



KI•LINE *Vision* i gruppstyrning

KI•LINE *Vision* använder CAN interface för att kommunicera i väljarbussen med andra Vision system, och tillsammans bildas ett trafiksystem.

Varje Vision system arbetar oberoende av andra system i en grupp. Den information som varje system sänder till alla andra system är bland annat:

- var man är
- var man skall
- larm, status
- reserverade jobb

Då varje system vet *avstånd* till de olika jobben och nominell *hastighet* på hissen samt *snitttiden* för stopp på plan, kommer det system som är bäst lämpat för ett jobb serva detta, även om förutsättningarna förändras under tiden.