

# Romotus RTLS

Inteligentna platforma lokalizacji wewnątrzbudynkowej

Lokalizowanie w pomieszczeniach i halach

Maksymalizacja bezpieczeństwa

Śledzenie w czasie rzeczywistym

Efektywne zarządzanie zasobami

Nieograniczony zasięg



**Romotus** to inteligentny system lokalizacji w czasie rzeczywistym, przeznaczony do śledzenia i pozycjonowania osób oraz obiektów mobilnych w zamkniętym środowisku. Rozwiązanie to jest w całości opracowane przez AIUT i znajduje zastosowanie w wielu obszarach – od monitoringu pracy i śledzenia zasobów (w tym ludzi, palet, autonomicznych pojazdów AMR czy wózków widłowych) po komunikację z pracownikiem w zakresie procedur bezpieczeństwa.

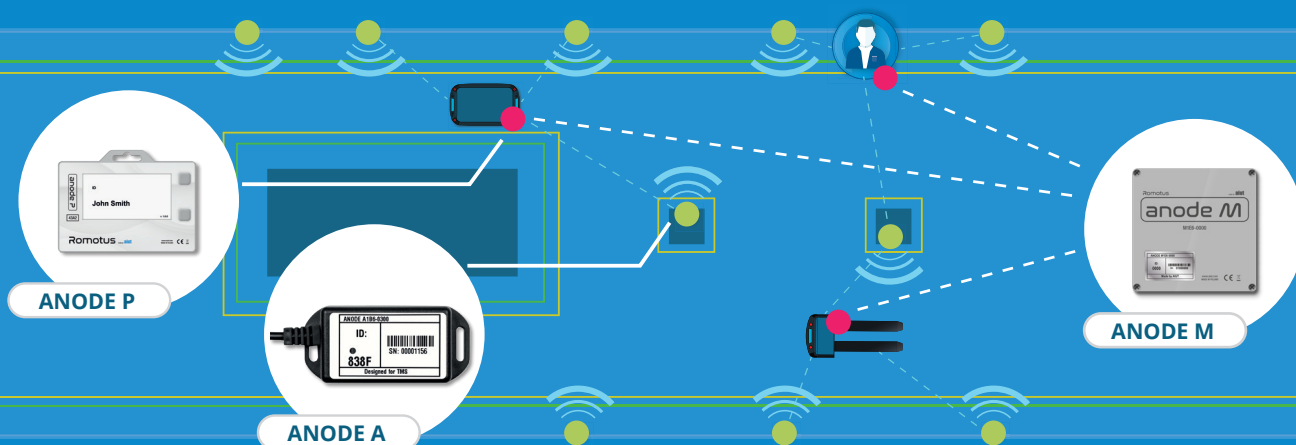
Romotus to elastyczna i w pełni skalowalna platforma działająca w oparciu o różne dostępne technologie nawigacji (UWB, BLE, IMU) i dająca możliwość nieograniczonego rozwoju infrastruktury zgodnie z aktualnymi potrzebami odbiorcy.

## Architektura systemu i elementy rozwiązania

Głównymi elementami systemu są **aktywne identyfikatory ANODE P**, **koncentratory ANODE M**, **kotwice ANODE A** oraz **oprogramowanie**. Moduł w identyfikatorze komunikuje się z kotwicami z wykorzystaniem techniki UWB, dzięki czemu wyznacza odległość między sobą a kotwicą.

Wykonane pomiary przekazywane są do koncentratora ANODE M, gdzie na podstawie danych odległości i znanych pozycji kotwic pozycje lokalizowanych obiektów określone są z dużą dokładnością.

Uzyskane wartości przekazywane są do systemu przetwarzania danych, który je dodatkowo przetwarza, filtruje i oczyszcza, po czym prezentuje w aplikacji www oraz udostępnia systemom zewnętrznym.



## Czujnik ANODE P

w formie wygodnego identyfikatora



- Czas pracy: 48 godzin
- Zasilanie: akumulator litowo-polimerowy
- Ładowanie indukcyjne
- Sygnalizacja LED i alarm wibracyjny
- Przycisk
- Lokalizacja UWB
- Lokalizacja Bluetooth
- IMU (akcelerometr, żyroskop, magnetometr)
- GPS
- Standardowy wymiar karty kredytowej

## Funkcjonalność rozwiązania

### Zwiększenie bezpieczeństwa

• informacja o położeniu pracowników i maszyn w sytuacjach zagrożenia • lokalizacja pracownika w obszarze zabronionym bądź szkodliwym • detekcja upadku/uderzenia pracownika •

### Optymalizacja organizacji pracy

• rejestracja czasu pracy • identyfikacja aktywności (związanej z położeniem pracownika bądź obiektu) • kontrola dostępu – automatyczne odblokowywanie przejść lub działania maszyn • analiza pokonywanych tras w celu optymalizacji rozłożenia stanowisk •

### System kontroli dostępu

• definiowanie obszarów monitorowanych • tworzenie przestrzeni i stref specjalnych o ograniczonym dostępie •