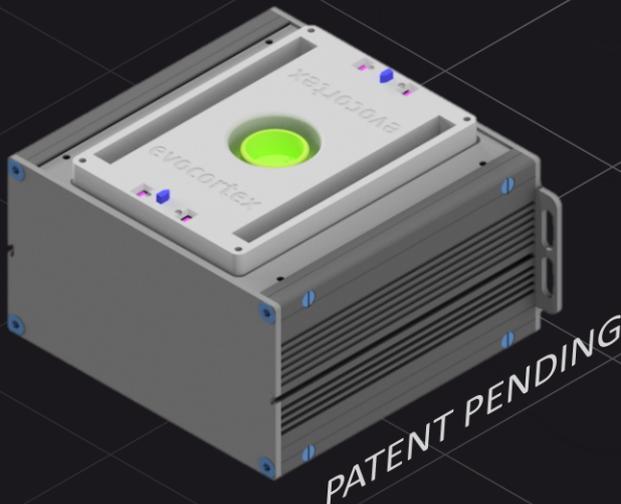
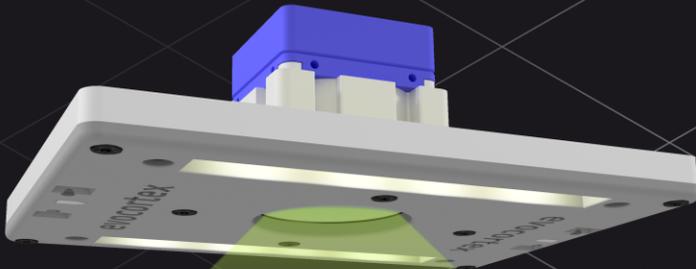


ELM

Evocortex Lokalisierungsmodul



Kontaktieren Sie uns für ein Development Kit

Technische Spezifikationen

Funktionsprinzip:

Kamerabasierte Analyse bereits vorhandener Bodenstrukturen – Lokalisierung durch Abgleich der Kameradaten mit zuvor aufgenommenen Referenzdaten

Genauigkeit:

Global (absolute Lokalisierung): kleiner als 10 cm
Lokal (Positionierung): kleiner als 1 mm

Kommunikation:

WiFi/Ethernet (einfaches UDP-Protokoll oder ROS)

Ausführungen

Development-Kit (bereits erhältlich):

Mit offenen Schnittstellen (ROS) und zugänglichem Betriebssystem

Externer Sensor (derzeit in Entwicklung):

Montage an bestehende mobile Fahrzeuge (AGVs/AMRs) und Gegenstände

Sensor-Kit (derzeit in Entwicklung):

Integration in bestehende mobile Fahrzeuge (AGVs/AMRs) und Gegenstände (Aufbauhöhe des Sensors ohne Kamera ca. 10 mm)

Betriebsmodi

Unabhängig:

Globale Lokalisierung ausschließlich mit dem ELM – Kein Laserscanner nötig – Kosteneinsparung für nicht-kollaborative autonome Fahrzeuge

Fusioniert:

Groblokalisierung mittels LIDAR & Odometrie ;
Feinpositionierung und Erhöhung der Robustheit mittels ELM

Anwendungen

Erhöhung der Robustheit bestehender Systeme:

Robuste Lokalisierung auch in strukturarmen Bereichen wie langen Gängen und/oder in hohem Maße dynamischen Umgebungen wie Lagerbereichen

Logistik & Produktion:

Positionierung und Ausrichtung eines mobilen Werkstückträgers in
Bearbeitungsposition • Zuverlässige/Robuste Lokalisierung autonomer Fahrzeuge • Lokalisierung von Gabelstaplern für besseren Materialfluss und Ressourcenplanung • Bessere Abstimmung zwischen autonomen und menschgesteuerten Fahrzeugen

Anwendungsmöglichkeiten in weiteren Branchen (Automobil, Medizin, Event, Maschinenbau)

Markerlose, robuste und genaue Lokalisierung und Positionierung jedes beweglichen Objekts, an welches das ELM montiert werden kann