



EUROPESE UNIE

Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling
*Mede gefinancierd in het kader van de respons
van de Unie op de COVID-19-pandemie.*



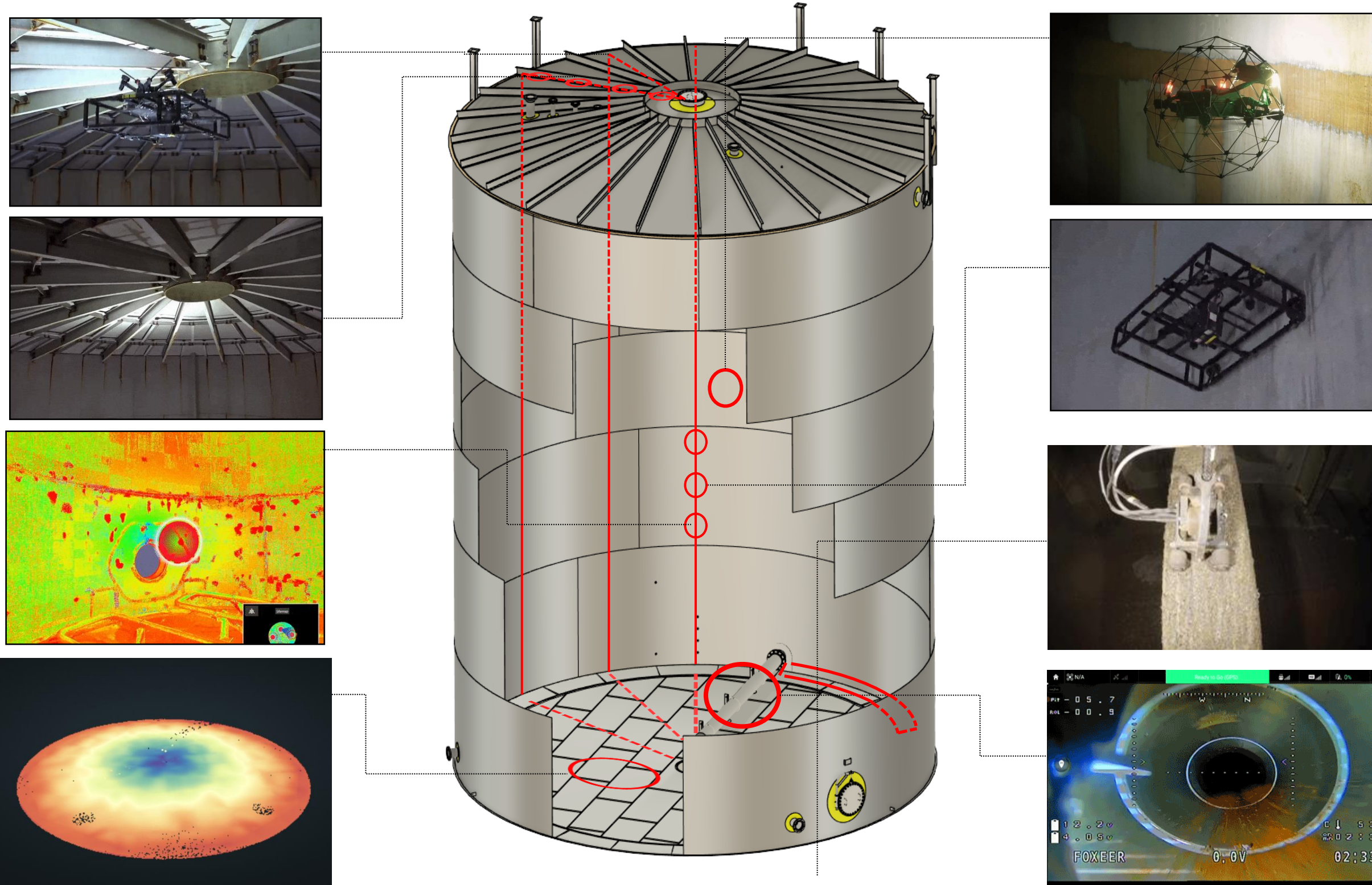
Project Industriële Robotica Innovatie (IRI)





EUROPESE UNIE

Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling
Mede gefinancierd in het kader van de respons
van de Unie op de COVID-19-pandemie.



