



Steigerung des Wachstums und der Wettbewerbsfähigkeit von KMU

**EIN WETTBEWERBSFÄHIGERES
UND INTELLIGENTERES EUROPA**

SPS trifft ROS2: Autonomielevel-Steigerung SPS ROS2 Brücke

Laufzeit

01.03.25 - 31.08.26

Umsetzungsort Bremen

Das Projekt entwickelt eine Schnittstelle zwischen speicherprogrammierbaren Steuerungen (SPS) und dem Robot Operating System 2 (ROS2), um die industrielle Infrastruktur zu optimieren. Während SPS für Steuerungsaufgaben genutzt wird, bietet ROS2 fortschrittliche Algorithmen für komplexe Aufgaben wie Bilderkennung und Pfadplanung. Die Schnittstelle ermöglicht den Datenaustausch zwischen beiden Systemen, wodurch bestehende industrielle Anlagen kostengünstig erweitert werden können. Anwendungsbereiche umfassen u. a. fahrerlose Transportsysteme, KI-gestützte Schweißprozessanalyse. Ein Industrie-Rasenmäroboter dient als Demonstrator.



**Kofinanziert von der
Europäischen Union**



**Freie
Hansestadt
Bremen**