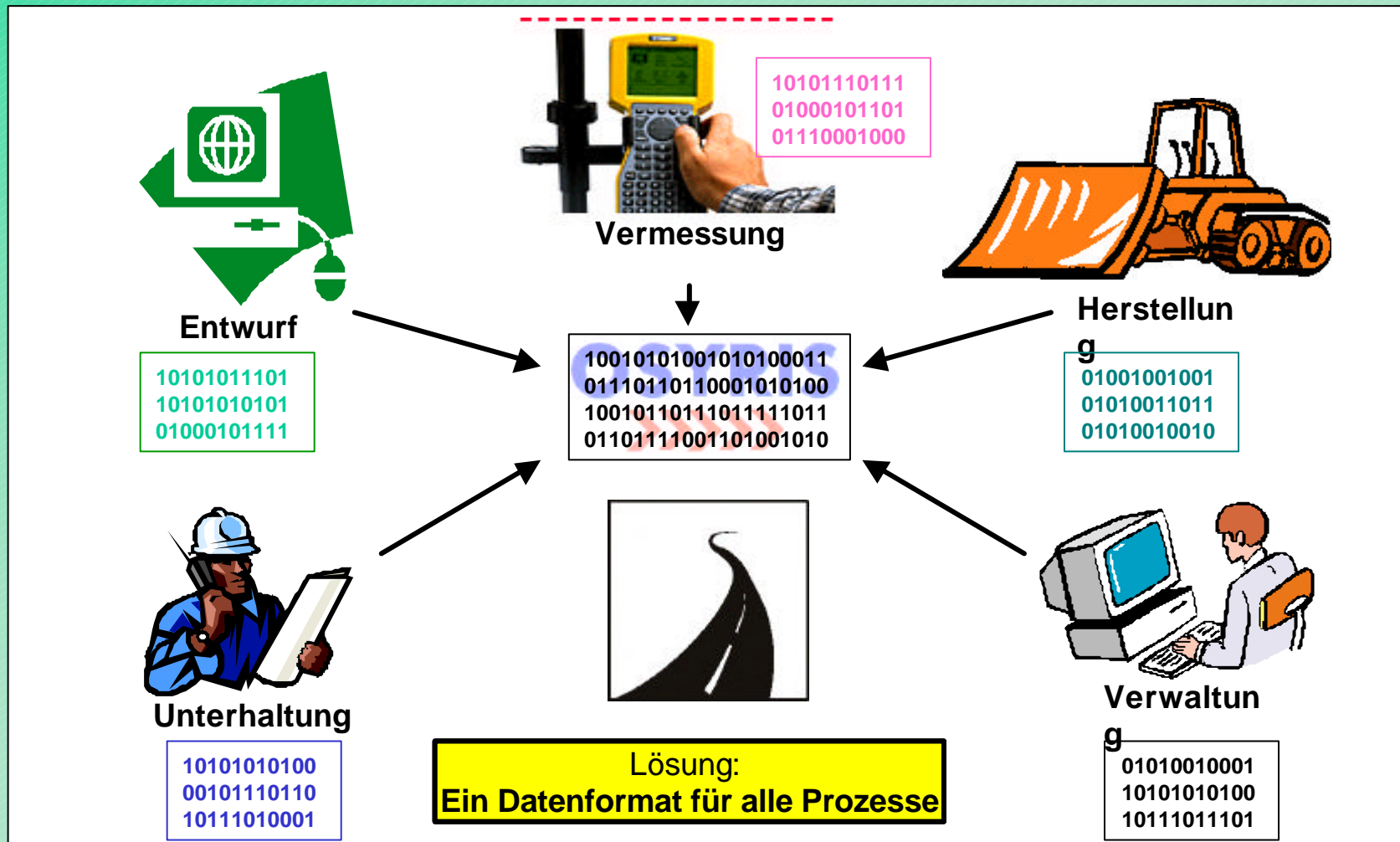




**Open SYstem for Road Information Support**

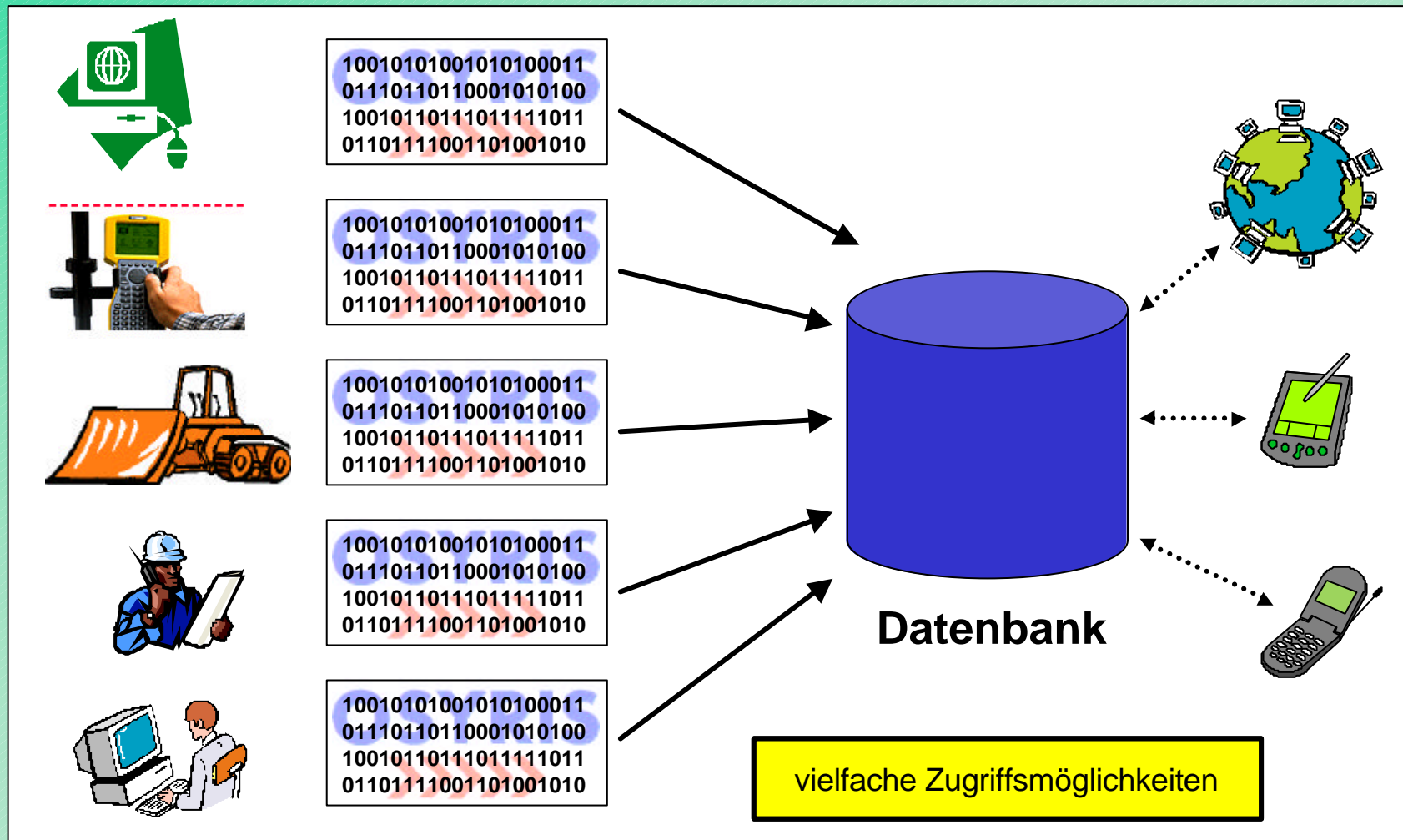


# Was ist OSYRIS?





# Datenverarbeitung





# Wer ist OSYRIS?

## TEKLA OY :

Entwicklung von maschinenunabhängiger Software,  
Arbeitsdokumentation, Product Model, Work Site  
Web