Terra Inspectioneering
verzorgt complete
EEMUA/API inspecties binnen
de procesindustrie door
middel van drones

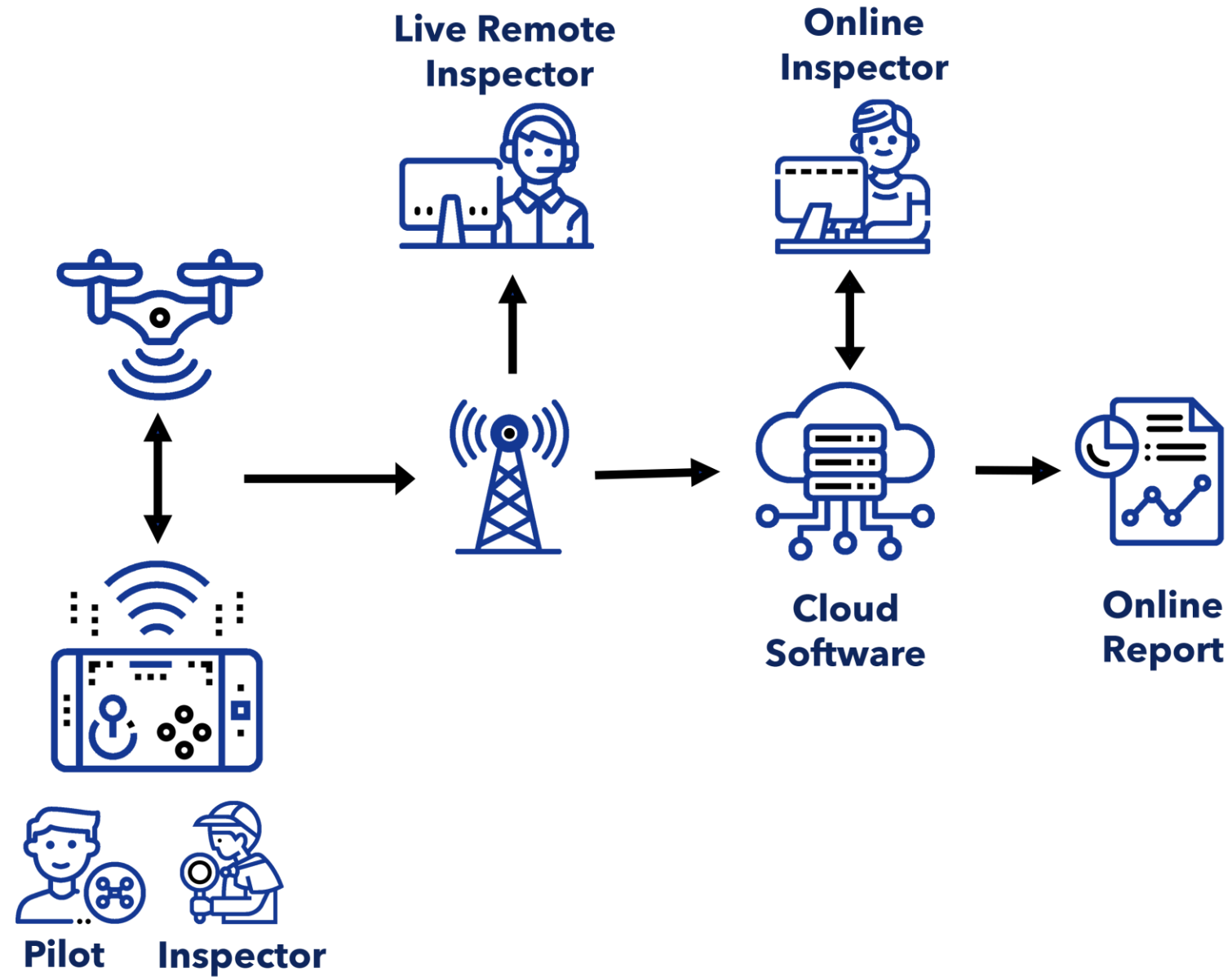
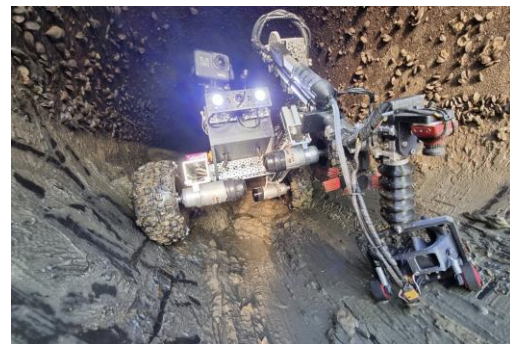
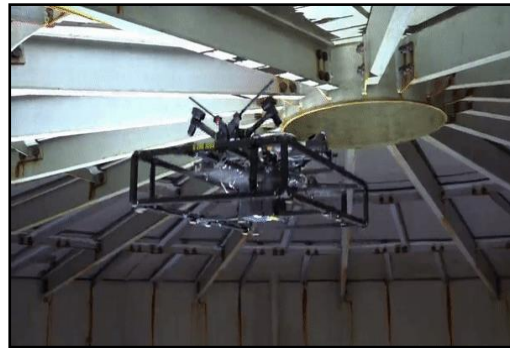
EEMUA / API inspectie



