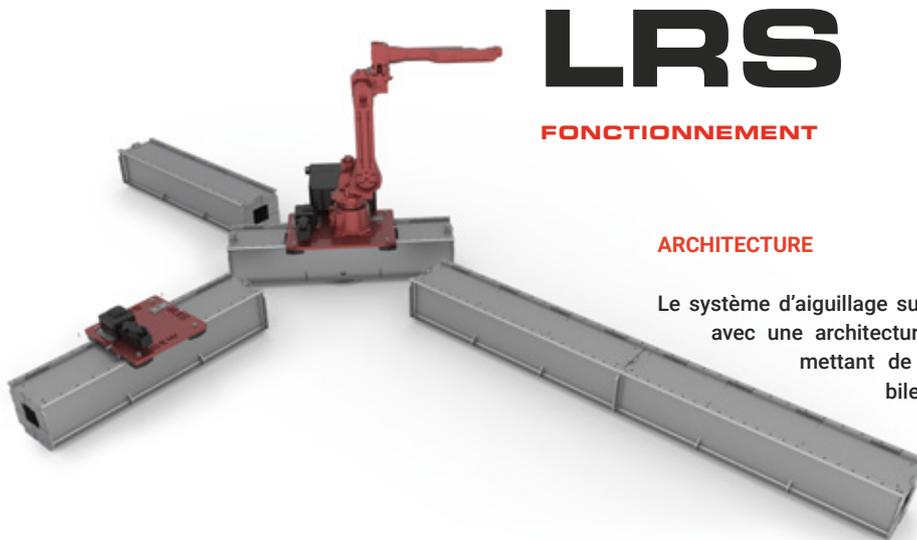


LUCAS

MODULES LINÉAIRES / AXES DE TRANSLATION / TRACKS LUCAS



LRS

FONCTIONNEMENT

ARCHITECTURE

Le système d'aiguillage sur axe rigide de LUCAS peut être proposé avec une architecture de pilotage complète et ouverte permettant de gérer la circulation des éléments mobiles, les échanges inter-machines ainsi que la sécurité fonctionnelle.

GESTION DU TRAFIC

Les chariots établissent seuls leur planification de chemin au travers des différents éléments d'architectures mis à leurs dispositions (Aiguillages, poutres, élévateurs, navettes,...). Une carte du trafic prévisionnel est mise à jours en permanence et échangée entre les différents contrôleurs afin de planifier des chemins prenant en compte l'état du trafic actuel et planifié.

OUVERTURE DU SYSTÈME

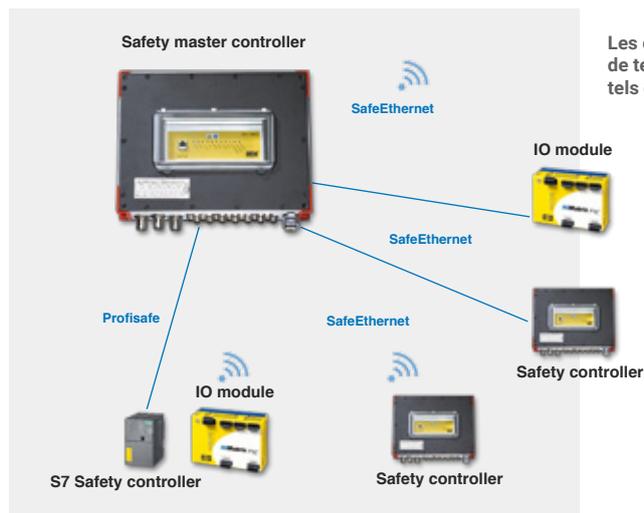
Le concept LRS est conçu pour s'interfacier facilement avec tous types de robots et de machines. Nos modules communiquent avec le matériel de votre choix à l'aide de bus de terrains standards et de communications simplifiées.

COMMUNICATIONS

Les communications inter-contrôleurs sont réalisées à l'aide de protocoles sur base Ethernet afin de permettre des communications sans fil avec les parties mobiles.

SÉCURITÉ FONCTIONNELLE

La sécurité fonctionnelle est assurée par automate maître, et différents modules esclaves (Contrôleurs ou I/O).



COMMANDE LRS LUCAS