

RobRailSens

Robotergetstütztes Gleismesssystem zur flexiblen Dokumentation der Gleisgeometrie sowie des Infrastrukturkorridors.

Programm / Ausschreibung	IWI 24/26, Basisprogramm 2024, Basisprogramm Ausschreibung 2024	Status	laufend
Projektstart	15.01.2025	Projektende	31.12.2026
Zeitraum	2025 - 2026	Projektlaufzeit	24 Monate
Keywords			

Projektbeschreibung

Entwicklung und Prototyprealisierung eines schienenbasierten Trolleys, der robotergetstützt 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 Department für Geodäsie und Geoinformation