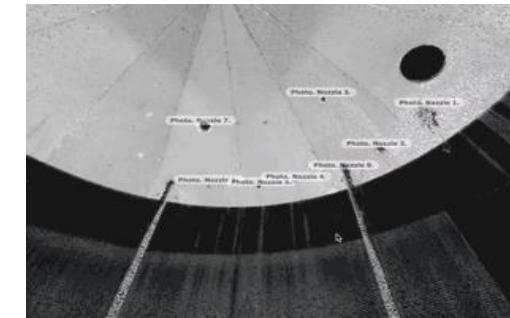
EUROPESE UNIE
 Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling
 Mede gefinancierd in het kader van de respons
 van de Unie op de COVID-19-pandemie.



Collecting data



Reporting



The screenshot shows a software interface for an NDT inspection report. It includes a table with columns for 'Date', 'Location', and 'Remarks'. Below the table, there is a section for 'Data Points' with a grid of numerical values.

Date	Location	Remarks
2020-07-01	Location 1	Remarks 1
2020-07-01	Location 2	Remarks 2
2020-07-01	Location 3	Remarks 3
2020-07-01	Location 4	Remarks 4
2020-07-01	Location 5	Remarks 5
2020-07-01	Location 6	Remarks 6
2020-07-01	Location 7	Remarks 7
2020-07-01	Location 8	Remarks 8

NDT Inspection report

The Visual Inspection Report form includes the following information:

- Client:** Raffinaderij b.v.
- Address:** Vondelingweg 601, 3196 KK Vondelingenplaat, Netherlands
- Object ID:** Tank - T1014
- Project No:** INSP_PR230141



EUROPESE UNIE

Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling
Mede gefinancierd in het kader van de respons
van de Unie op de COVID-19-pandemie.



