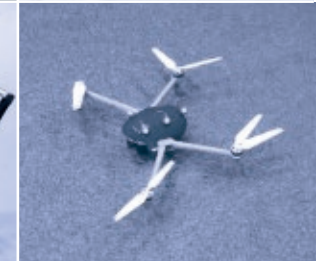
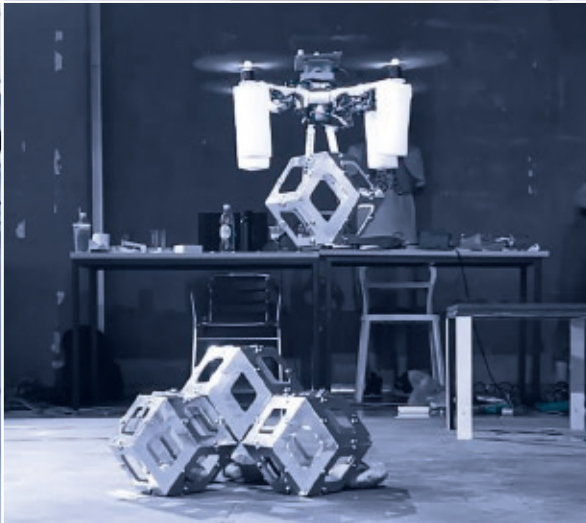
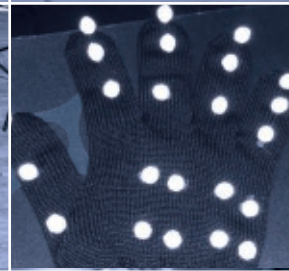
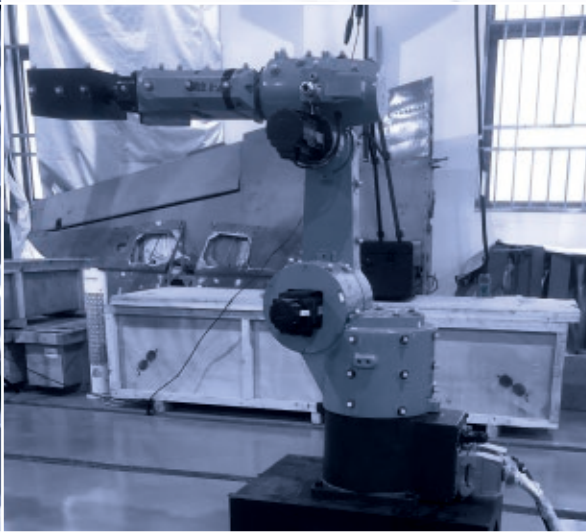
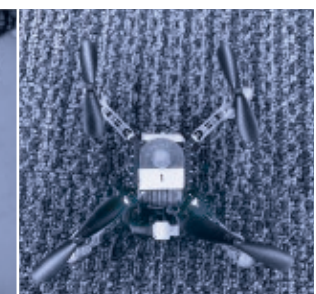
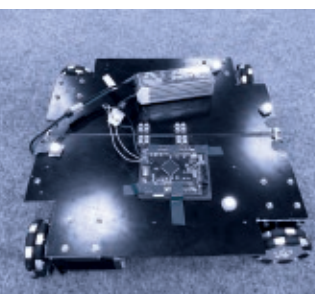




