BSLAM自主导航定位系统

BITO SLAM SYSTEM

BITO Intelligence

BSLAM自主导航定位系统

BITO SLAM SYSTEM

超大面积
高精度定位建图

稳定可靠
性能卓越

无需改造
导入便捷

- 2D、3D**高精度稳定**建图，支持**百万平米**超大地图构建，自主闭环，及时修正；
- 在复杂多变环境中（**室内室外、无光、低光线、雨雪天气等**），仍可实现精准定位，稳定可靠，性能卓越；
- **无需场景改造**，人机交互友好，快速便捷部署；
- 准确排查故障，快速解决问题。

功能	详细介绍
多传感器融合	2D/3D 激光定位雷达、里程计、IMU
应用场景	室内、室外
建图面积	2D SLAM 百万平米级 3D SLAM 十万平米级 （视实际场景而定）
重复定位精度	±10mm （视实际场景而定）
重定位	通过人工辅助、预设标记点位、记录开关位置等多种方式快速重定位
数据协议	TCP 协议
产品形态	支持 IPC+ 软件或软件 SDK 形式部署
硬件要求	Intel i5 处理器 16G 以上内存 100G 以上硬盘
SDK 环境	Linux Ubuntu

BSLAM自主导航定位系统

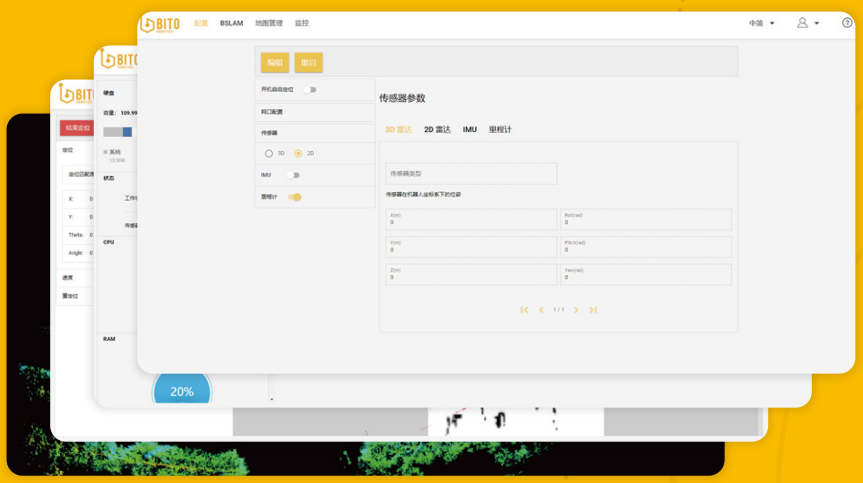
BITO SLAM SYSTEM

BSLAM自主导航定位系统是针对移动机器人市场推出的一款具有实时动态建图与定位功能的软硬件相结合的产品，基于扩展卡尔曼滤波(EKF)算法、多传感器信息融合技术，具有灵敏的环境感知与卓越的多环境适应能力、稳定的地图构建与高鲁棒性的动态高精度定位能力。

不局限控制系统，适用多种应用场景，可融合多传感器

雷达（不限于）

Velodyne VLP16　倍加福R2000　镭神 C16　一径ML-30S　探维TENSOR-PRO　适用各类主流传感器

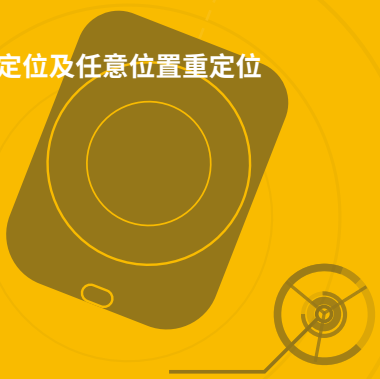


高质量超大建图

高精度稳定定位

图形化界面，便捷部署

自主初始定位及任意位置重定位



标准协议及多产品形态

BSLAM支持各类通信协议：

BSLAM为具有二次开发能力的集成商客户提供标准的接口文档，供客户单机控制系统集成。BSLAM提供基于ROS和TCP/IP协议的接口。

BSLAM支持两种产品形态：

BSLAM具有两种产品形态，一种是SDK软件包的形式，可以安装在客户的电脑/控制器上。另一种是BANS/IPC+软件包的形式，方便没有硬件控制器的客户使用。

BSLAM独立软件包

or

\+

BANS/IPC + 软件包

扫描二维码关注公众号

上海宾通智能科技有限公司
021-64359166
www.bitorobotics.com