



UNIVERSITÀ DI PARMA

Dipartimento di Ingegneria e Architettura
Corso di Laurea in Ingegneria Informatica, Elettronica e delle Telecomunicazioni

Estrazione di punti operazione per AGV industriali da scansioni laser terrestri

Automatic extraction of AGV pickup and delivery points from terrestrial laser
scan data

Relatore:

Chiar.mo Prof. Jacopo Aleotti

Correlatore:

Ing. Mikhail Giorgini

Tesi di Laurea di:

Giorgio Ghisotti

ANNO ACCADEMICO 2016-2017

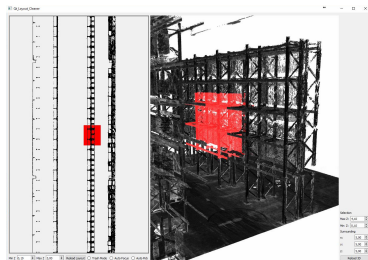
Il Problema

Trovare automaticamente punti
operazione per carrelli automatici (AGV)



Come si procedeva prima

- Misurazioni manuali sul campo
 - ▶ Effettuate conducendo un carrello in giro per il magazzino
 - ▶ Richiedevano mesi
 - ▶ Rende vano inagibili parti del magazzino durante la procedura
- Individuazione manuale con l'aiuto di un programma
 - ▶ Procedura tediosa
 - ▶ Richiede settimane
 - ▶ Occupa l'operatore per molto tempo



Dalla Point Cloud al 2D