

Patentansprüche:

1. Anordnung aus einer an einer hydraulischen Hebevorrichtung angeordneten oder anzuordnenden Steuerung (1) und einem mobilen Steuerungsmodul (2), über
5 welches die Steuerung (1) fernbedienbar ist, wobei der Steuerung (1) über Signaleingänge (6, 7) Sensordaten zuführbar sind und ein Prozessor (8) der Steuerung (1) dazu ausgebildet ist, aus diesen Sensordaten und aus hinterlegten, für die Hebevorrichtung spezifischen Daten Informationen, welche für die aktuelle Hublastsituation und/oder die Erlaubbarkeit von Arbeitsvorgängen
10 an der Hebevorrichtung – ggf. bei der gegebenen aktuellen Hublastsituation – charakteristisch sind, zu berechnen, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuerung (1) einen Modus aufweist, in welchem sie dem mobilen Steuerungsmodul (2) über ein Sende- und Empfangsmodul (4) jene Informationen, welche für die aktuelle Hublastsituation und/oder die Erlaubbarkeit
15 von Arbeitsvorgängen an der Hebevorrichtung – ggf. bei der gegebenen aktuellen Hublastsituation – charakteristisch sind, drahtlos (10) und/oder kabelgebunden (11) an ein Sende- und Empfangsmodul (5) des mobilen Steuerungsmoduls (2) übermittelt und dass ein Prozessor (9) des mobilen Steuerungsmoduls (2) aus diesen Informationen Grafikdaten für eine Darstellung
20 berechnet, die über eine Darstellungseinheit (3) für einen Benutzer darstellbar ist.
2. Anordnung nach Anspruch 1, wobei das mobile Steuerungsmodul (2) Aktivierungsmöglichkeiten (28) zur Aktivierung der Berechnung und/oder der
25 Darstellung aufweist, welche durch einen Benutzer bedienbar sind.
3. Anordnung nach wenigstens einem der Ansprüche 1 oder 2, wobei das mobile Steuermodul (2) einen Energiespeicher (29) aufweist und die Berechnung und/oder die Darstellung nur bei einem Mindestladestand des Energiespeichers
30 (29) erfolgen kann.
4. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die charakteristischen Informationen inkrementell übermittelt werden.

5. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Steuerung (1) einen weiteren Modus aufweist, in welchem sie die charakteristischen Informationen abhängig von der Änderungsrate der Sensordaten übermittelt.
- 5
6. Anordnung nach Anspruch 5, wobei bei einer langsamen Änderung der Sensordaten die Übermittlung der charakteristischen Informationen mit einer verringerten Datenrate erfolgt.
- 10
7. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei vor der Übermittlung der charakteristischen Informationen eine Datenkomprimierung in der Steuerung (1) erfolgt.
- 15
8. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Übermittlung der charakteristischen Informationen bei einer Veränderung - vorzugsweise nur bei einer Veränderung - der Abstützsituation der Hebevorrichtung und/oder der Lage des Schwerpunkts der Hebevorrichtung erfolgt.
- 20
9. Anordnung nach Anspruch 8, wobei die Veränderung der Abstützsituation der Hebevorrichtung und/oder der Lage des Schwerpunkts durch eine Änderung der Größe oder Position einer von der Hebevorrichtung angehobenen Nutzlast und/oder durch eine Änderung der Größe oder Position eines an der Hebevorrichtung anordenbaren Ballastgewichts (30) erfolgt.
- 25
10. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Darstellung eine Anzeige der momentanen Auslastung der Hebevorrichtung in einem Koordinatensystem mit kartesischen Koordinaten oder Polarkoordinaten umfasst.
- 30
11. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Darstellung eine Anzeige der momentanen Auslastung der Hebevorrichtung in Form eines Punktes (P), einer Linie (L) oder einer anderen geometrischen Form in einem Koordinatensystem umfasst, wobei der Punkt (P), die Linie (L) oder die

andere geometrische Form eine mit der momentanen Auslastung der Hebevorrichtung korrespondierende Farbgebung oder Graustufe aufweist.

5 12. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die Darstellung Informationen zu den momentanen Überlast- und/oder Abschaltwerten für die Hebevorrichtung, vorzugsweise in Form eines Polygonzugs (K), umfasst.

10 13. Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche, wobei die drahtlose Übermittlung der für die Darstellung verwendeten charakteristischen Informationen über einen eigenen parallelen zweiten Übertragungskanal erfolgt.

14. Anordnung nach Anspruch 13, wobei der Übertragungskanal verschlüsselt ist.

15 15. Hydraulische Hebevorrichtung, insbesondere Ladekran für ein Fahrzeug - besonders bevorzugt Knickarmkran - oder Hubarbeitsbühne, mit einer Anordnung nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche.