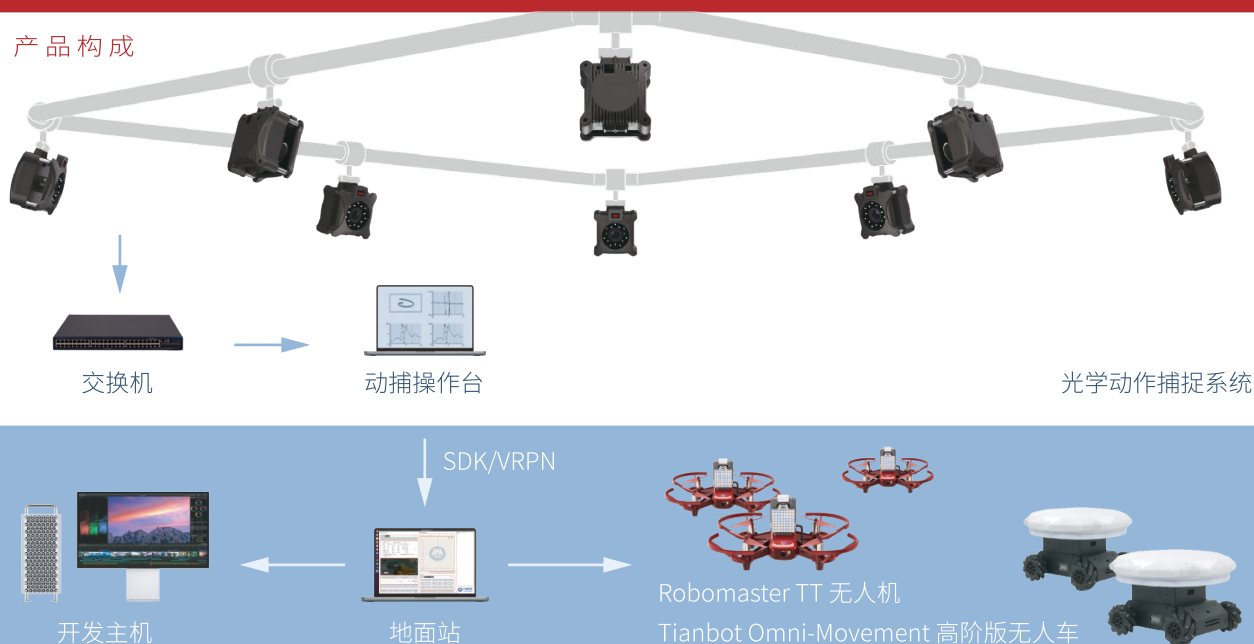


智群

多智能体集群编队实验平台

“智群”多智能体集群编队实验平台集成 **光学动作捕捉系统**、**集群控制地面站** 和 **高性能智能体**，可供高校实验室用于同构和异构智能体的控制算法验证，为理论成果提供实验支撑，同时可作为教学实践操作平台辅助教学任务。

产品构成



技术亮点

亚毫米级空间定位

通过跟踪智能体上的反光标记点，获取亚毫米级三维空间坐标数据，实时监控智能体的位置、速度、六自由度姿态，通过SDK/VRPN实时广播发送。

平台开源性强

配套软件功能包基于ROS框架，采用C/C++及Python编程开发，通过直连或者ROS多机的方式与智能体通信，提供丰富的二次开发例程。

一键操控式地面站

提供起飞、降落、悬停、阵型切换、机体系控制、惯性系控制以及例程等一键控制按钮，实时显示智能体在平面地图上的位置和目标点。

应用场景

配套多种算法案例，适用于科研、教学、自主开发，助力传统行业实现智能化升级：

多智能体集群编队

路径规划

目标识别

任务决策

智慧农业

智能物流

智能交通

空地协同巡逻

探测围捕

灾情救援

环境勘探

产品优势



高精度
动捕定位



ORCA
避障算法



ROS
框架



C/Python
语言开发



多种二次
开发例程



集群控制
地面站



线上答疑
线下交付



RGB
灯效

应用案例

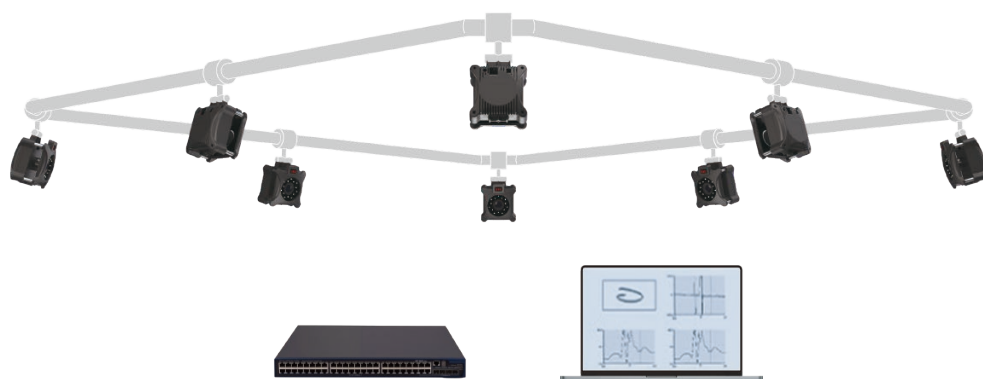


低空环境下的无人机集群物流场景 东北大学



农业场景下的智能化操作 西华大学

硬件参数



NOKOV/度量动作捕捉系统

Mars2H动作捕捉镜头

像素: 2.2MP
分辨率: 2048×1088
频率: 380FPS
延迟: 2.4ms
精度: ±0.15mm
观测距离: 21m
视场角: 70°×40°

反光标识(marker)

12mm & 15mm 若干



Robomaster TT
无人机

起飞重量	87克(含桨叶、桨保和电池)
轴距	115毫米
桨叶尺寸	3英寸
内置功能	红外定高, 气压计定高, LED指示灯, 下视视觉, WiFi连接, 高清720P图传
定位方式	动作捕捉系统
最大飞行时间	8分钟



Tianbot Omni-Movement
高阶版无人车

外形尺寸	215x180x120mm
移动速度	≤1.5m/s
无人车地盘重量	≤3kg
续航时间	30-50分钟
驱动方式	四轮独立驱动麦克纳姆轮
车载计算单元	CPU: Intel 12代 酷睿N100、内存: 12G DDR5、250G存储、2.4G/5G双频wifi、预装Ubuntu系统

扫码关注【度量的机器人世界】公众号获取完整技术参数!



北京度量科技有限公司
010-64922321
www.nokov.com info@nokov.com

北京 总公司: 北京市朝阳区安慧里四区15号五矿大厦820室
上海 子公司: 上海市长宁区通协路268号尚品都汇B201室
武汉 分公司: 武汉市东湖高新区武大科技园航域二区B3栋601
深圳 分公司: 深圳市南山区云科技大厦A2102