## SKANSKA Sverige AB :

Bauunternehmung:  
Baustellentests, Anforderungs-  
Spezifikationen



## Mobile Automation GmbH, MOBA :

Intelligente Sensoren,  
Bord-Kommunikation



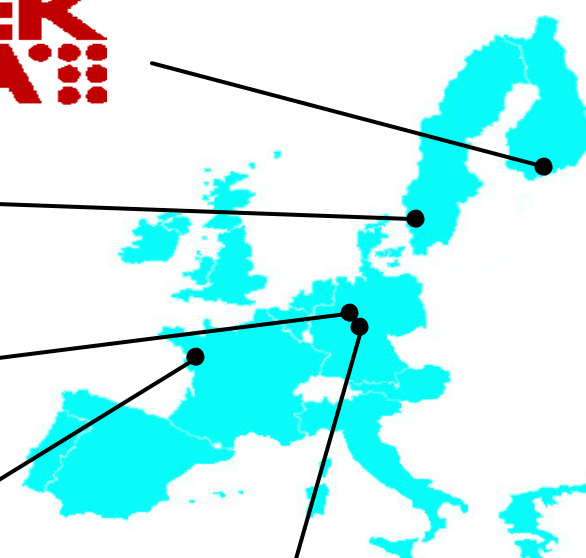
## Laboratoire Central de Ponts et Chaussées, LCPC :

Forschung an intelligenten Sensoren,  
Datenmodellen, Fachkenntnis von Straßenbau  
und -unterhaltung, Test von Subsystemen



## University of Karlsruhe, IMB:

Projektkoordinierung, Entwicklung des Bordcomputers,  
der Vermessungshilfen und der 'Mobile Services'





# OSYRIS auf der Baumaschine

## OSYRIS-Komponenten:

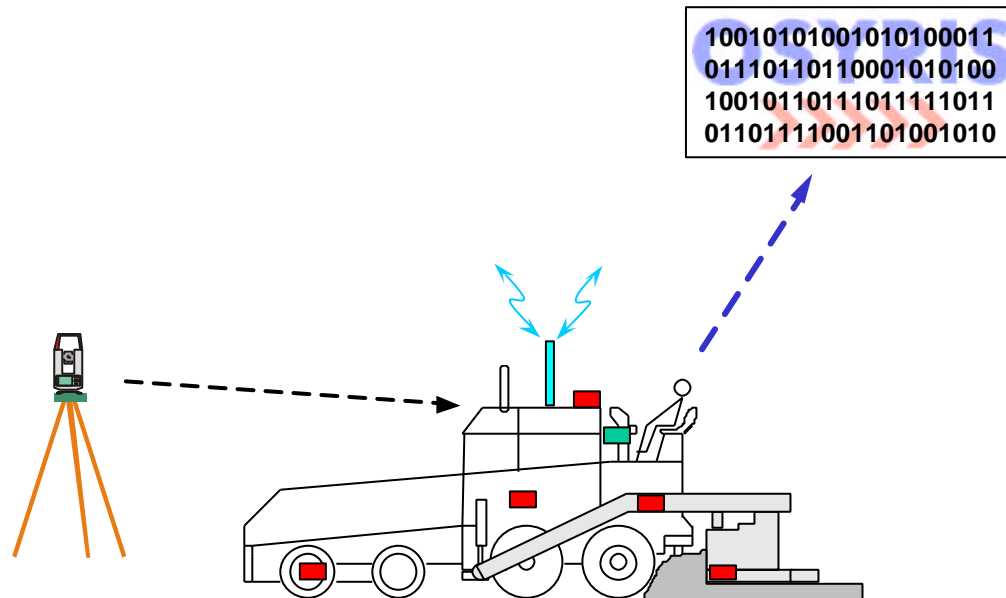
### Sensoren:

- Geschwindigkeit
- Temperaturen
- Schichtdicke
- Motordrehzahl
- ...

