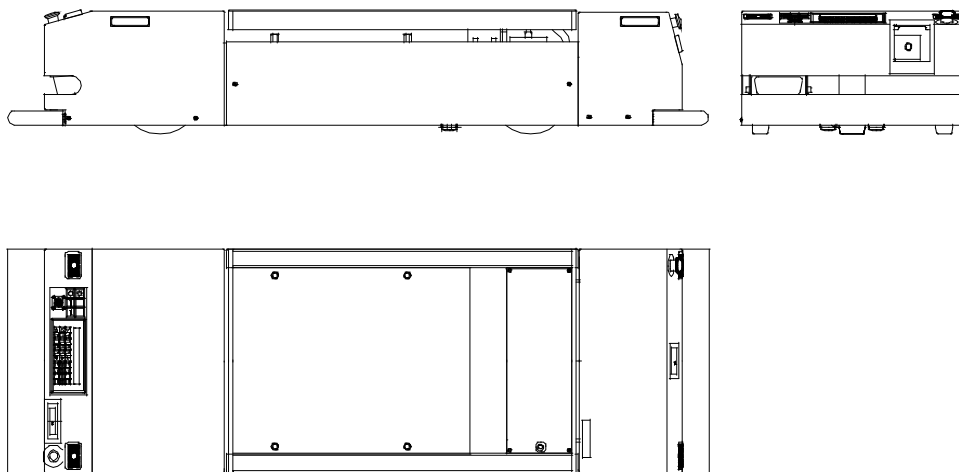
Die Transportcontainer sind mit Barcodes gekennzeichnet, die von den Fahrzeugen eingelesen und an das Steuer- und Leitsystem weitergeleitet werden. Mit diesen Daten verwaltet LogOS die Container und hat

jederzeit den Überblick über die jeweiligen Standorte.

In das System sind auch Klinkteile außerhalb des Campus eingebunden, zu denen der Transport von Waren mit LKWs erfolgt. Für die schnelle Be- und Entladung der LKWs wurden Förderstrecken als Containerpuffer installiert, die ebenfalls von den fahrerlosen Transportfahrzeugen bedient werden.

Dadurch, dass die Fahrzeuge per Magnetnavigation gesteuert werden, sind nur minimale Bodeninstallationen nötig. Die kleinen Referenzmagnete lassen sich einfach im Boden versenken, Streckenänderungen sind mühelos über CAD oder Teachen realisierbar.





Caesar PN-0,4 Mr

Abmessungen (L x B x H)	1.900 x 600 x 333 mm
Abmessungen Hubtischfläche	960 x 600 x 333 mm
Tragfähigkeit	400 kg
Antrieb	0,5 kW
Geschwindigkeit	1,2 m/s
Bremse	Magnet-Haltebremse
Positioniergenauigkeit	+/- 10 mm
Energiekonzept	Bleibatterie 24 V/172 Ah
Batterieladung	automatisch
Datenübertragung	Infrarot
Navigation	Magnet
Sicherheitseinrichtungen	Bumper, Laserscanner, Schaltleisten