

Patentansprüche:

1. Verfahren zur Übergabe von Ladegut (2) von einer Ladegutaufnahme (3) eines Fahrzeuges (1) auf eine Ladegutübernahmestation (11),
dadurch gekennzeichnet,
dass das Fahrzeug (1) von einer Fahrzeugsteuerung derart gesteuert wird, dass der Vektor der Geschwindigkeit des Fahrzeuges (1) unmittelbar vor oder bei Ankunft an der Ladegutübernahmestation (11) verändert und das Fahrzeug (1) von der Fahrzeugsteuerung und/oder von wenigstens einer im Bereich der Ladegutübernahmestation (11) angeordneten Führungseinrichtung vor Ankunft an der Ladegutübernahmestation (11) so ausgerichtet wird, dass die Bewegungsbahn des sich aufgrund der Änderung des Geschwindigkeitsvektors von der Ladegutaufnahme (3) wegbewegenden Ladegutes (2) in einem Aufnahmebereich (14) der Ladegutübernahmestation (11) endet.

2. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Fahrzeug (1) von der Fahrzeugsteuerung bei Ankunft an der Ladegutübernahmestation (11) abgebremst wird.

3. Verfahren nach Anspruch 2,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Fahrzeug (1) von der Fahrzeugsteuerung gegen die Ladegutübernahmestation (11) gefahren wird.

4. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Fahrzeug (1) von der Fahrzeugsteuerung ungebremst gegen die Ladegutübernahmestation (11) gefahren wird.

5. Verfahren nach Anspruch 3 oder 4,
dadurch gekennzeichnet,

dass das Fahrzeug (1) von der Fahrzeugsteuerung in einem spitzen Winkel gegen die Ladegutübernahmestation (11) gefahren wird.

6. Verfahren nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, dass vor Ankunft an der Ladegutübernahmestation (11) der Reibwert der Oberfläche (3a) der Ladegutaufnahme (3) verringert wird.

7. Fahrzeug zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 6 mit einer Ladegutaufnahme (3), die auf einem Fahrwerk (4) angeordnet ist, wobei die Ladegutaufnahme (3) wenigstens an einem Seitenrand offen oder offenbar ausgebildet ist, dadurch gekennzeichnet, dass es eine Fahrzeugsteuerung aufweist und dass die Oberfläche (3a) der Ladegutaufnahme (3) so ausgebildet ist, dass ihr Reibwert an der Kontaktfläche zum Ladegut (2) veränderbar ist.

8. Fahrzeug nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuerung so eingerichtet ist, dass sie zur Ladegutabgabe ein Steuersignal zur Verringerung des Reibwertes erzeugt.

9. Fahrzeug nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass zur Verringerung des Reibwertes der Kontaktfläche wenigstens ein mechanisches Auslöseelement vorgesehen ist, welches durch Berührungskontakt mit der Ladegutübernahmestation (11) betätigbar ist.

10. Fahrzeug nach Anspruch 7, 8 oder 9, dadurch gekennzeichnet, dass die Ladegutaufnahme (3) wenigstens eine Auflagefläche (8) mit einer Mehrzahl von Öffnungen (9) aufweist und dass im Bereich der Öffnungen (9) Tragele-

mente (10) angeordnet sind, wobei die Auflagefläche (8) gegenüber den Tragelementen (10) wenigstens in Vertikalrichtung relativ verfahrbar ausgebildet ist.

11. Fahrzeug nach Anspruch 10,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Tragelemente (10) als drehbar gelagerte Rollen oder Kugeln ausgebildet sind.

12. Fahrzeug nach Anspruch 10,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Tragelemente (10) noppen- oder stegförmig ausgebildet sind.

13. Fahrzeug nach Anspruch 10, 11 oder 12,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Tragelemente (10) einen gegenüber der Auflagefläche (8) anderen Reibwert aufweisen.

14. Fahrzeug nach einem oder mehreren der Ansprüche 7 bis 13,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Ladegutaufnahme (3) an wenigstens einem Seitenrand eine Randbegrenzung (6) aufweist, deren oberer Rand (6a) durch Relativbewegung gegenüber der Oberfläche (3a) der Ladegutaufnahme (3) auf dem Niveau der Oberfläche (3a) der Ladegutaufnahme (3) oder unterhalb des Niveaus der Oberfläche (3a) der Ladegutaufnahme (3) positionierbar ist.