NOKOV度量

动作捕捉系统

机器人领域应用



NOKOV度量 光学动作捕捉系统



1

亚毫米级、低延时6DoF位姿数据



2

操作便捷, 一键建立刚体



3

多模态融合, 同步接入多种生物力学设备



4

复杂场景融合



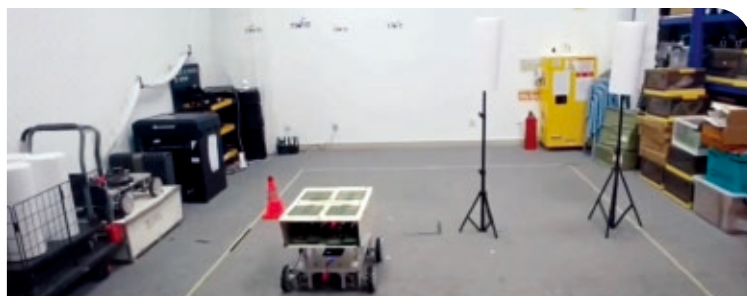
5

大空间、水下、户外均可使用

机器人集群编队与协同控制



浙江大学 高飞
被动轮式TABV轨迹规划和控制



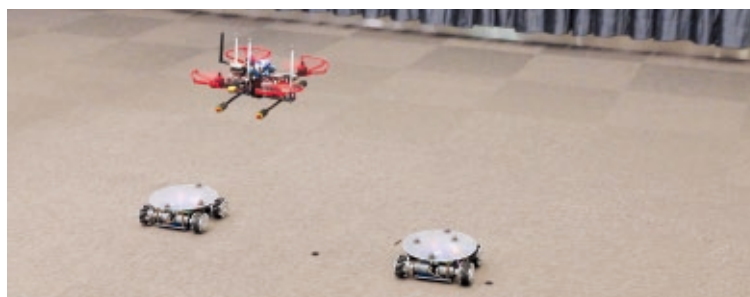
北京航空航天大学 董希旺
分布式异构集群编队与跟踪控制



中科院自动化所 蒲志强
智能无人集群系统



北京理工大学 方浩
多智能体协同控制



北京理工大学 夏元清
网络化多智能体协同控制实验平台



西北工业大学 彭星光
Swarm机器人集群控制



