

--- CoRo SLAM 教育版 ---



公司官網



自走車 AGV / AMR 光達 SLAM 建圖導航軟體

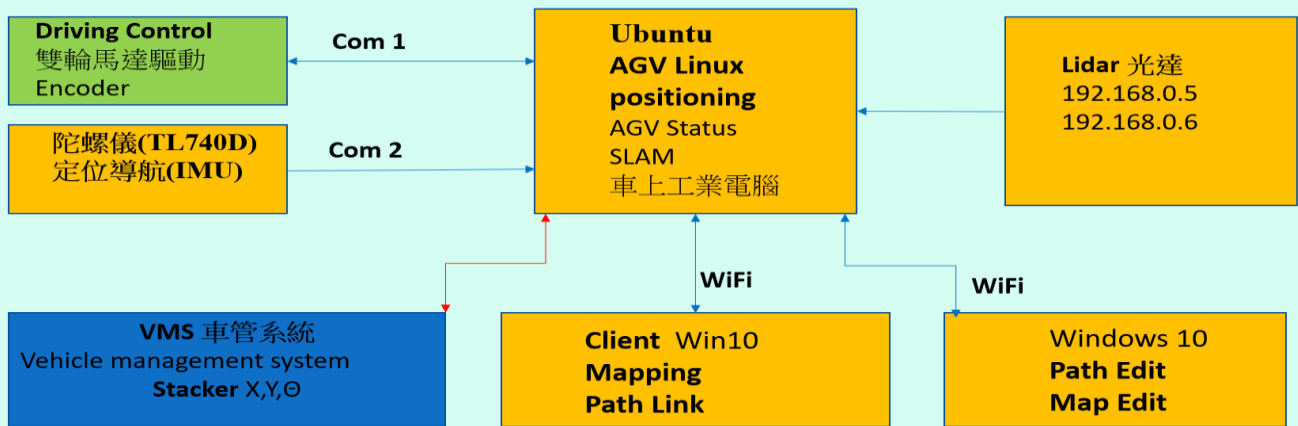
CoRo SLAM 特點：

- * AGV AMR 無人搬運車，雷射導航，可建圖，地圖定位與導航
- * 激光雷達 SICK Lidar 或 PEPPERL+FUCHS Lidar
- * 定位精度(+/-)2cm, Enable OdoFilter(+/-)1cm
- * AMR AGV 移動速度 1m/sec (客製化版本速度可以調高)
- * 路徑規劃可選擇多重路徑 PathLink 或 AB 兩點最短規劃路線
- * 前進,後退, 原地旋轉, 避障距離調整
- * 激光雷達可選擇單一激光雷達 或 雙激光雷達定位
- * 提供 2 種建圖方法 (1)即時建圖 (2)收集資料結束後再計算資料建圖
- * 地圖資料可匯出,匯入 Text File
- * 可支援車輪定位 Odometry,編碼器與陀螺儀定位導航(IMU),
- * 可支援反光板定位 Reflector
- * 支援十張地圖,可分樓層使用。每張地圖面積可達 40,000 平方米
- * 支援回環地圖誤差修正 LoopClosure

運用場合:

自走車 AGV
automated guided vehicles
自走機器人 AMR
自走叉車
自走洗地機
服務型機器人
自走電動車
建築物平面輪廓建圖

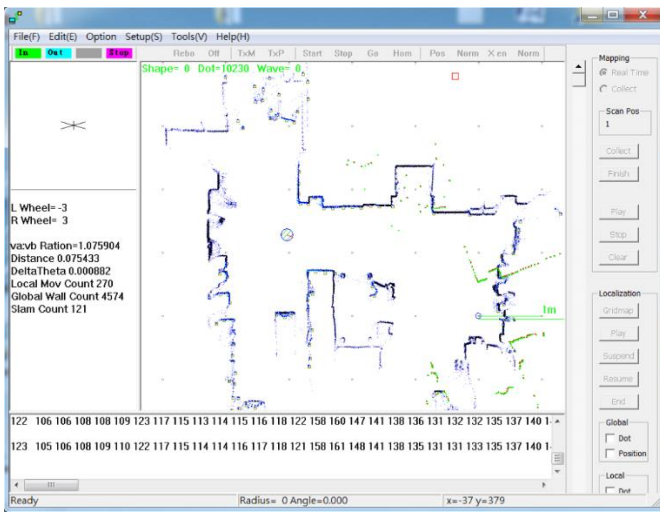
- SLAM Simultaneous localization and mapping
即時定位與地圖構建



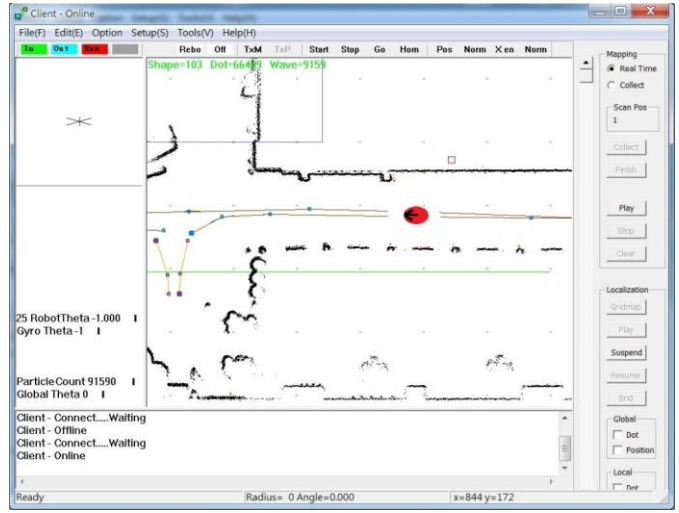
CoRo SLAM 架構圖

客戶效益：

- 建圖、路徑規劃、導航、驅動，一氣呵成，節省軟體開發的時間與成本。
- 特優專案價支持教育研究專用，一次授權，永久使用。
- 定位精準，適用大部分場合，省去二次定位的煩擾。
- 自然環境定位，亦可搭配反射片定位，不怕環境變化或窄巷穿梭。
- 具備簡易派車系統，All in one 的超優 CP 值 SLAM 軟體，方便好用易上手。
- 非 ROS，全套軟體自行開發，可提供軟體客製化服務，解決特殊需求。



建圖



路徑規劃 與 導航

三個應用程式功能比較

PathEdit, Client and AGV_Linux 功能比較表

功能\應用軟體	PathEdit	Client	AGV_Linux
光達掃描建圖	No	Yes	No
反射片建圖	No	Yes	No
光達定位	No	Yes	Yes
反射片定位	No	No	Yes
米輪(encoder)定位	No	No	Yes
路徑串聯	Yes	No	Yes
路徑規劃(編輯)	Yes	No	No
地圖編輯	Yes	No	No
AGV_Linux 狀況監控	No	Yes	No
AGV_Linux 參數規劃	No	Yes	No

