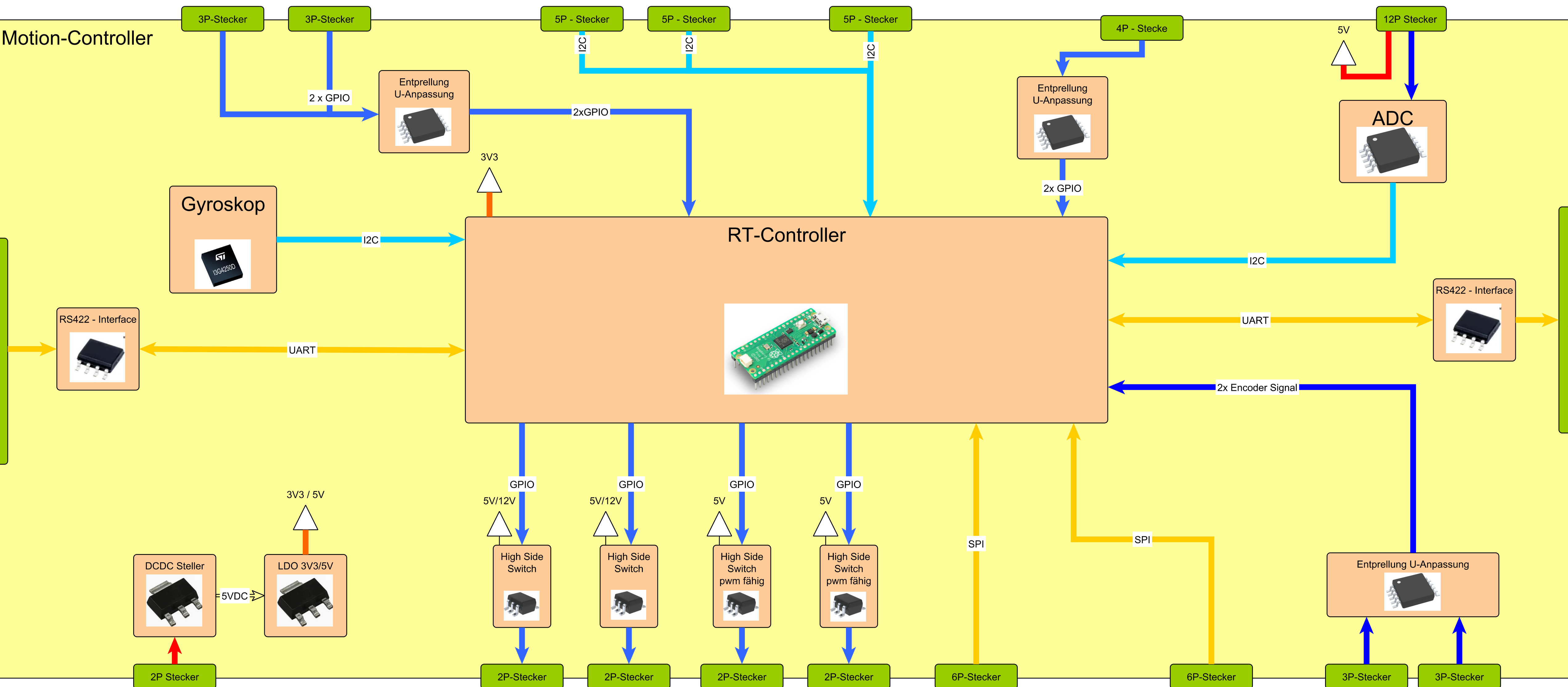


Motion-Controller



- RS422

 - Steuersignale (in welche Richtung fahren)
 - Kommando Sensorinformationen
 - Nothalt
- RS422

 - Sensorinformationen
 - Kommando Knotenpunkt erreicht
 - aktueller Zustand (Debug-Infos)
 - Fehlercodes
 - zurückgelegte Strecke

- RS422

 - Fahrzeug steht
 - Kommando ausgeführt
- RS422

 - Fahrzeug HALT (Lichtschanke hat ausgelöst)
 - Fahrzeug soll sich drehen (Hindernis gepackt)
 - Hindernis abgesetzt
 - Fehlercodes