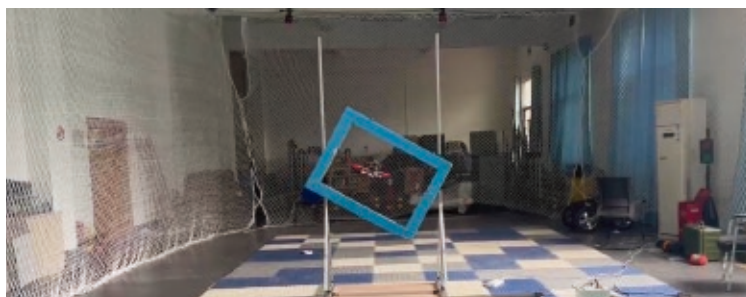
无人机定位与轨迹规划



清华大学 孙富春
无人机室内定位



上海交通大学 董伟
无人机室内定位



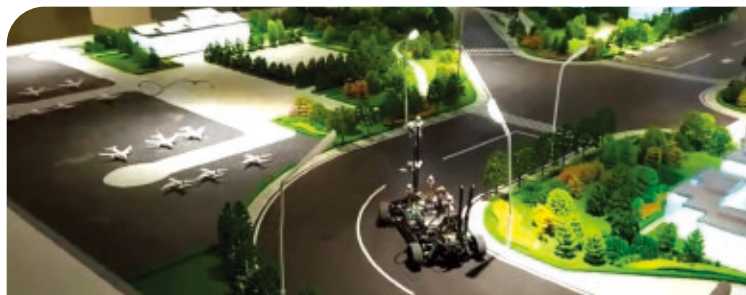
国防科技大学
无人机斜穿动态狭缝



南京航空航天大学 姜斌
室内多无人机任务重规划



智慧交通仿真沙盘



中国汽车技术研究中心
智慧交通



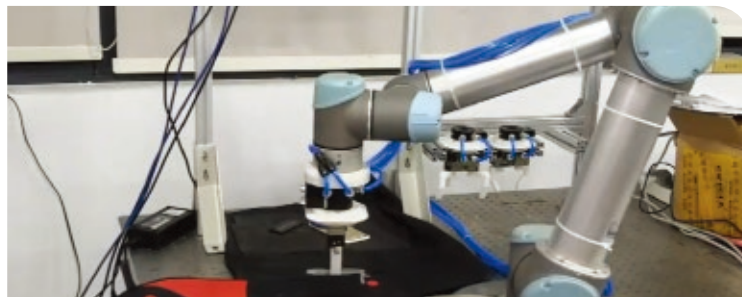
湖南大学 李柏
多无人车协同轨迹规划



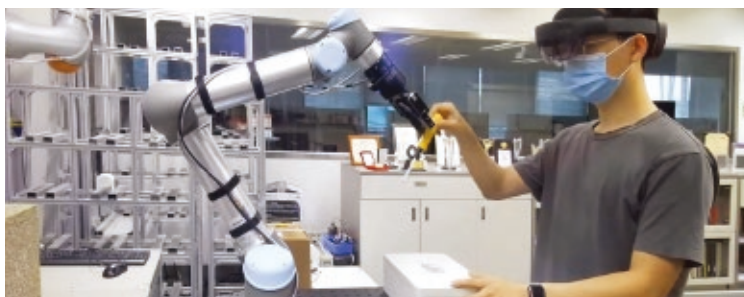
机械臂



大阪大学 万伟伟
协作机器人遥操作



哈尔滨工业大(深圳) 楼云江
装配机器人组装学习

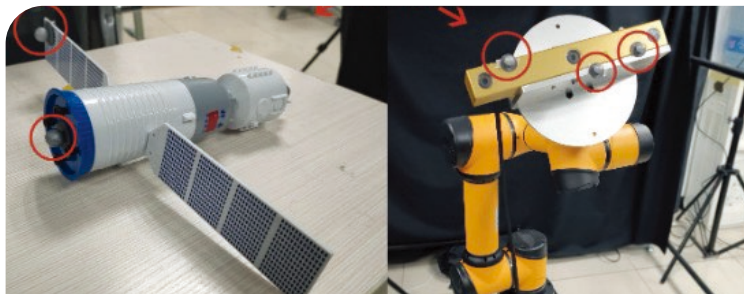


