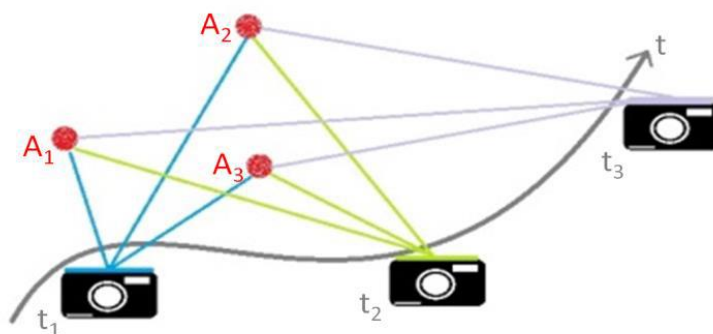


SLAM temps réel pour robotique mobile

Les processus de recalages présentent des limites pour replacer dans un même référentiel les données acquises par un capteur en mouvement. L'utilisation du SLAM temps réel permet de s'appuyer sur l'observation de l'environnement pour localiser le capteur.

DESCRIPTION*

- Technologie basée sur le SLAM (Simultaneous Localization And Mapping) : fonctions simultanées de positionnement et de cartographie en environnement inconnu
- SLAM temps réel
- Modèle mathématique optimisé
- Fusion et exploitation instantanées de données multi-capteurs



- = Détection de points d'intérêts/amers
- = Déplacement du dispositif d'acquisition visuelle



Crédit photo : LAAS-CNRS.

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Librairie logicielle intégrable dans une application métier	
Langues	Français / Anglais
Support	Windows / Linux

*Technologie soumise à licence.

TTT_053. Document non contractuel. Tous droits réservés. Juillet 2017.

AVANTAGES CONCURRENTIELS

- Autonomie décisionnelle
- Calcul temps réel
- Faible puissance de calcul requise
- Flexibilité d'intégration multicapteurs

APPLICATIONS

- Reconstruction 3D de l'environnement
- Environnements inconnus :
 - Navigation autonome et intelligente
 - Détection et évitement d'obstacles
- Aide au pilotage :
- Redondance en cas de perte de signal
- Fonction retour base

PROPRIÉTÉ INTELLECTUELLE

- Droit d'auteur

ÉTAPES DE DÉVELOPPEMENT

- Validation de la technologie en environnement réel

1 2 3 4 5 6 7 8 9

LABORATOIRE

- Équipe RAP : Robotique, Action et Perception



CONTACT

T. +33 (0)5 62 25 50 60
 numerique@toulouse-tech-transfer.com
 www.toulouse-tech-transfer.com