



ПРОГРАММНЫЙ КОМПЛЕКС ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ НАВИГАЦИИ НА ОСНОВЕ SLAM ДЛЯ АВТОНОМНЫХ МОБИЛЬНЫХ ПЛАТФОРМ

Назначение

Программный комплекс интеллектуального управления мобильной платформой предназначен для использования в автоматизированных охранных системах, автоматизированных комплексах обслуживания опасных производств, автоматических комплексах исследования зданий и туннелей и т.д.

Преимущества

- ✔ Минимизация ошибок оператора при управлении мобильной платформой
- ✔ Возможность работы в произвольной рабочей зоне без предварительной подготовки:
 - ✔ разведка местности
 - ✔ определение ориентиров и т.д.
- ✔ Обеспечение безопасности движения мобильной платформы
- ✔ Универсальность - комплекс может быть установлен на произвольную мобильную платформу

Возможности

- ✔ Навигация робота при отсутствии карты рабочей зоны
- ✔ Построение карты при помощи ультразвуковых датчиков
- ✔ объезд препятствий на основе информации ультразвуковых датчиков
- ✔ объезд препятствий на основе видеоинформации
- ✔ Измерение расстояний до объектов при помощи видеокамеры
- ✔ Построение схематичной 3D модели препятствий на основе кадров видео стереопары



SLAM - Simultaneous Localization And Mapping



Данная разработка
выполнена при
финансовой поддержке
Международного научно-
технического центра

www.istc.ru

Тел.: (495) 982-3253

Контактное лицо

Виктор Кузьмич Емельянов

Россия, 194064,
Санкт-Петербург,
Тихорецкий пр., 21
Тел.: (812) 552-0110
(812) 552-1325
Факс: (812) 556-3692
Контактное лицо
Борис Андреевич
Спасский
e-mail: rtc@rtc.ru
<http://www.rtc.ru>