香港理工大学 郑溔
人-机器人协作制造



四川大学 涂海燕
机械臂末端定位

位姿检测



北京航空航天大学 胡庆雷
卫星视觉位姿检测



RA-L & ICRA 2024

清华大学 弋力
物体6D姿势跟踪系统



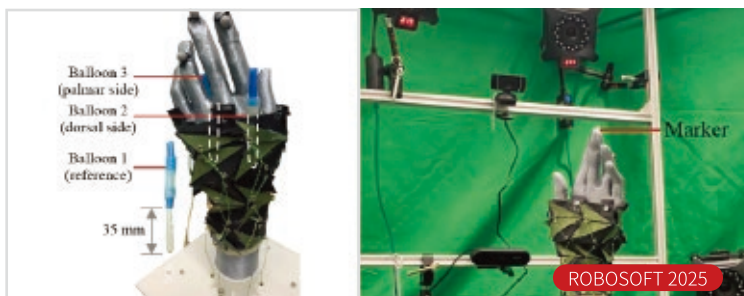
外骨骼机器人、康复机器人



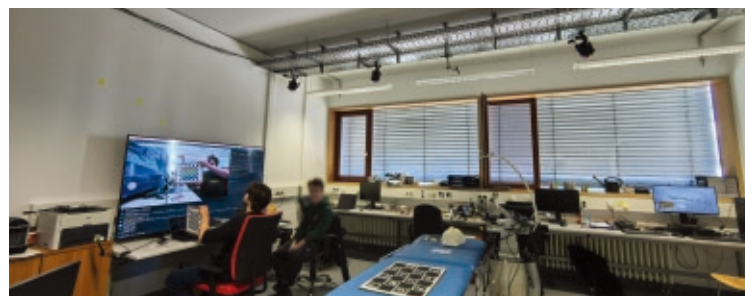
南开大学 韩建达
医疗康复机器人



南方科技大学 付成龙
具有环境适应能力的助腕外骨骼系统



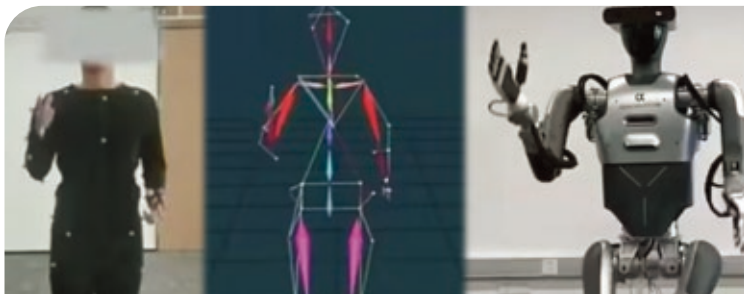
牛津大学 赫亮
用于运动重建和康复的可穿戴设备



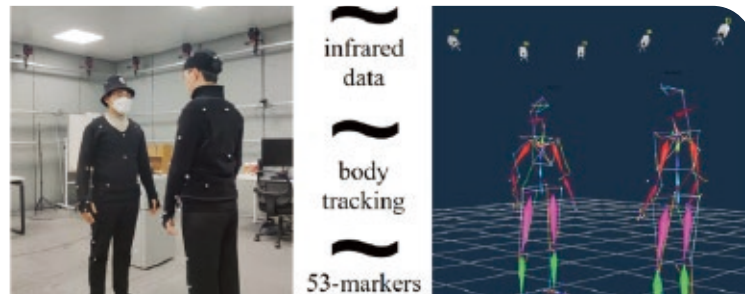
慕尼黑工业大学 M.Ali Nasseri
手术机器人



人形机器人



