

PLATEFORMES DE PERCEPTION ET LOCALISATION

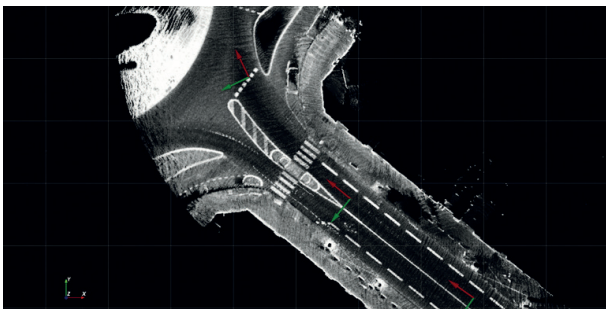


Données calibrées.
Données lidar projetées
sur image caméra.

Des données de qualité lidar, caméra ou GNSS, horodatées, synchronisées et calibrées pour vous permettre de :

- constituer des bases de données,
- développer des algorithmes de perception ou de localisation,
- développer des applications ADAS et de véhicules autonomes,
- développer des applications robotiques.

... pour vos projets



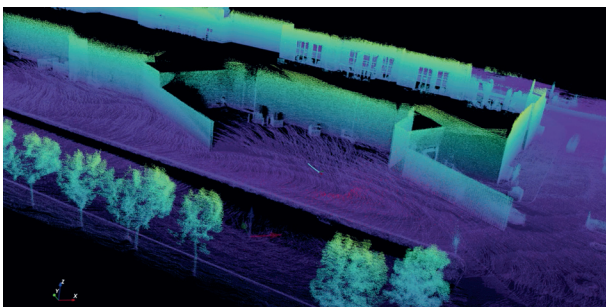
Cartographie et localisation en environnement routier.

Applications : ADAS, véhicules autonomes, analyse d'infrastructures routières.



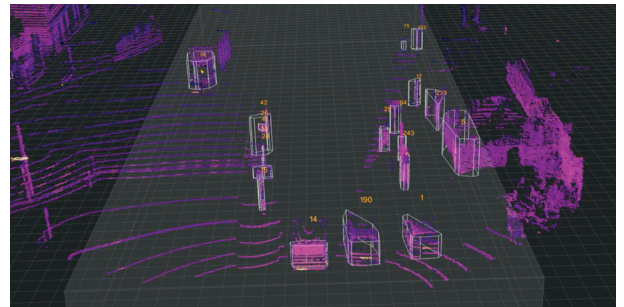
Détection de lignes par traitement d'images.

Applications : ADAS, véhicules autonomes.



Localisation 3D par lidar.

Applications : robotique mobile, logistique, véhicules autonomes.



Détection objet par lidar.

Applications : robotique mobile, logistique, véhicules autonomes.

EXEMPLES DE PLATEFORMES

Plateforme en utilisation chez notre partenaire Université Gustave Eiffel - Nantes



Caractéristiques :

- 1 lidar
- 4 caméras
- 1 GNSS/IMU fusionné
- 1 système de synchronisation capteurs et d'horodatage
- 1 système d'enregistrement
- Algorithmes SHERPA Engineering : localisation, détection objets

Applications :

- Robot mobile
- Analyse d'infrastructures routières

Plateforme développée dans le cadre du Groupement ALADIN du pôle de compétitivité NextMove



Caractéristiques :

- 6 lidars
- 8 caméras
- 1 GNSS/IMU fusionné
- 1 boîtier de connectivité V2X
- 1 système de synchronisation capteurs et d'horodatage
- 1 système d'enregistrement

Applications :

- Véhicules autonomes
- Fusion de données multicapteurs
- Création de jeux de données pour développements d'algorithmes de type IA

Pour toutes vos applications :

- Aides à la conduite (ADAS) ou véhicules autonomes,
 - Robotique mobile, logistique,
 - Cartographie, analyse d'infrastructures routières, ...
- n'hésitez pas à nous interroger.

