

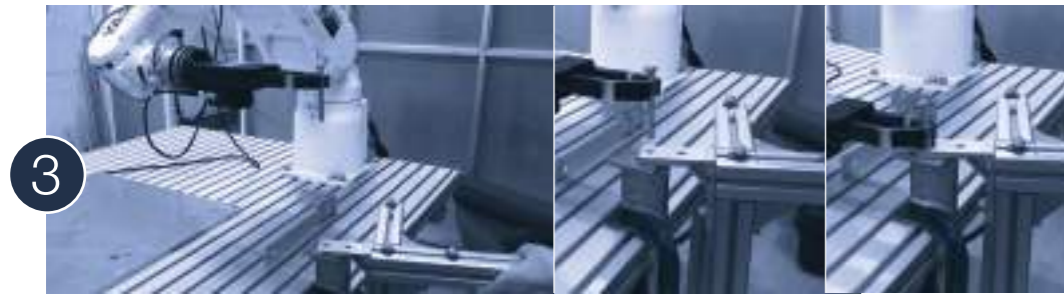
应用案例



1 多智能体协同控制 北京理工大学



2 外骨骼机器人设计支撑 北京航空航天大学



3 机械臂控制优化 武汉大学



4 六足机器人算法优化 上海交通大学



5 治疗机器人(机械臂)与病灶位置定位 西安交通大学



6 无人车方向控制 中国汽车技术研究中心



7 超大空间中扑翼机器人测试、优化和升级 哈尔滨工业大学(深圳)



8 无人机实时定位,对电力塔架进行巡检 中国电力科学研究院

系统功能

- **数据采集** 采集三维空间XYZ坐标、六自由度(6DoF)、关节角度、偏航角(Yaw)、横摇角(Roll)、俯仰角(Pitch)、欧拉角等数据,为机器人/无人机的位姿控制、运动规划与算法验证提供动作数据基础
- **网络化多智能体协同控制实验平台构建** 作为空间定位系统,参与构建网络化多智能体协同控制实验平台,实现大规模多智能体协同控制
- **二次开发** 可通过SDK将数据实时输入Matlab、C++等软件进行二次开发和应用

动作捕捉镜头

MARS系列 面向科学,专注动作捕捉核心性能



型号	分辨率	像素数	频率	延迟	视场角	接口
Mars 1.3H	1280x1024	1.3 MP	240 Hz	4.0 ms	57°x44°	GigE/PoE
Mars 1.3HW	1280x1024	1.3MP	240Hz	4.0ms	80°x70°	GigE/PoE
Mars 2H	2048x1088	2.2 MP	380 Hz	2.4 ms	69°x40°	GigE/PoE
Mars 2HW	2048x1088	2.2 MP	380 Hz	2.4 ms	98°x50°	GigE/PoE
Mars 4H	2048x2048	4.1 MP	180 Hz	5.2 ms	52°x52°	GigE/PoE
Mars 12H	4096x3072	12 MP	300 Hz	3.0 ms	67°x52°	GigE/PoE

其他定制规格镜头,敬请来电咨询。

NOKOV(度量) 动作捕捉系统在 机器人 & 无人机领域的应用

NOKOV 度量

机器人&无人机领域应用



NOKOV提供数据类型

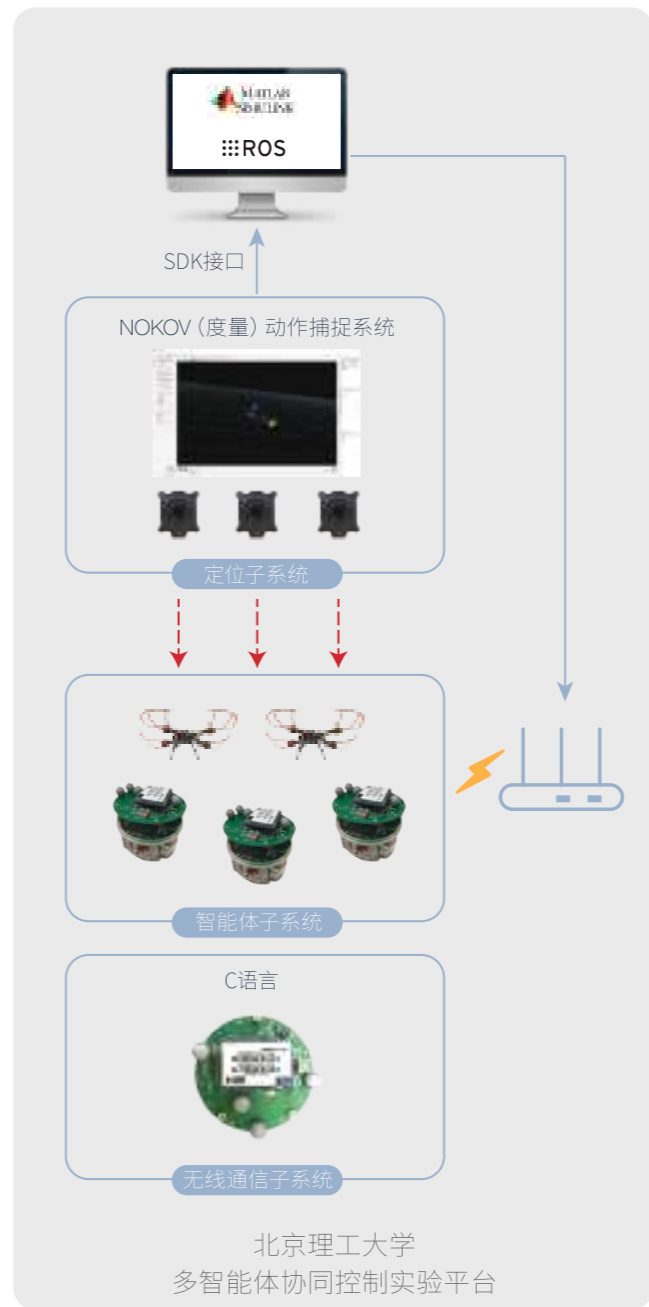
- 位置、姿态等数据
- 偏航角 (Yaw)、横摇角 (Roll)、俯仰角 (Pitch)、四元数、欧拉角等数据
- 速度、加速度等基础运动信息
- 目标多智能体上任意部位的三维空间坐标及整体的空间位置
- 每个智能体的速度、加速度及其相对距离、速度等数据
- 人体、动物或机器人的关节角度

解决方案

- 为无人机与机器人数据驱动与控制提供基础运动数据
- 在机器人、无人机的运动规划与控制方法的验证中提供真值
- 为多智能体间的运动信息提供实时反馈

适用项目类型

- 空间飞行器控制、导航与制导
- 网络集群与网络化控制
- 多智能体编队与协同
- 无人机的自主避障飞行与避障寻迹
- 无人机动作规划与控制



北京理工大学
多智能体协同控制实验平台



北京度量科技有限公司 010-6492 2321
 www.nokov.com info@nokov.com
 北京总部 北京市朝阳区安慧里四区15号五矿大厦14层1420室
 武汉分公司 湖北省武汉市东湖高新区武大航城二区A2栋1010
 深圳分公司 深圳市宝安区满京华艺峦大厦4座301-A-035