



Motores

Prueba Visual SLAM en AGVs Bidibot para navegar en base a imágenes realizadas por su propia cámara

NT129

Previamente a la ejecución de la actuación, los AGVs de tecnología SLAM (*Simultaneous Localization And Mapping*) que se usaban en la planta de motores utilizaban un sistema de navegación a través de *encoders* y láseres. Es decir, no necesitaban guiado magnético para navegar.

El objetivo de la actuación ha consistido en realizar una prueba de viabilidad en el mismo circuito con un AGV Visual SLAM, el cual no utiliza *encoders* para navegar, sino que se basa en imágenes realizadas por su propia cámara.

Probando esta tecnología, se pretendía reducir los fallos por pérdida de localización en los circuitos presentes en planta y evitar

colocar una guía magnética y tags en aquellos circuitos con AGVs con tecnología de filoguiado.

El principal riesgo tecnológico del proyecto radicaba en el caso de aquellos carros donde su longitud era mayor a la longitud del AGV. En estos casos se tenía que revisar la fiabilidad de la cámara y cómo navegaba el AGV dentro de la planta.

Además, era necesario asegurar que la solución permitía al AGV colocarse en las bahías sin necesidad de cinta magnética.

El proyecto todavía se encuentra en fase de estudio y definición por las dificultades que se están encontrando en el mismo.