

力士乐 ROKIT Navigator

您的先进运动规划软件



博世力士乐ROKIT Navigator是一款导航软件,用于移动机器人的高效运动规划,因此是ROKIT Locator的自然延伸。模块化且易于集成的软件可靠且透明地帮助您控制货物从A到B的搬运。它还确保平稳、优雅的行駛和对障碍物的反应。与ROKIT Locator一样,ROKIT Navigator与多种移动机器人兼容,并根据标准为其他组件提供接口。

提高您的生产力

使导航变得完美 高精度、确定性、可靠性。运动控制软件针对导航集成设计,使不同类型车辆的参数化工作得到简化。

兼容多种软件和硬件应用

将ROKIT Navigator集成到现有标准中 — 无需适配器或其他接口。该组件与支持VDA 5050接口的车队管理系统兼容,并考虑了您当前的现场安全要求。

规划您的下一步

- ▶ 可靠的货物运输和搬运
- ▶ 狭窄空间的导航和避障
- ▶ 透明的行驶状态
- ▶ 高效的算法

易于集成

- ▶ 快速方便的集成 — 无需专家知识
- ▶ 遵循一般安全条件
- ▶ 快速调试不同运动学模型
- ▶ 兼容 VDA 5050
- ▶ 开发接口

功能

避障

考虑到行驶通道中的物体并在允许的避让区域内避开它们

遵守外部安全要求

车辆运动规划与安全控制间的流畅交互

遵守加速度限制

运动规划考虑到遵守最大纵向与横向加速度

考虑车辆和负载轮廓

防止车辆或负载与障碍物碰撞

VDA 5050 — 兼容

在车辆和车队管理之间支持 VDA 5050 规范

考虑方向限制

根据驱动类型,启用独立于车辆方向的运动序列

区域遵守

遵守规定区域内的特定条件(例如限速、专属驾驶区域)

在有限空间内导航

在有限空间内安全操纵车辆

支持不同的驱动器类型

例如Ackermann, 差动驱动, 全向驱动

快速集成和调试

工具支持的系统参数离线校准



博世力士乐自动化



资料中心小程序