Bordcomputer

Mobile Services

Positionierung z.B. GPS, Totalstation

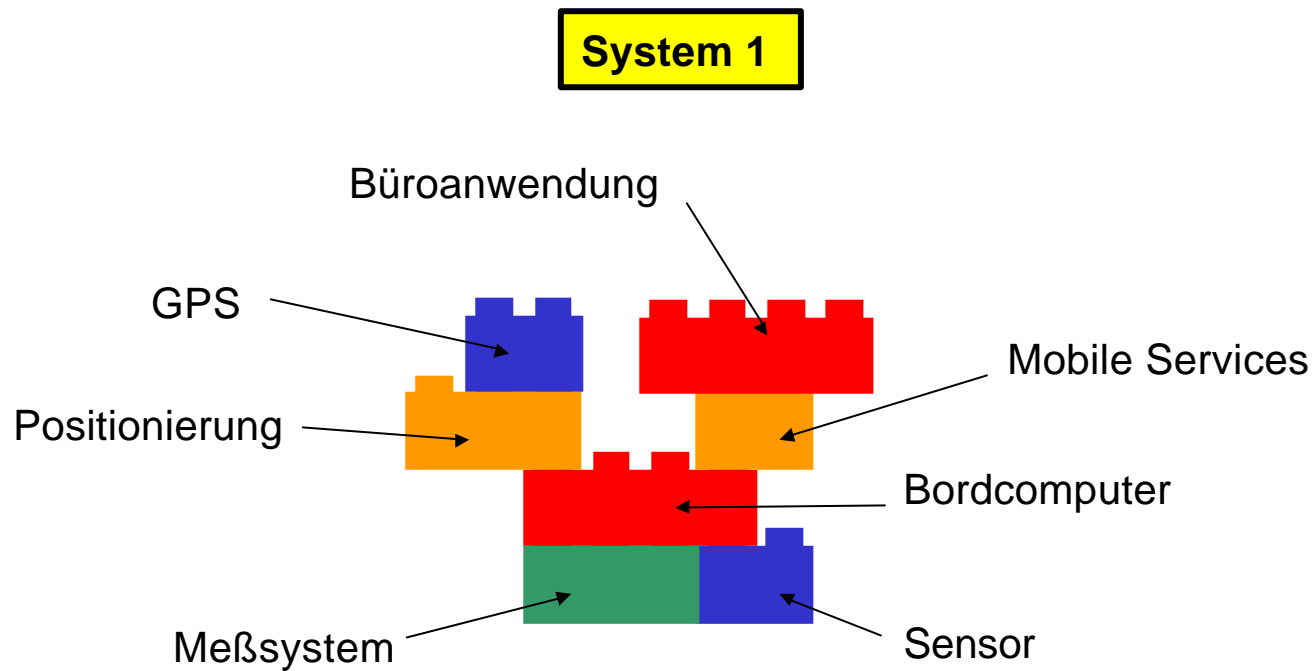


Beispiel: Straßenfertiger



