



Mejora de visión  
del

A G V

01

Calibrar el sensor

Verificar y corregir los errores de mediciones de profundidad mediante calibración del sensor.

02

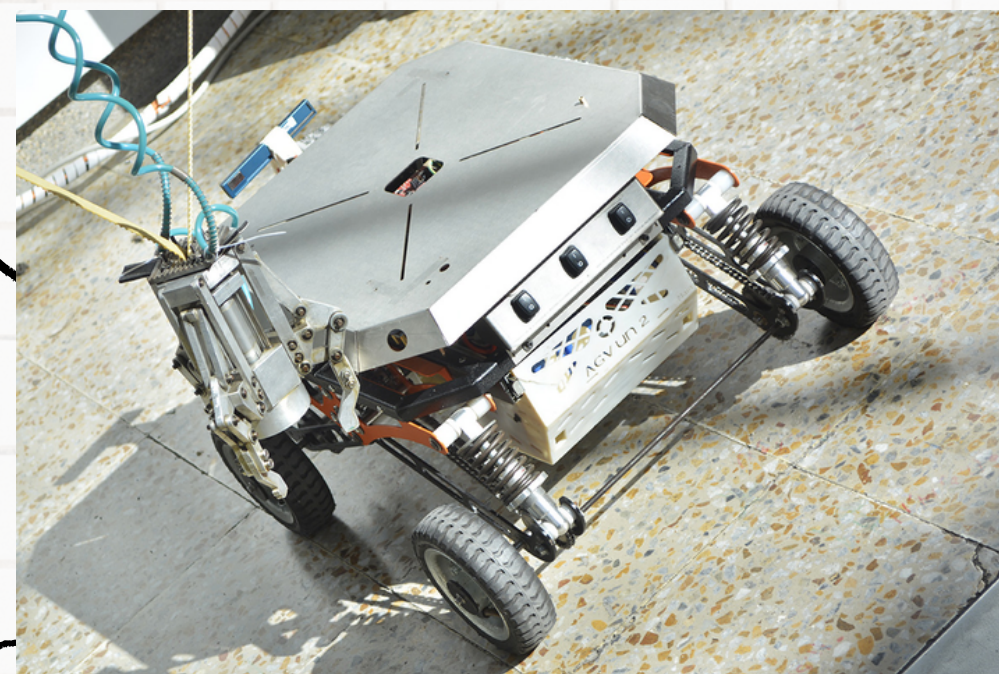
Cambiar el sensor

Mejorar el sensor de profundidad a uno de mejor calidad o de diferente tecnología.

03

Mejorar iluminación

La iluminación del entorno es clave en la toma de datos de profundidad. Mejorar las condiciones pobremente iluminadas desde el AGV.



04

Sintonizar el controlador

Mejorar el controlador del sistema de adquisición de datos para reducir el error de profundidad.

05

Filtrar datos

Usar algoritmos de filtrado de datos para reducir ruido, perturbaciones o errores, mejorando la veracidad de los datos.

06

Múltiples sensores

Implementar multiples sensores y mediante algoritmos de fusión sensorica mejorar la exactitud de los datos de profundidad.