

VSE Reverse Assist laat naloopassen achteruit sturen!



Wat biedt VSE Reverse Assist?

VSE Reverse Assist is hét nieuwe hulpbesturingssysteem dat een naloopas op een eenvoudige manier wél achteruit laat sturen. Het grote voordeel is dat het nu mogelijk is om een trailer met een naloopas efficiënter en breder inzetbaar te maken bij het laden en lossen. De naloopas hoeft nu namelijk niet meer star gezet te worden bij het achteruit rijden. Dit bespaart veel tijd en biedt meer mogelijkheden bij laad- en losplaatsen!

**Vanaf nu
te bestellen!**

VSE
REVERSE
ASSIST

VSE assisteert u achteruit!

Wat is een naloopas?

Een naloopas is een uitstekende oplossing voor vervoerders die brandstofverbruik en bandenslijtage willen verminderen. Bijkomend voordeel is een kleinere draaicirkel. Helaas geldt dit alleen wanneer vooruit wordt gereden. Bij achteruitrijden moet de naloopas namelijk worden geblokkeerd, hierdoor neemt de wringing en de draaicirkel toe. Dit blokkeren kan alleen plaatsvinden als de naloopas in de middenstand staat, dus als er enige meters rechtuit is gereden. Van een chauffeur wordt dan ook gevraagd goed vooruit te denken wanneer deze bij de laad- of losplaats aankomt.

Het voordeel van VSE Reverse Assist:

Wendbaarheid

Tegen een scherpe prijs nu ook achteruit kunnen sturen met een naloopas!

Duurzaamheid

Verbeterde laad- en lostijden met een trailer met een naloopas!

Eenvoudig systeem

Het systeem is compact, snel in te bouwen en geschikt voor elk type trailer met een naloopas.

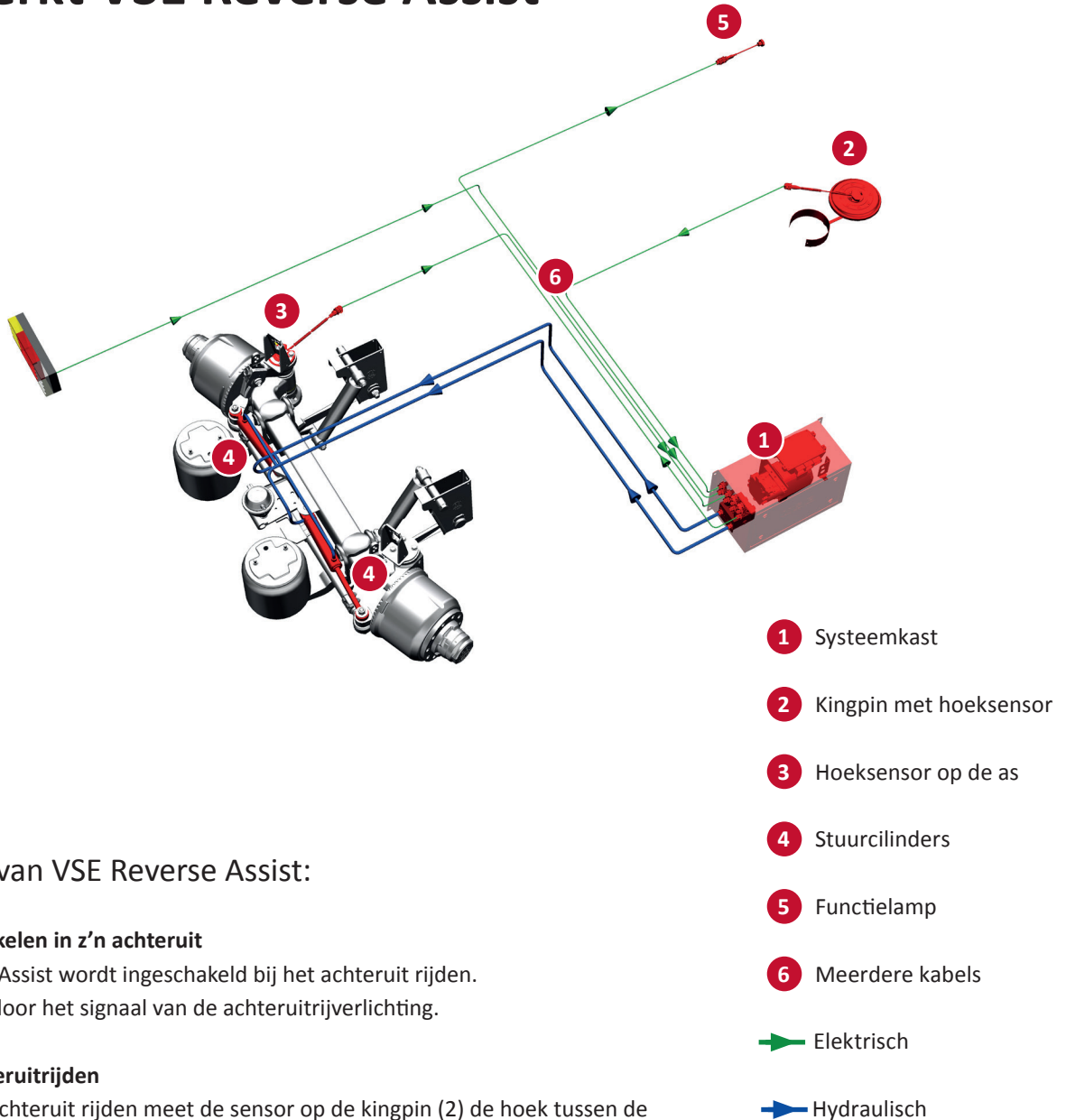
Innovatie

Op een gemakkelijke manier extra innovatie aan de trailer toevoegen met een uniek en gepatenteerd systeem.

Achteraf in te bouwen

Het systeem is ook achteraf in te bouwen!

Zo werkt VSE Reverse Assist



Werking van VSE Reverse Assist:

Stap 1: Schakelen in z'n achteruit

VSE Reverse Assist wordt ingeschakeld bij het achteruit rijden. Dit gebeurt door het signaal van de achteruitrijverlichting.

Stap 2: Achteruitrijden

Tijdens het achteruit rijden meet de sensor op de kingpin (2) de hoek tussen de truck en de trailer. De software in de systeemkast (1) berekend met deze gegevens wat de bijbehorende hoek van de naloopas moet zijn.

Stap 3: Sturen

De cilinders (4) op de as sturen vervolgens de naloopas totdat de gewenste hoek is bereikt. De gewenste hoek wordt gemeten door de sensor (3) op de as.



Tijdens vooruitrijden is het systeem niet actief en stuurt de naloopas op de gebruikelijke manier.