

IGS-U

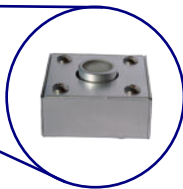
Satellitennavigation für Roboter

Die genaue Positionierung eines Roboters könnte kritisch sein.

Laserscanner liefern genaue Positionierung wenn eine beachtete Umgebung mit einer bekannte "Karte" angepasst sein kann. Leider, das ist nicht immer möglich!

Odometrie kann die Positionierung von unbekannte Bewegungen bestimmen. Aber es ist fehlerbehaftet!

Ein genaues Raum-Positionierungssystem is erforderlich!



- +/- 10cm Genauigkeit
- Skalierbares System
- Einfache Aufstellung and Arbeitsgang
- Ergänzend zu anderen Positionierungsgeräte
- Ausgang: kartesische Koordinate
- Kompkt
- Aktualisierungsgeschwindigkeit 110ms
- Leistungsfähig 5 - 15VDC

Technischen Daten

Reichweite	5m x 5m x 2.5m @ 12V Transponder Leistung		
Genauigkeit	±10cm		
Auffrischgeschwindigkeit	110ms		
Schnittstelle	RS232 (19200 bps)		
Hochfrequenz	2.4GHz ~ 2.4835GHz		
Ultraschallfrequenz	25KHz		
Versorgungsspannung	Transponder	DC 5V ~ 15V	
	Bake	DC 3.3V ±5%	
Abmessungen	Transponder	Hauptgerät	90mm (W) 58mm (H) 17mm (D)
		Peripheriegerät	35mm (W) 35mm (H) 15mm (D)
	Bake	Hauptgerät	35mm (W) 68mm (H) 18mm (D)

Skizze