浙江大学 熊蓉
人形机器人



同济大学 何斌团队
人类拥抱行为分类法及其在人形机器人中的应用研究

仿生机器人



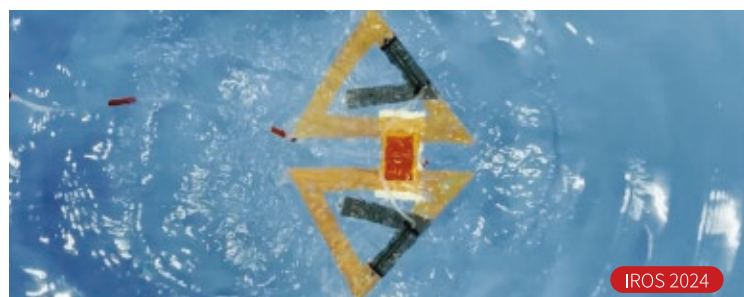
上海交通大学 高峰
六足机器人



山东大学控制学院
四足机器人



哈尔滨工业大学(深圳) 徐文福
大空间扑翼机器人

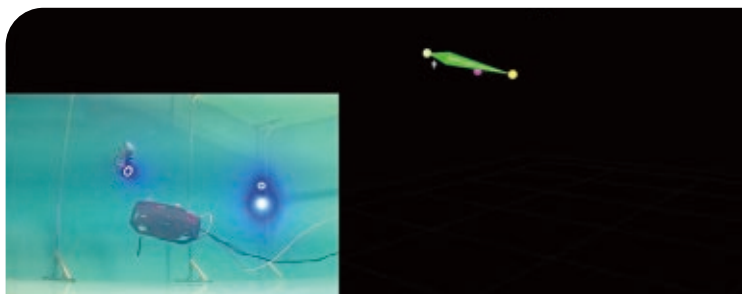


IROS 2024

华南理工大学 周奕彤
仿蝠鲼软体机器人



船舶、海洋、水下应用



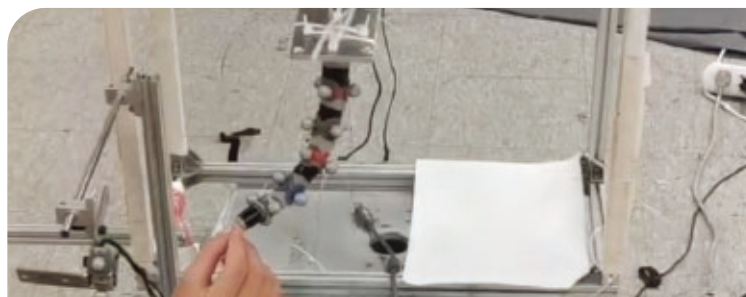
大连海事大学 徐敏义
水下机器人



交通运输部天津水运工程科学研究所
隧道运动变形的测量



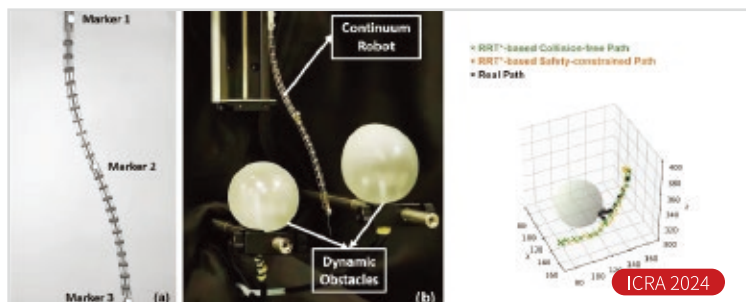
软体机器人、柔性机器人



