

## RobRailSens

Robotergestütztes Gleismesssystem zur flexiblen Dokumentation der Gleisgeometrie sowie des Infrastrukturkorridors.

<b>Programm / Ausschreibung</b>	IWI 24/26, IWI 24/26, Basisprogramm Ausschreibung 2024	<b>Status</b>	laufend
<b>Projektstart</b>	15.01.2025	<b>Projektende</b>	14.07.2026
<b>Zeitraum</b>	2025 - 2026	<b>Projektlaufzeit</b>	19 Monate
<b>Keywords</b>			

### Projektbeschreibung

Entwicklung und Prototyprealisierung eines schienenbasierten Trolleys, der robotergestützt und autonom fährt und auf Basis des des Open Source Frameworks Robot Operating System (ROS) Daten erfasst und zur Auswertung bereitstellt. Die erzielten Ergebnisse werden qualitativ beurteilt. Ein zentraler Punkt ist die Auflösung der starren Trennung zwischen Sensoren zur Lokalisierung und Navigation, zur Erfassung der Schienengeometrie sowie Erfassung des Lichtraums. Des weiteren steht bei der Entwicklung die Kernforderung der Modularität sowie Offenheit des Gesamtsystems im Vordergrund.

### Projektkoordinator

- DGNSS Sensors GmbH

### Projektpartner

- Technische Universität Wien