

功能性描述

当定位传感天线设备移动靠近电子标签时 它以128kHz的能量场使后者充满能量。电子标签通过天线的1/2频率调制将代码传回给读取天线。

定位天线测量出在x和y方向上电子标签的相对位置。其内置解码器开始对标签代码进行解码。在运行方向上的每一个十字路口，都能产生一个可调整持续时间的定位脉冲。

天线读取电子标签的代码，并检测到天线轴的相对x/y偏移量。阅读天线每次只能检测一个电子标签。为了确定车辆的位置和航向，必须读取引导路径上的一系列电子标签，其代码和位置数据必须由合适的计算机或控制单元进行处理。

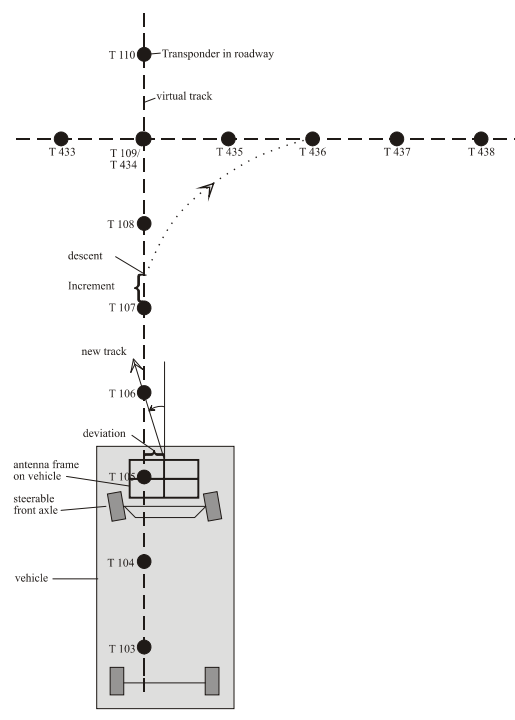
尽管测量原理不同，电子标签的不同信号强度以及天线的高度变化对输出信号几乎没有影响

使用线缆的最大长度为10米 (RS 422 / CAN bus)，天线与车辆的电子设备相连接。串行输出可选择为3964R或作为一种透明协议，可在19200或38400波特之间进行调节。天线的不同参数，像输入电流、供电电压等将进一步测量并添加到串行输出协议需求中



应用示例

这张草图显示了一辆带有天线框架的轨迹引导车辆。使用电子标签(T105)，来辅助车辆精准进入预设导轨轨道上。外部计算机能够以现在这样一种方式模拟评估新的航线，使虚拟轨道尽快达到实际需求的理想状态(外部计算机不包括在这个系统中)。增量编码器(或转向电位计)可以根据需要改变航向由于先前输入的下降(T107+递增)，因此可以打开一条新的轨道。在接下来的应答器(T436)中，车辆再次自动纠正。在不同的条件下，要根据条件来确定不同的位置。



技术参数

- 外壳尺寸	2114 x 1004 x max. 83 mm (L x W x H) -
电子标签 Pos. 检测区域	1500 x 600 mm
- 读取距离	150 ~ 350 mm; 名义读取距离: 200 - 250 mm
	使用标签 HG 70653
- 定位精度	静态: < ±15 mm @ 名义读取距离
	使用标签 HG 70653
	8 ms 信号处理时间
- 最大运行速度	10 m/s
- 重量	约 36 kg
- 防护等级	IP 65
- 工作温度	-25 ~ +50° C, 预热时间 5 分钟
- 供电	24 V -20 % +50 %, 最大 1.3 A @ 24 V
- 接头	16-针 Amphenol 连接器插头
- 通信接口	RS422 & CAN
	19200 resp. 38400 Bd., 协议 3964R 或 „透明
	“, potentially separated
- 定位脉冲	20 mA 电流, potentially separated