# komponentenbasiertes System

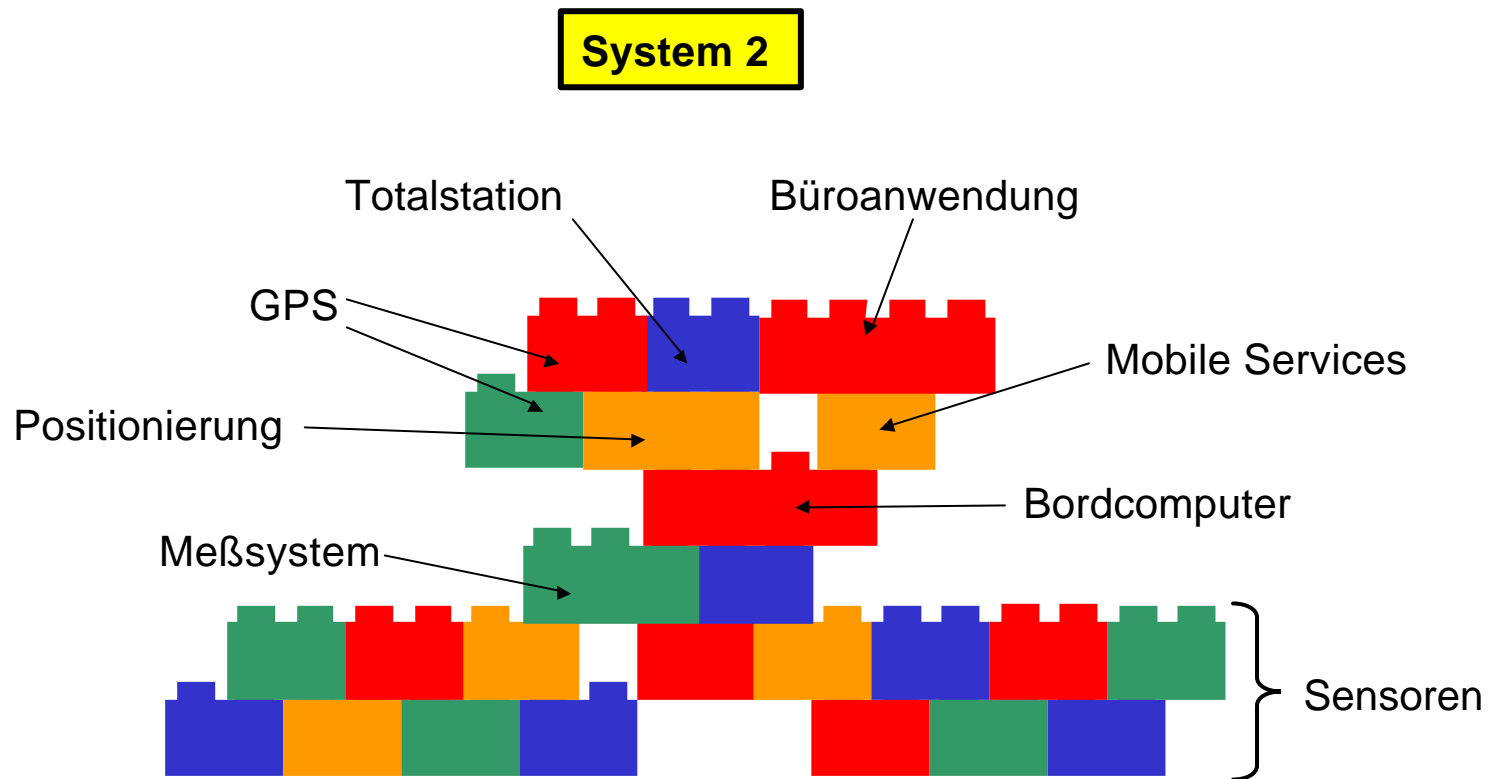
OSYRIS-Komponenten können quasi beliebig kombiniert werden:





