

# Smart Tooling dashboard: Reinigingsrobot Supervisory controller en Dashboard

- Doel:** Ontwikkel een Supervisory controller / dashboard waarbij de operator optimaal geïnformeerd wordt over de voortgang van de cleaningrobot.
- Omschr:** Omdat de robot niet het oog te zien is (zit in een afgesloten ruimte waar de zichtbaarheid door een camera niet altijd gewaarborgt is in verband met te verwachten waternevel door het hoge-druk reinigen zelf of andere activiteiten in de tank) moet de operator toch weten of de bewegingen overeenkomen met de vooraf geplande. De intelligente robot heeft voorzieningen om om obstakels heen te gaan. De bewegingspatronen van de robot zijn vooraf in een editor gedefinieerd, maar de taak van de operator is vooraf oog houden voor afwijkingen ten opzichte van het vooraf geplande gedrag. Uitgebreide datalog, analyse en visualisatie mogelijk zijn ingebouwd om de derde analyse-fase mogelijk te maken.
- Result:** Windows software is in ontwikkeling
- Tool:** N.I. LabVIEW LV16
- H.W.:**
- input:** joystick
- comm.:** ROS via ethernet - RS-232
- klant:** PPL projectpartner in KICMPI Interreg project Smart Tooling
- periode:** 2017-eind 2020 (lopend)

