

MANIPOLATORI

A un asse: MAP2, MAP2L, MAS2, MAS2L, MAC2, MAC2L, MANP5



A due / tre assi: JS, JC, JP, MANP2-3-4



RADIOCOMANDO

Radiocomando Scanreco G2B/G3 con trasmettente Maxi o Mini



BRACCIOLA



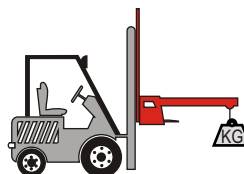
UNITÀ DI CONTROLLO

STUi, MDE, MDC

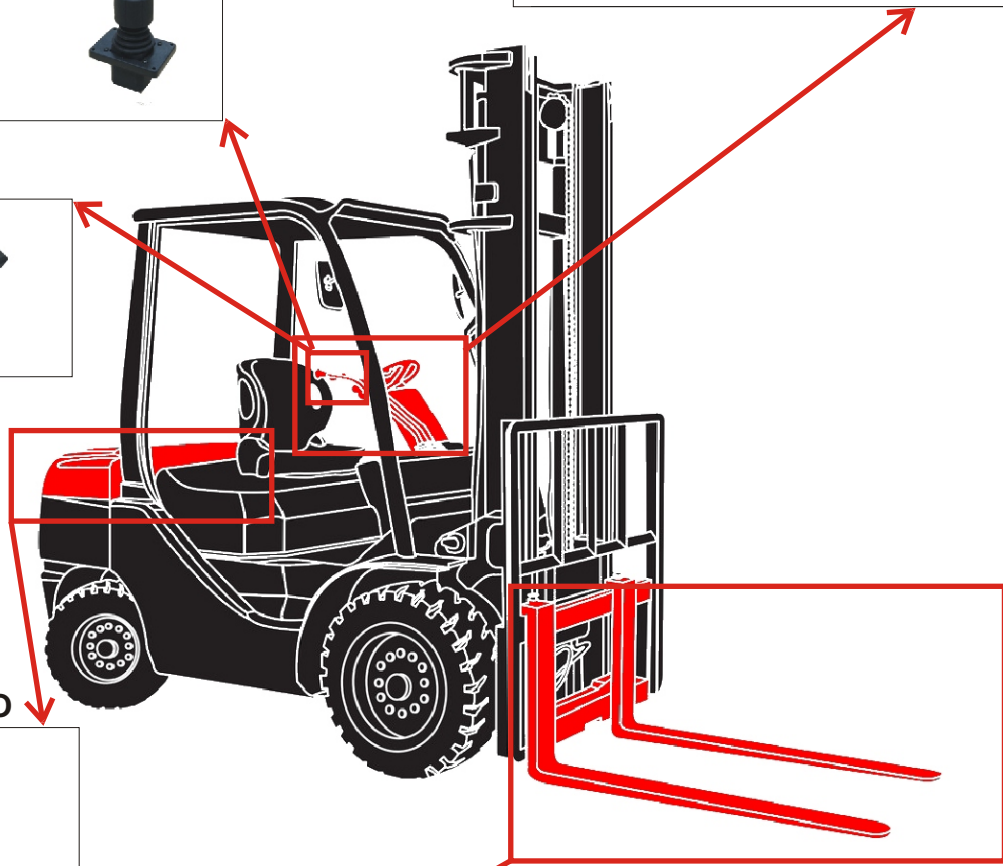


CENTRALINA LIMITATORE DI MOMENTO

Per carrelli elevatori che montano il braccio-gru



CLG-F



Manipolatori

La nostra gamma dei manipolatori comprende diverse soluzioni:

- MAP2 / MAS2 / MAC2: joystick su singolo asse, disponibili rispettivamente con uscite PWM, in segnale e CAN bus. Possono essere forniti con asta semplice o finger joystick (versione "L") e con ritorno a molla o frizione meccanica.
- JP / JS / JC: joystick a due o tre assi, disponibili rispettivamente con uscite PWM, in segnale e CAN bus. Questi joystick possono essere personalizzati con un'ampia gamma di pulsanti, interruttori, rocker switch e roller.
- MANP: joystick potenziometrici su singolo asse (MANP5), su due assi (MANP2), su tre assi (MANP3) o su due assi ad effetto Hall (MANP4).

Radiocomando

La gamma di radiocomandi Scanreco comprende sistemi proporzionali con pulsantiere Mini o Maxi, con leve lineari o joystick a croce, con o senza display.

I ricevitori possono essere forniti con uscite in tensione, raziometriche o PWM. L'uscita CAN bus è presente, di serie, in tutti i ricevitori. E' inoltre disponibile un ricevitore più compatto, con uscita solo CANbus.

Con il radiocomando è possibile comandare sia le manovre del carrello che la trazione.

Unità di controllo

Le unità di controllo Faber-Com sono centraline in grado di interfacciarsi con le varie parti del carrello (motore, manipolatori, trasduttori, ect...) attraverso la lettura di segnali analogici, digitali o informazioni sulla rete CAN bus. Grazie alle proprie uscite di potenza (di tipo PWM o on/off), sono in grado di controllare le manovre del carrello elevatore o attivare altre funzioni (quale ad esempio lo start motore, luci, etc...).

L'interfaccia CAN bus permette inoltre di comunicare con alcuni tipi di motore al fine di inviare ad esso richieste (ad esempio, l'accelerazione) o semplicemente per leggerne lo stato.

Attraverso le nostre schede STUi, MDC e MDE, è infine possibile richiedere l'implementazione di funzionalità quali il livellamento delle forche, la gestione dell'uomo presente, il controllo di altezza sollevamento, etc.

Ciascuna scheda si differenzia per le risorse hardware di cui dispone.

Centralina controllo momento

La centralina controllo momento (CLG-F) è un dispositivo elettronico da utilizzarsi nei carrelli elevatori che, montando l'accessorio braccio gru, ricadono nella vigente normativa sulla sicurezza delle gru mobili.

Il braccio gru infatti, estende il baricentro del carrello oltre la normale lunghezza delle forche, aumentandone la pericolosità di utilizzo.

La stima del momento ribaltante avviene mediante l'impiego di uno o due trasduttori di pressione posti nel cilindro di brandeggio o, in alternativa, nel cilindro di sollevamento (dipende dalla configurazione della macchina). La pressione rilevata dai trasduttori di pressione viene confrontata con la soglia massima preventivamente impostata per quel carrello elevatore e, assieme ad altri ingressi digitali che rilevano la configurazione di lavoro della macchina, determina se vi sono le condizioni per operare.

Il consenso si traduce in un'uscita on/off da utilizzarsi per bloccare la macchina attraverso la valvola di scarico o per inibire le manovre pericolose.

Bracciolo

Interamente personalizzabile secondo le caratteristiche di ciascuna applicazione e compatibile con la maggior parte degli schienali, il bracciolo multifunzione Faber-Com permette di integrare in un unico supporto tutte le funzioni per il comando del mezzo.