导航控制器用于自动引导车辆(AGV)沿着 虚拟的导引轨迹进行识别和追踪, 其有 以下工作内容:

- 1. 通过定位电子标签、GPS或外部系统确 定当前位置。
- 2. 重新规划运行路线 (通过写入程序文件 的方式)。
- 3. 轨迹导引(沿着轨迹导航)。

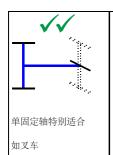
适用以及不适用的车型

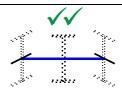


照片:

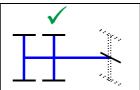
导航控制器硬件 HG G-61430ZD

特别适用于所有便于操作管理和简单重复动作的车辆。只有少数的没有转向轴的拖车 或带有转向盘的车辆是不适用的。车轮必须是很少发生滑移或原地摩擦转动的。

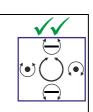




对称转向尤其适合 如一些重型车辆



两个固定轴,精确度不高,部 分车轮磨地打滑; 如大型牵引 拖拉机



全方位/麦克纳姆轮驱动 特别适合





自动运行车辆实例

# 接口

标签	功能	标签	功能
ETH	<b>RJ 45,</b> 以太网	SIO 3	<b>RS 232,</b> 不可使用
USB	USB 1.1, 类型 A (记忆棒登录) &类型 B (固件升级) 不能同时使用	10	3 个输入开关阀值 0 - 24 V,定位地标 天线 1 个输出 0 - +Ub, 急停开关
SIO 1	RS 232, GPS 接收器内部通信 (选配)	ENCODER 1/2	开关阀值 0 - 24 V, 与增量式编码器 连接
SIO 2	<b>RS 232,</b> 以太网配置接口	PROG	Götting 专用
CAN 1	CAN 总线 1, CAN 规范 V2.0 版本 B 部分, 与 Götting 设备连接(如 陀螺仪)	ANT 1/2	Withption GPS: 2 x TNC for GPS antennas Otherwise dummy plugs
CAN 2	<b>CAN</b> 总线 <b>2, CAN</b> 规范 <b>V2.0</b> 版本 <b>B</b> 部 分 <b>,</b> 与第三方设备连接。	Feldbus	选配 可扩展 Profinet (HG G-61431ZA) / Profibus (HG G-61431YA)

表:

导航控制器接口

### 集成传感器位置检测

为确定某个位置可以通过一个(车载)内置定位 传感器组合监测出车辆的位置和方向。然后 传感控制器与电子标签 (固定在所要定位点) 相 它为导航控制器提供了一个带有以下内容的 配合(简称传感组合),和/或GPS定位系统及一 套测量算法来实现。也可以选择使用外置导航控 制器(如 激光扫描仪 HG G-43600)。可以通过使 用<u>陀螺仪 HG G-84300</u> 来提高定位精度。

数据(即所谓的"姿态")

X-坐标/Y-坐标/速度/车辆方向(操纵)





## 沿着虚拟轨迹导引追踪

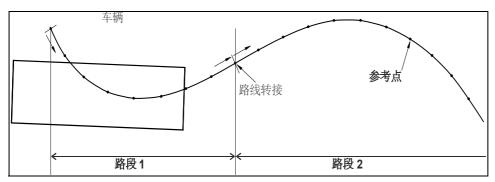


示意图: 多段导引轨迹及参考 点的平面图

导航控制器需要关于运行车辆的几何结构和导引轨迹线文件。导航轨迹路线是由被定义的多个连续的线段所构成,但定义线段不能保证与真实场地完全的一致性,他只是通过一个Goetting插件—CAD模拟层序Malz++Kassner CAD 6(外部链接)来模拟匹配出最佳的车辆运行性能及现场条件。每个线段至少由4个参考支撑点组成,导航控制器利用参考支撑点来计算出被定义车辆的虚拟估计路线。

对于每个参考支撑点,都可以定义车辆的行驶速度,导航控制器是线性插值的,因此可以用一条平滑的轮廓线来呈现车辆的运行轨迹。另外还可以对每一个参照支撑点进行属性特征设置。可以触发属性的特殊动作,例如:

- 转点, (车辆在该点进行转弯)
- 距离停止(车辆可能停止在距前方的 某一段距离范围内而不是仅仅在车 尾)
- 导航偏移(为了防止导引路线从破损 的路面上穿过,高度精确运行的 AGV可以通过一定的偏移补偿来完 成导航)
- 反向转向(当特种全向车辆需要在轨 道的某一特定的点上转向另一特定方 向时)
- 在某一轨道的特定部分之间切换定位 系统(如定位电子标签和GPS)

#### HG G-61430ZD 技术参数

- 外壳 铝合金

- 尺寸 约 210 mm x 105 mm x 69 mm (B x W x T)

约 239 mm x 105 mm x 79 mm 带现场总线模块

- 重量 约800g/约950g带现场总线模块

- 安装 根据EN50022, 固定到35mm的顶帽轨上。

安装处必须防潮,如装在一个控制柜内。

- 温度范围 运行 -25~70° C / 存储 -40~85° C

- 防护等级 IP 20

- 冲击/ 震动 DIN rail mount: 3.5 mm from 5-9 Hz, 1G from 9-150 Hz

10 sweeps each axis, 1 octave per minute

- 相对湿度 95%(无凝霜) 25°C

- 电源 名义 12 - 24 V (最大范围 10 - 30 V)

- 电流消耗 200 mA@24 V

约 300 mA @ 24 V 带现场总线模块

Date: 02.09.2016 Deutsch, Rev. 03 Author(s): RAD / ML



