



LIDAR-LOC

基于自然轮廓的模块化激光雷达定位系统

移动平台

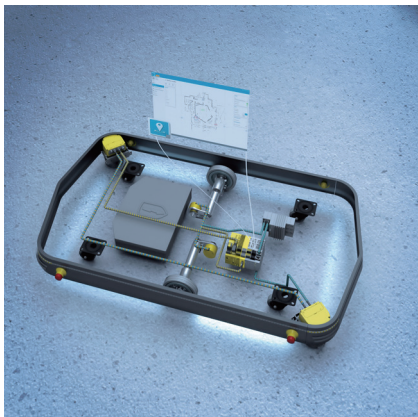
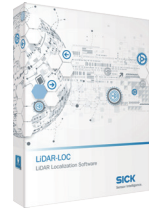
SICK
Sensor Intelligence.

移动平台系列



LiDAR-LOC

SICK的LiDAR-LOC模块化雷达定位解决方案可基于周围的自然轮廓高效定位。借助LiDAR-LOC雷达定位系统，无需额外的人工地标或外部里程计即可精确定位移动平台、无人搬运车(AGV)或服务机器人。LiDAR-LOC具有超高的鲁棒性，能快速适应环境变化。其有效检测距离可达250米，扫描角度达360°，具体视搭配的传感器而定。



客户获益

- 模块化定位解决方案，满足不同应用要求
- 无需额外的人工地标，无需改造基础设施
- 使用扫描数据定位，无需外部里程计
- 强大的全局定位能力和卓越的本地重复定位精度
- 符合安全型与标准型的LiDAR传感器



SICK地图工程工具 – SMET

SICK LiDAR定位系统的调试工具。

SMET可用于：

- 将原始扫描数据转换为地图
- 修整和优化记录的地图
- 导出优化的地图以用于定位解决方案
- 定义语义信息以便处理动态环境
- 在环境发生重大结构变化时更新现有地图
- 导出CAD文件 (dxf) 以方便其他路径规划软件使用

