



AGC 1.1



Location

X[m] 1,208

Y[m] 5,380

Yaw [°] 89,99

Pose Quality 99%

Localization

Inputs

Map v.1.03.smap

Map Loaded

LiDAR Data

State

Current State

Localization ON

Mapping OFF

AGV 4.1
Location
X[m] -0,470
Y[m] -0,720
Yaw [°] 0,000
Localization

AGC 3.1
Location
X[m] 0,788
Y[m] 4,399
Yaw [°] 20,00
Localization

AGC 2.1

Location

X[m]

Y[m]

Yaw [°]

Localization

定位解决方案

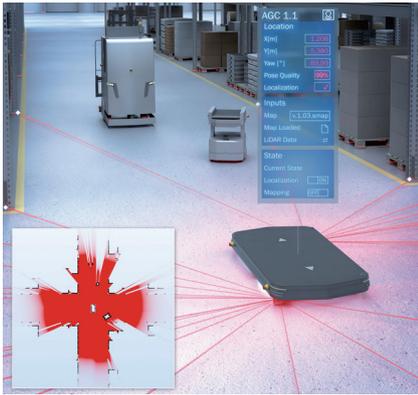
SICK 关于移动机器人的激光雷达定位解决方案

移动平台

SICK
Sensor Intelligence.

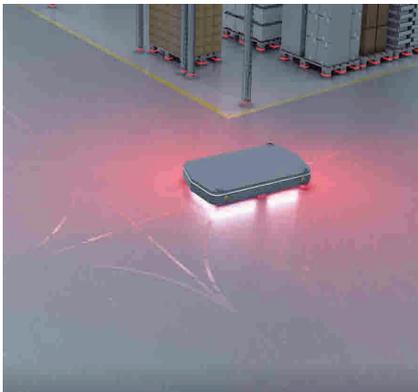
8027955/2020-02-14 · SH/ITL (2022-07) · 如有更改,恕不另行通知

激光扫描仪定位软件



LiDAR-LOC 2

模块化 LiDAR-LOC 2 定位软件可根据周围的自然轮廓进行准确定位。它同时支持多台扫描仪,也特别适用于各种型号的 AGV/AMR。对于移动平台、自动导航系统或服务机器人的个别解决方案,支持额外的人工地面标记(例如反光板)或外部量距。SICK 定位解决方案保证了对环境变化的高耐受力和可靠的位姿输出。LiDAR-LOC 2 可作为纯软件解决方案,可在选定的第三方控制器以及 SICK 控制器上运行。它为可靠的车辆导航提供了坚实基础。



虚拟路径导航 (VLN) – 软件扩展

虚拟路径导航扩展可以改进路径引导系统,即使在高频进出区域(例如交叉口)的物理路径被移除或损坏的情况下。它实现了路径引导和轮廓定位的可靠协同。该解决方案可以模拟人工路径信号以覆盖损坏的磁条,也可以用于完全沿着虚拟路径移动。由于具有示教和重复功能,因此简化了集成和调试。它的设计方式使现有的路径跟踪系统架构也可以进行升级。操作稳健性的提高,以及便捷地虚拟调整,将有效减少停机时间。



兼容 SICK 硬件

安全激光雷达



nanoScan3 microScan3 TiM7xx

2D 激光雷达



TiM5xx NAV2xx

轨迹导引



MLS OLS

安全编码器



DFS60S Pro

产品特点 - 您的受益

- 可靠的定位解决方案:针对多种型号和尺寸的移动平台进行准确定位
- 用途广泛:支持多个传感器(激光扫描仪、线路、读码、里程计)和控制器(SICK、第三方)
- 改进定位算法:对环境变化的高耐受性
- 易于使用:基于 Web 的操作界面,轻松集成 ROS/2
- 高定位精度:± 10 mm 位姿测量精度¹⁾
- 匹配您的现有系统架构:轻松升级现有车队,减少对车辆控制器的改动,无需 IPC 编程
- 基于自然轮廓的定位:无需修改基础设施

¹⁾ 取决于传感器