# komponentenbasiertes System

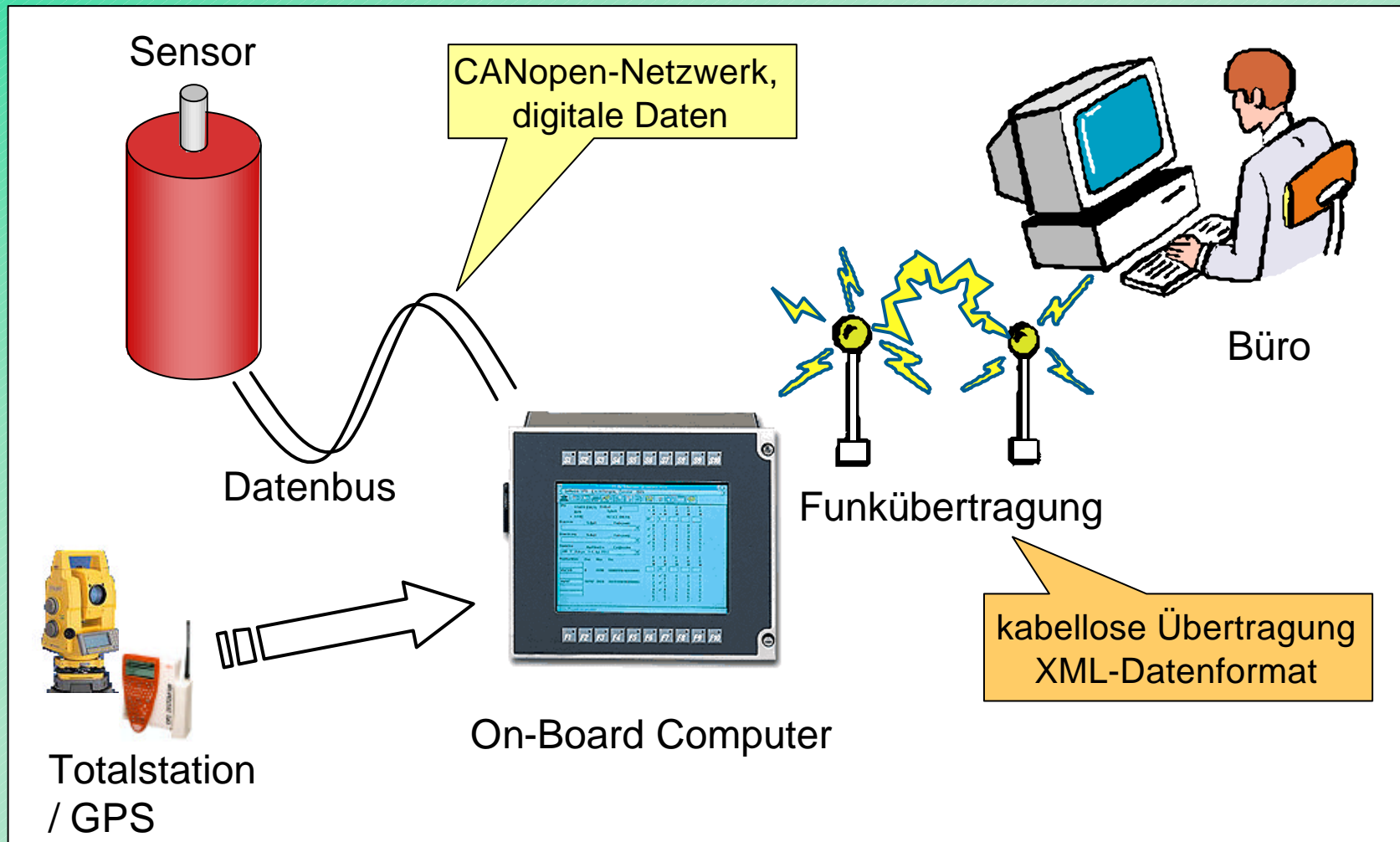
OSYRIS-Komponenten können quasi beliebig kombiniert werden:







