



ez-wheel.com
eu.idec.com

EZ-WAY®, LOGICIEL DE NAVIGATION POUR ROBOTS MOBILES CUSTOMS

EZ-WAY® Software

ez-Way® est un logiciel de contrôle et de navigation pour robots mobiles, garantissant un fonctionnement fluide et efficace. Installé sur chaque machine, il assure la gestion du robot mobile, la localisation du robot, la navigation et l'exécution des missions. Véritable accélérateur du développement de vos robots mobiles, ez-Way® facilite leur intégration et leur déploiement.

SWITCHES

SAFETY

PANEL

AUTOMATION

APPLICATIONS

- AGVs & AMRs
- Plateformes mobiles industrielles
- Robots intralogistiques

Equippées des produits SWD®

- + Rend les plateformes équipées des produits SWD® autonomes.
- + Se connecte aux gestionnaires de flotte et d'usine via l'API VDA 5050.
- + Combine plusieurs modes : navigation libre, suivi de ligne, manuel.



EZ-WAY® Software

CONTRÔLE ET CONNECTIVITÉ

EZ-WAY® MANAGER STANDALONE

- Gestionnaire local de mission
- Contrôle d'accès utilisateurs

Les robots mobiles équipés d'ez-Way® peuvent être utilisés en mode Standalone lorsqu'un gestionnaire de flotte n'est pas requis.



OU

GESTION DE FLOTTE PAR UN TIERS (server)

- Disponible auprès de plusieurs players
- Compatible avec le VDA 5050*
- Adapté aux flottes hétérogènes d'AGVs

Les robots mobiles équipés d'ez-Way® peuvent être contrôlés à partir de n'importe quel système de gestion de flotte tiers conforme à la norme VDA 5050.



EZ-WAY® CONTRÔLE ET NAVIGATION (ROBOTS)

- Gestion du hardware (contrôle & surveillance)
- Localisation et gestion des capteurs
- Navigation (guidée, suivi de ligne)



EZ-WAY® GESTION DE MISSION

- Missions et tâches (déplacer, charger, attendre...)
- État du robot (position, niveau de charge, erreur...)
- Modification de cartes et création de missions personnalisées

*La norme VDA 5050 permet de connecter des véhicules autonomes dans l'industrie. Elle définit les règles de communication entre les robots et les systèmes de gestion.

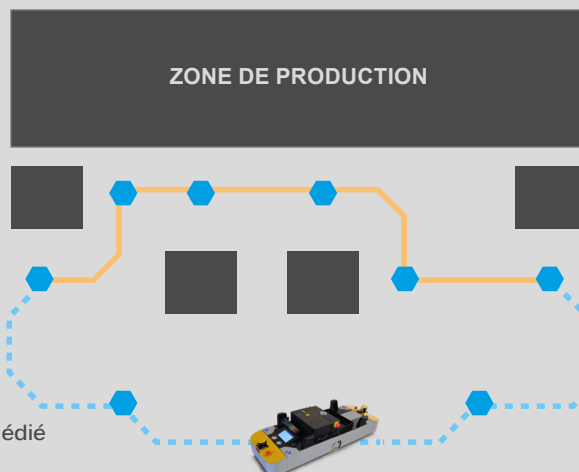
MODES DE NAVIGATION

SUIVI DE LIGNE VIRTUELLE

- Navigation basée sur une carte
- Localisation basée sur SLAM
- Utilisation des données du (des) LiDAR(s) de sécurité
- Trajectoire définie dans le FMS

SUIVI DE LIGNE PHYSIQUE

- Mode de suivi de ligne réelle
- Lignes et tags magnétiques ou optiques
- Utilisation des données d'un capteur dédié
- Trajectoire définie par l'infrastructure



NAVIGATION EN MODES COMBINÉS

- Suivi de ligne virtuelle / physique
- Peut être sélectionnée pour chaque trajectoire
- Gestion multicapteurs intégrée
- Trajectoire définie dans le FMS

- Node selon VDA 5050
- Edge selon VDA 5050 (ligne virtuelle)
- Edge selon VDA 5050 (ligne physique)

Pour tout besoin spécifique, des actions personnalisées peuvent être définies afin d'adapter les fonctionnalités du robot à chaque cas d'usage.

Visitez la page produit