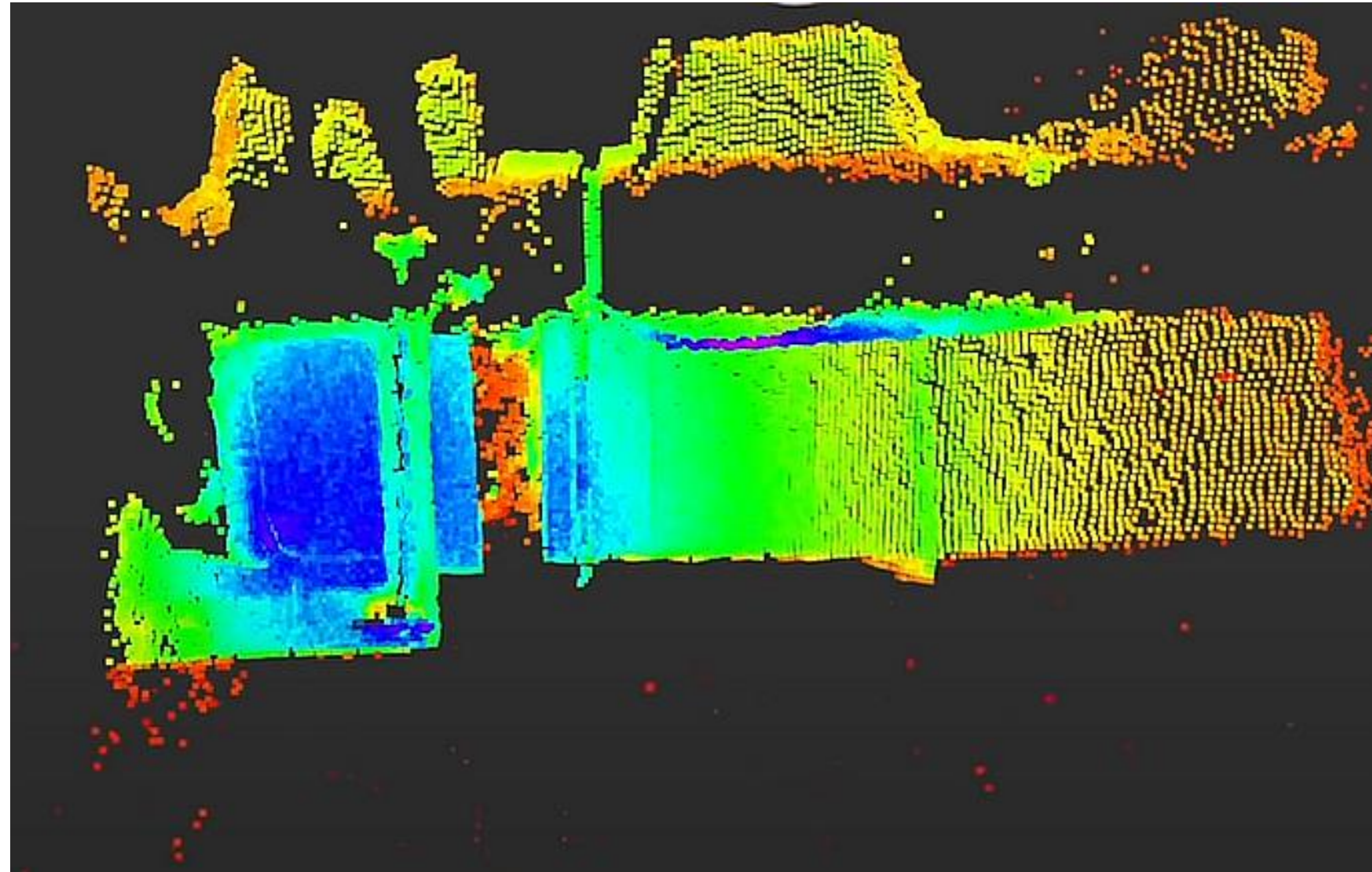
We hebben met VIO een nieuwe drone ontwikkeld waarmee we geen besloten ruimtes hoeven te betreden en waarmee we de X-, Y- en Z-coördinaten van meetresultaten kunnen vastleggen.

Nieuwe drone



EUROPESE UNIE

Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling
*Mede gefinancierd in het kader van de respons
van de Unie op de COVID-19-pandemie.*



Visual Inertial Odometry (VIO) is een techniek die wordt gebruikt in robotica om de beweging van een robot te schatten door informatie van zowel visuele- als bewegingssensoren te combineren.

De bewegingssensoren, zoals versnellingsmeters en gyroscopen, meten de versnellings- en rotatiesnelheden van de camera

Visual Inertial Odometry



EUROPESE UNIE

Europees Fonds voor Regionale Ontwikkeling
Mede gefinancierd in het kader van de respons
van de Unie op de COVID-19-pandemie.