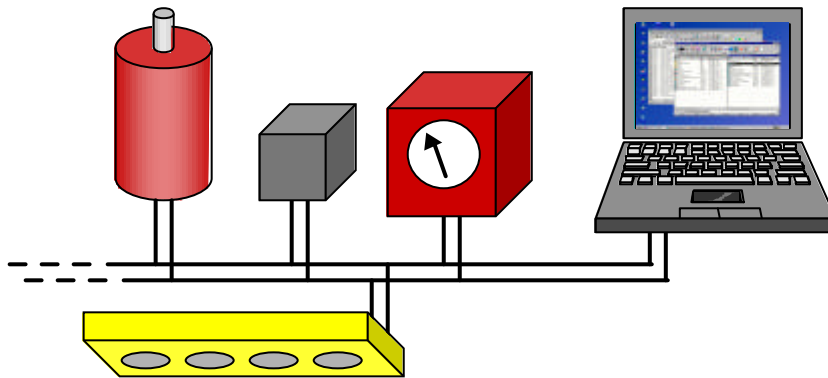
# Datenfluß







# CAN - Controller Area Network

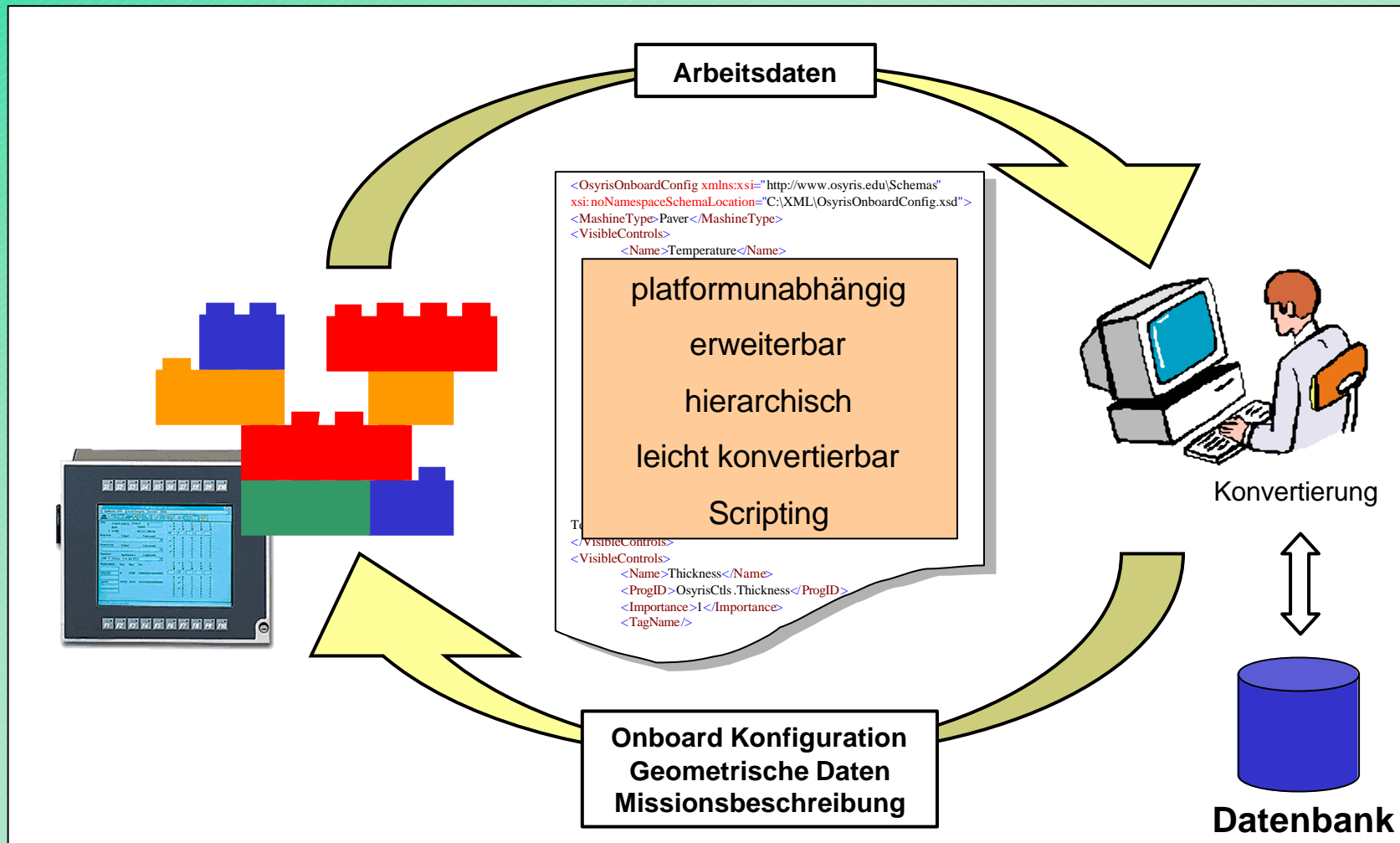


Daten auf dem Bus haben unterschiedliche Prioritäten

Nachrichten	Priorität
Daten	mittel
Konfiguration	niedrig
Fehlermeldungen	hoch
Synchronisierung	sehr hoch



