



---

I E G U L D Ī J U M S T A V Ā N Ā K O T N Ē

**Projekta nosaukums:** Daudzu robotu sistēmas industriālu telpu uzkopšanai

**Vienošanās par projekta īstenošanu numurs:** KC-PI-2017/57

**RTU Projektu reģistra numurs:** 3547/2018

**Projektā paveiktais periodā 12.05.2019. - 01.07.2019.:**

Šajā periodā ir uzsākta piegādāto *Columbus* un *Stoltzenberg* iekārtu pārbūve un spēka elementu pārprojektēšana- riteņu, motoru un pārnesumkārbu stiprinājumu projektēšana, izvēlēts motoru kontrolieris un atbilstoši bezkolektora dzinēji (1kW katrs), kas nodrošinās nepieciešamo pārveitojuma ātrumu, kā arī ir pietiekami kompakti, lai varētu tikt izvietoti esošajās iekārtās, tiek izstrādāts/pielāgots SLAM algoritms, kas ir piemērots izpildei minētajos skaitļošanas mezglos. Tiek apskatīti TinySLAM, WinySLAM, kā arī to alternatīvas. Tādi labi pazīstami algoritmi, kā DSLAM to skaitļošanas resursu prasību dēļ netiek aplūkoti. Algoritmu pielāgošana, galvenokārt tiek veikta hipotēžu skaita noteikšanai (1-10), kas ir pietiekams, veikta integrācija ar papildus izstrādātajām vienstara LIDAR iekārtām un ultraskaņas iekārtām, šādi papildinot esošo sensoru klāstu, kā arī vadību padarot ievērojami elastīgāku.

Ir tikusi noslēgta vienošanās ar tīrīšanas iekārtu ražotāju *Stolzenberg GmbH & Co* par to iekārtu tehniskā novērtējuma izpildi. Šīs vienošanās mērķis ir izpētīt ražotāja izvēlētu iekārtu un izvērtēt tās potenciālu tikt aprīkotai ar autonomās funkcionalitātes nodrošinošo tehnoloģiju. Ražotājs ir piegādājis vienu iekārtu KSE 910 (maza izmēra iekārta, kuru operators vada ar savu spēku) bez maksas. Tāpat vienošanās paredz, ka ražotājs nosūtīs vienu lielāka izmēra iekārtu (iekārtu, kuru vada operators (sēžot uz tās un vadot to ar stūri), kurai arī tiks veikta tehnoloģiskā izpēte par tās pamatotību aprīkošanai ar autonomo tehnoloģiju.

© Rīgas Tehniskā universitāte 2024

Publicēts RTU mājas lapā 11.07.2019.