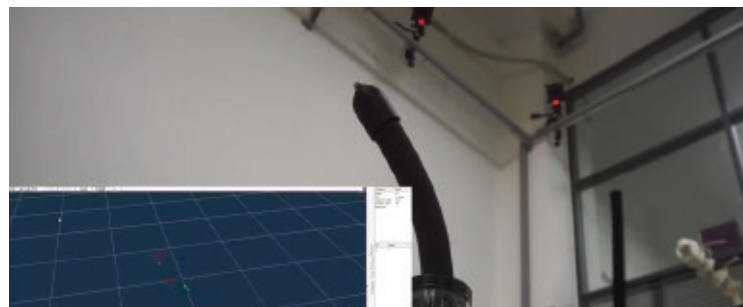
上海交通大学 王贺升
柔性机械臂



英国诺丁汉大学 东昕
巡检软体机器人

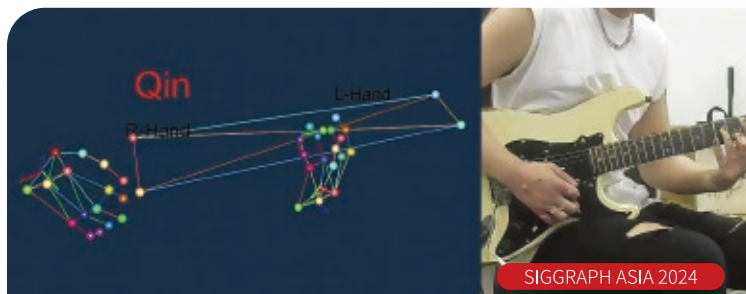


南方科技大学 孟庆虎
连续体机器人

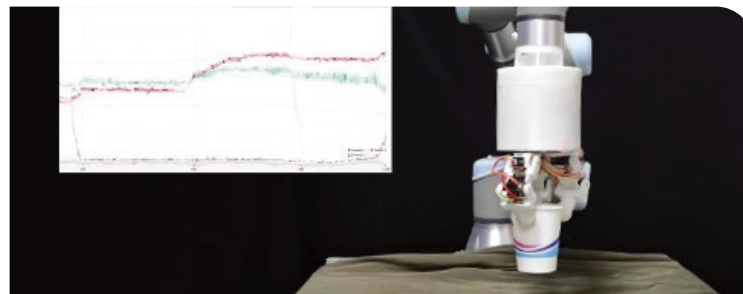


天津大学 康荣杰
软体机器人

灵巧手与手部捕捉



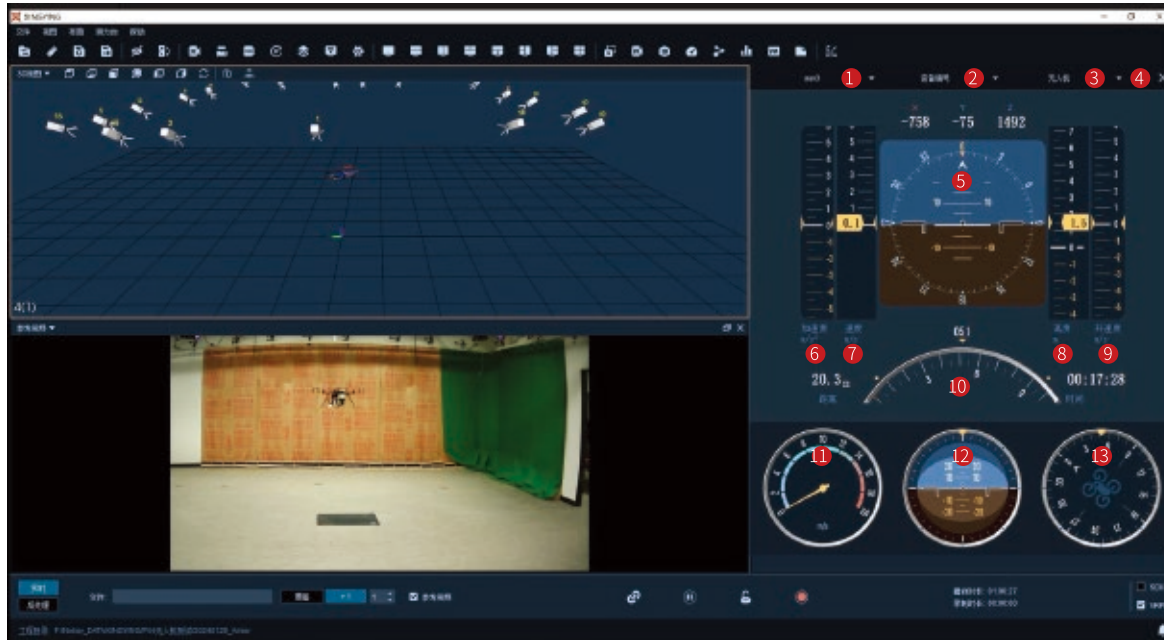
斯坦福大学
手部捕捉



浙江工业大学 鲍官军
灵巧手



智能体驾驶舱



- ① 绑定刚体
- ② 绑定设备
- ③ 选择设备类型
- ④ 设备电量
- ⑤ 俯仰角+翻滚角
- ⑥ 加速度
- ⑦ 速度
- ⑧ 高度
- ⑨ 升速度
- ⑩ 偏航角
- ⑪ 速度
- ⑫ 俯仰角+翻滚角
- ⑬ 偏航角

