

VEREIN  
DEUTSCHER  
INGENIEURE

Kompatibilität von  
Fahrerlosen Transportsystemen (FTS)  
Schnittstelle zwischen Auftraggeber und FTS-Steuerung

Compatibility of  
Automated Guided Vehicle Systems (AGVS)  
Interface between command initiator and AGVS control system

VDI 4451  
Blatt 5 / Part 5

Ausg. deutsch/englisch  
Issue German/English

*Die deutsche Version dieser Richtlinie ist verbindlich.*

*No guarantee can be given with respect to the English translation. The German version of this guideline shall be taken as authoritative.*

Inhalt	Seite	Contents	Page
<b>1 Begriffe und Definitionen</b> .....	3	<b>1 Terms and definitions</b> .....	3
1.1 Auftraggeber.....	3	1.1 Command initiator.....	3
1.2 Transportaufträge.....	3	1.2 Transport commands.....	3
1.3 FTS-Steuerung.....	3	1.3 AGVS control system.....	3
1.4 Transportauftragsverwaltung.....	3	1.4 Transport command processor.....	3
1.5 Fahraufträge.....	3	1.5 Driving commands.....	3
<b>2 Schnittstellenkomponenten</b> .....	4	<b>2 Interface components</b> .....	4
<b>3 Schnittstellenprotokoll</b> .....	4	<b>3 Interface protocol</b> .....	4
<b>4 Informationsdaten</b> .....	4	<b>4 Information data</b> .....	4
4.1 Telegrammarten.....	4	4.1 Typs of telegram.....	4
4.2 Standardaufbau Telegramm.....	5	4.2 Standard telegram structure.....	5
Schrifttum.....	6	Bibliography.....	6

VDI-Gesellschaft Fördertechnik Materialfluss Logistik  
Fachbereich B7 Fahrerlose Transportsysteme (FTS)

VDI-Handbuch Materialfluss und Fördertechnik, Band 2