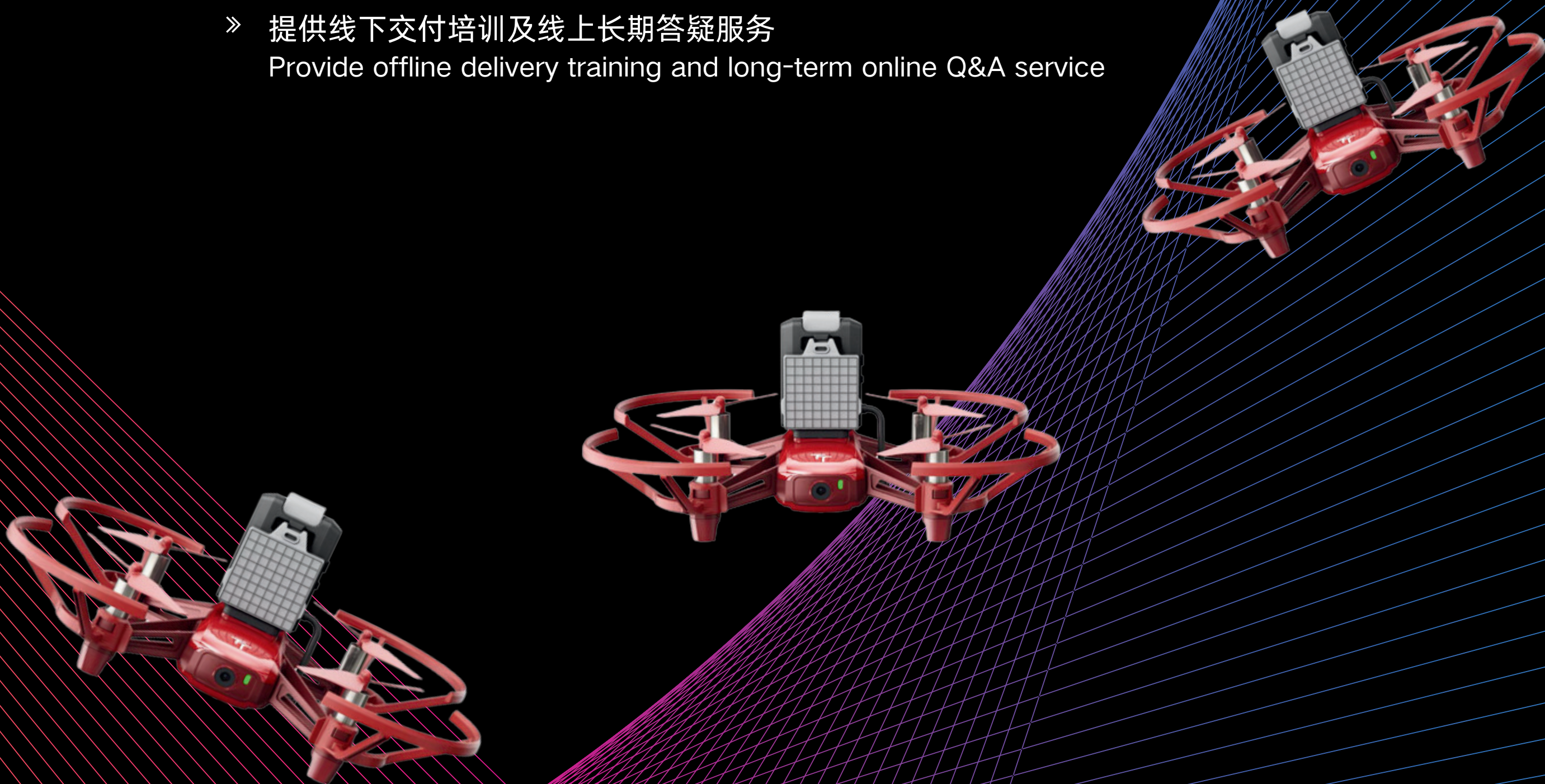


智群 · RMTT

室内多智能体集群编队实验平台



- » 基于光学动作捕捉技术实现亚毫米级的三维空间定位
Sub-millimeter 3D spatial localization based on optical motion capture technique
- » 基于ORCA的多智能体集群编队算法
ORCA-based algorithm for multi-agent system formation
- » 提供多智能体自主控制接口和二次开发示例程序
Multi-agent system control interface and secondary development sample program
- » 基于ROS框架，支持 C/Python语言编程
Fully compatible with ROS, C++ and Python
- » 支持多智能体状态实时监测和集群控制
Supports real-time monitoring and formation control of multi-agent systems
- » 提供线下交付培训及线上长期答疑服务
Provide offline delivery training and long-term online Q&A service