- 支持绑定刚体
- 实时数据图形化展示
- 提供实景同步视频

数据传输支持

SDK

VRPN



C++



Python



Matlab



Simulink



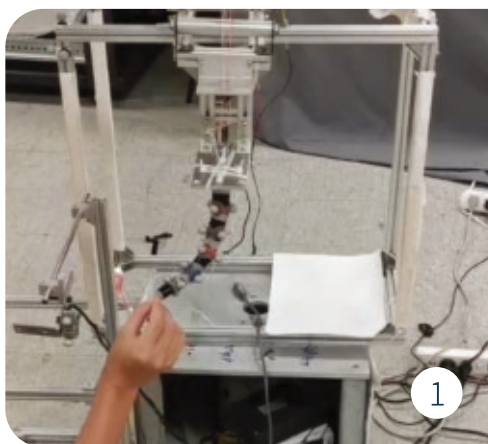
LabView



Raspberry Pi

柔性体捕捉

- 支持自定义模型
- 可进行模型训练
- 提高捕捉稳定性
- 减少后处理数据修复工作



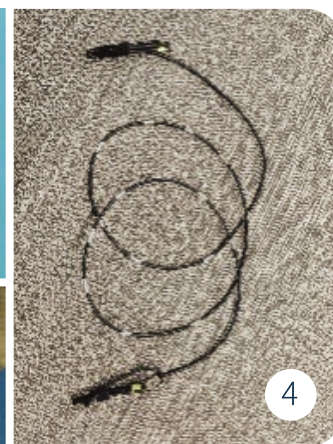
1 多段体柔性机械臂



2 软体机器人



3 四足、软体动物



4 绳子等柔性体

数据传输支持

ROS
ROS2
ROS / ROS2

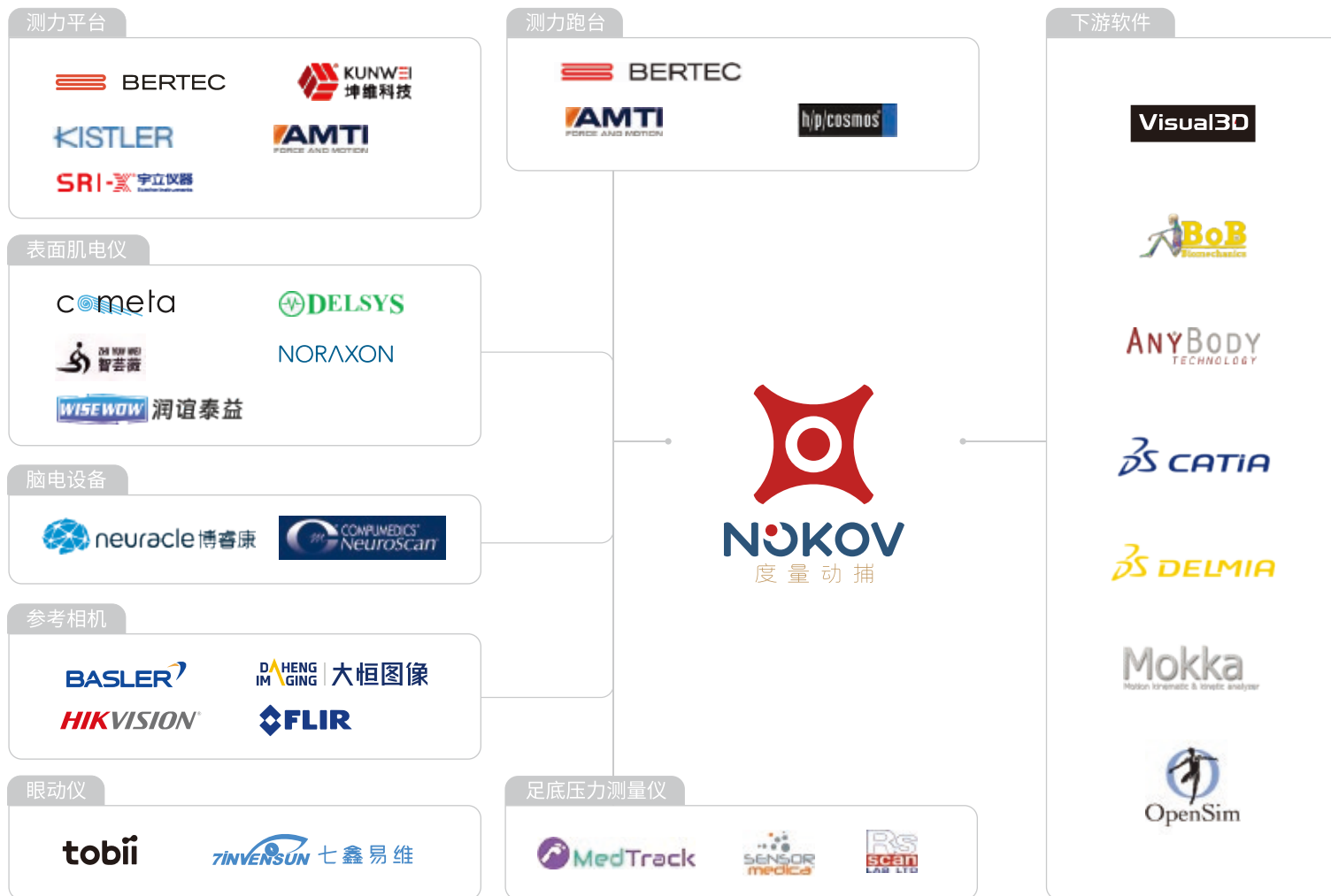


多模态数据集成

支持接入各类生物力学设备

实现数据集成、同步采集

不同数据源可独立控制





服务优势

全国多处分支机构



北京



上海



武汉



深圳

定期售后培训

定期线上、线下产品培训班



NOKOV 服务优势

100

100天+
免费试用

7·24

7×24小时本地化
中文技术支持

DESIGN

复杂场景
方案设计



购买配件



安装使用教程



论文合集下载



MARS系列镜头

面向科学级产品，专注动作捕捉核心性能

型号	规格	像素 MP	分辨率	频率 FPS	延迟 ms	3D精度 mm	最大探测距离 m	视场角 FOV
MARS 1.3H	Mars 1.3H	1.3	1280×1024	240	4.0	±0.2	11	56°×46°
	Mars 1.3HW	1.3	1280×1024	240	4.0	±0.3	9	95°×74°
MARS 2H	Mars 2H	2.2	2048×1088	380	2.4	±0.15	21	70°×40°
	Mars 2HW	2.2	2048×1088	380	2.4	±0.25	15	104°×55°
MARS 4H	Mars 4H	4	2048×2048	180	5.2	±0.1	32	52°×52°
	Mars 4HW	4	2048×2048	180	5.2	±0.25	20	90°×90°
MARS 9H	Mars 9H	9	4250×2160	300	3.0	±0.05	28	68°×37°
MARS 12H	Mars 12H	12	4096×3072	300	3.0	±0.08	40	67°×52°