# XML - eXtensible Markup Language





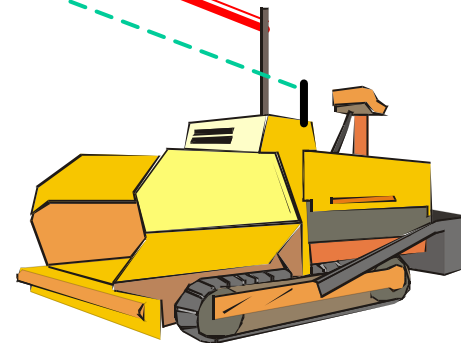
# Positionierung: Robotic Totalstation

Robotic Total Station



Auto-Tracking

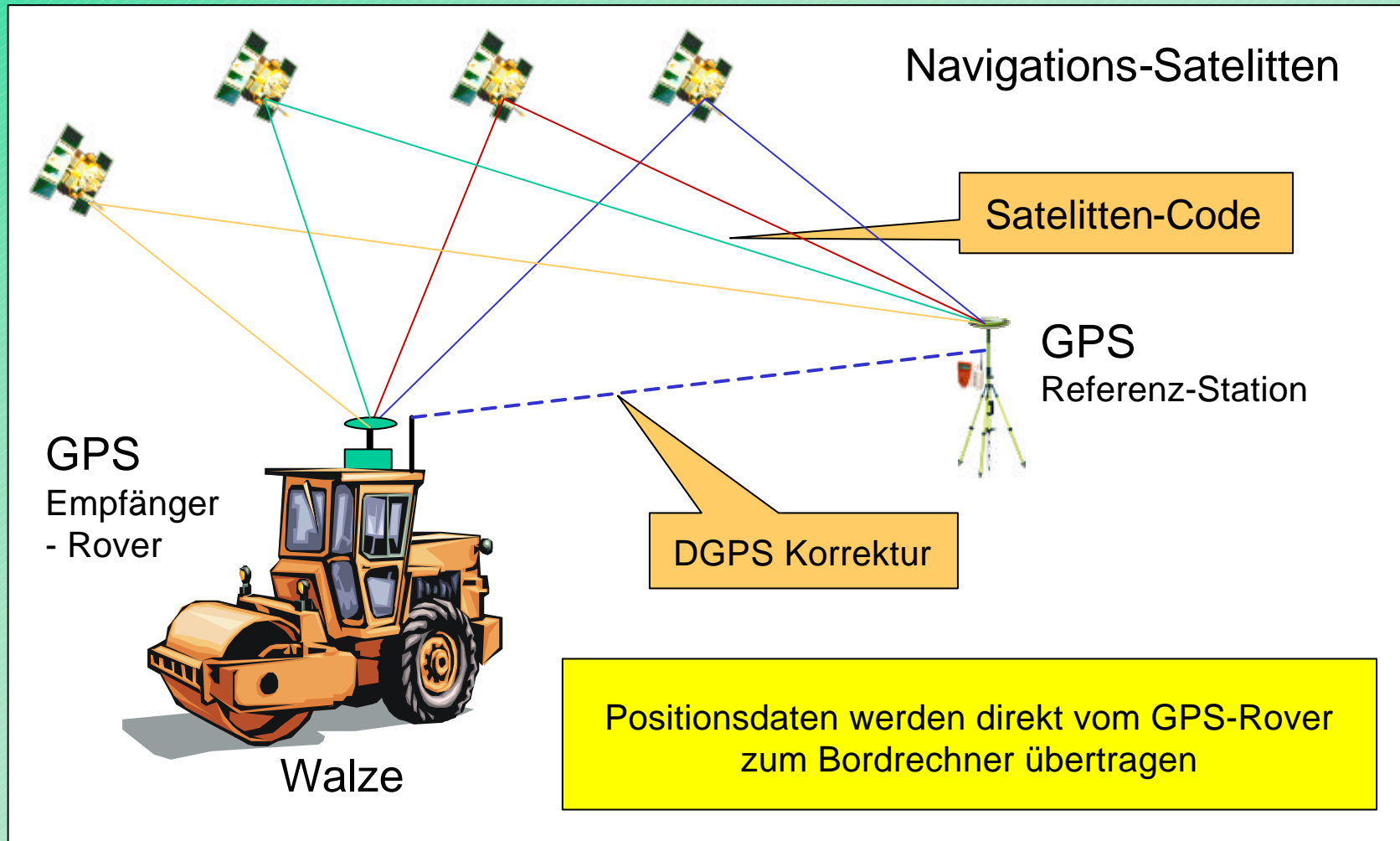
Übertragung der Positionsdaten in  
Echtzeit zum Bordrechner



Fertiger



# Positionierung: GPS





# weitere Informationen

weitere Informationen unter



[www.osyris.org](http://www.osyris.org)

oder via email



[osyris@imb.uni-karlsruhe.de](mailto:osyris@imb.uni-karlsruhe.de)