轴距
115mm



续航
8mins



集群控制
地面站



线上答疑
线下交付



ORCA
避障算法



ROS



集群编队



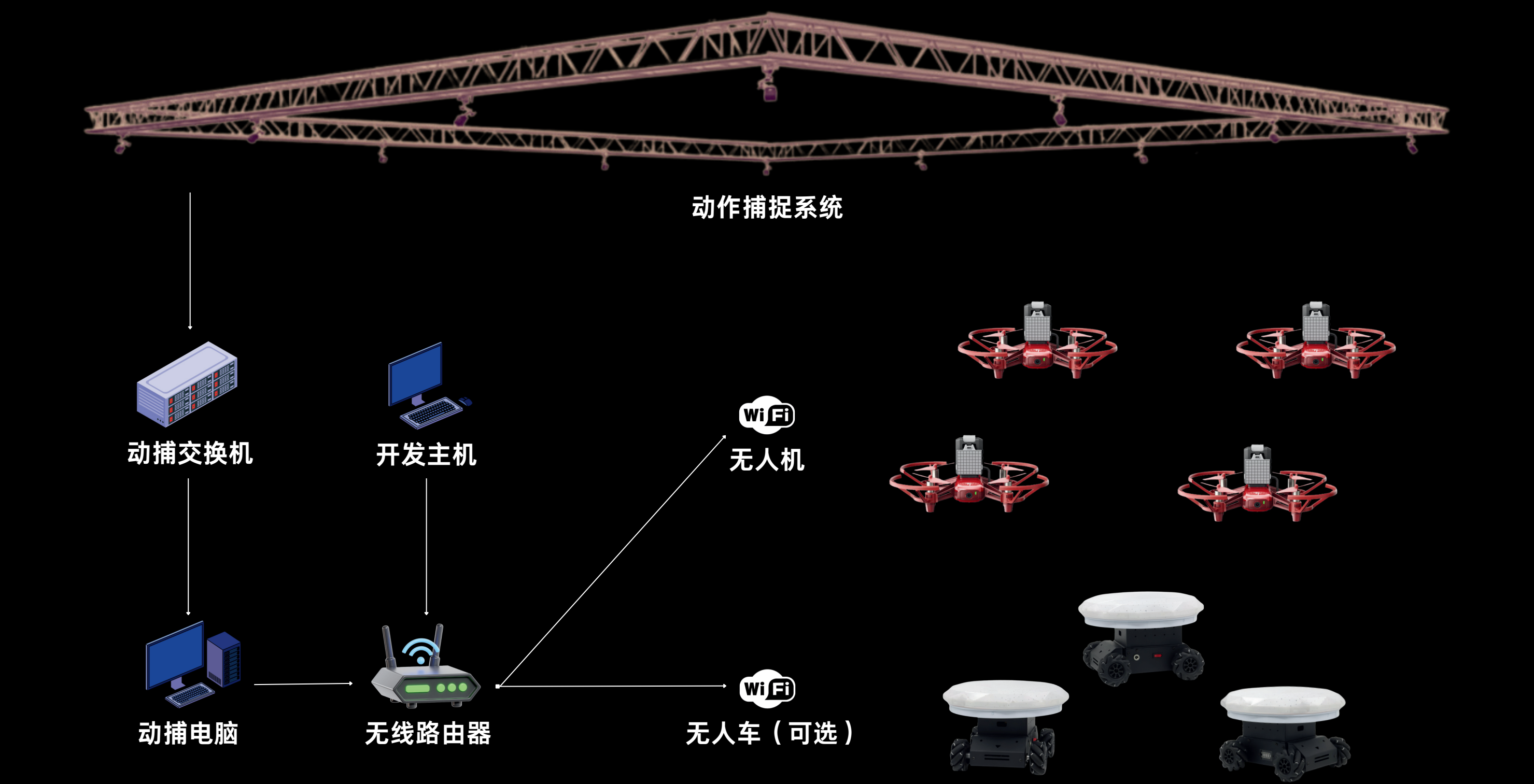
室内
动捕定位



RGB灯效



室内多智能体集群编队实验平台



技术参数

起飞重量	87g（含桨叶、桨保和电池）	充电接口	Micro USB
轴距	115mm	电 池	可拆卸电池、1100mAh~3.8V
尺 寸	98*92.5*41mm	前视相机	500万像素、30帧/秒
桨叶尺寸	3英寸		视场角（FOV） 82.6°
最大飞行时间	约 8mins	扩展配件支持	尺寸为49.5 x 32 x 15.2mm
内置功能	红外/气压计定高、LED指示灯		自定义编程全彩LED灯
	下视视觉、WiFi连接、高清720P图传		2.4G 5.8GHz双频WIFI

软件功能

集群编队软件	基于ROS开发，提供悬停控制、航点控制、圆形轨迹追踪控制、避障规划等单机例程，提供固定队形控制、主从编队控制、集群路径规划等集群例程
智能体驱动软件	基于ROS开发，提供一键起飞、一键降落、一键悬停、位置控制、惯性系速度控制、机体系速度控制等控制开发接口，可订阅无人机状态量话题，提供无人机LED模块颜色和字符显示设置接口
集群控制地面站	支持显示集群无人机的实时位置、速度、姿态、期望速度、目标点、电量、IP等状态，支持无人机视频流回传，提供二维地图显示，提供起飞、降落、悬停、阵型切换、机体系控制、惯性系控制等控制按钮



云纵科技微信公众号



微信扫码添加客服