MARS 14H	Mars 14H	14	4608×3072	670	2.0	±0.05	27	68°×45°
MARS 18H	Mars 18H	18	4508×4096	139	5.0	±0.04	28	52°×47°
	Mars 18HW	18	4508×4096	139	5.0	±0.15	18	90°×82°
MARS 26H	Mars 26H	26	5120×5120	150	4.0	±0.03	30	56°×56°
	Mars 26HW	26	5120×5120	150	4.0	±0.1	20	105°×105°

水下镜头

经过100m深度压力测试，水上水下均可使用



型号	规格	像素 MP	分辨率	频率 FPS	延迟 ms	3D精度 mm	最大探测距离 m	视场角	最大深度 m
MARS 1.3H UW	UW-100	1.3	1280×1024	240	4.0	±0.3	6	95°×74°	100
MARS 4H UW	UW-6-50	4	2048×2048	180	5.2	±0.30	8	90°×90°	50
	UW-8-50	4	2048×2048	180	5.2	±0.25	10	74°×74°	50

NOKOV度量动作捕捉系统已覆盖85%的985院校

NOKOV度量部分客户名录



清华大学



浙江大学



上海交通大学



复旦大学



南方科技大学



华为



牛津大学



日本大阪大学



哈尔滨工业大学



南京航空航天大学



深圳科创学院

Tencent 腾讯

腾讯



北京航空航天大学



慕尼黑工业大学



北京理工大学



西安电子科技大学



深圳大学



高德地图



华中科技大学



西安交通大学



西北工业大学



南京大学



天津大学



阿里巴巴



同济大学



中国科学技术大学



中山大学



香港理工大学



华南理工大学



大疆创新



南开大学



东南大学



印度蒂鲁奇拉帕利国家理工学院



武汉大学



山东大学

DAIKIN

大金



中国科学院



中国运载火箭技术研究院



中国电力科学研究院



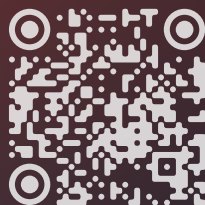
中国汽车技术研究中心



四川大学



香港中文大学



更多案例 最新活动
售后政策 敬请关注



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