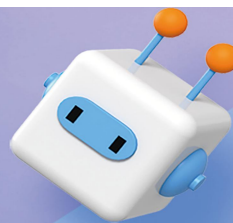


北京渡众

让机器人
为人民服务!



无人巡逻车介绍

● 产品介绍

该产品是基于五菱KIWI的线控车辆底盘，搭载渡众自主开发的自动驾驶系统。

可以加装物流套件，能够在多种复杂厂区环境和极端天气下开展完全无人的无人驾驶运输作业，在大幅度提高厂区物流运行效率的同时，以更安全经济的技术帮助企业真正实现降本增效。

可加装巡逻上装设备后形成的无人巡逻机器人，可实现无人驾驶巡逻工作，可用于边防、抵边村寨、机场、火车站、汽车站、交通枢纽、工业园区、物流园区等多个场景，能够替代或者部分替代人类安保的工作，实现自主巡逻、人员及特定行为识别、环境及设备状态监控等工作，不仅能将人员从危险繁重的工作中解脱出来，而且可大幅提高工作效率和降低财务成本，提升安保信息化等级。



焦阳 158 1030 8767

北京渡众机器人科技有限公司

www.bjdzrobot.com



图片来源：小米汽车



智能网联车路协同 科研教学演示沙盘

产品介绍

车路协同自动驾驶科研教学演示沙盘为北京渡众机器人科技有限公司自主研发的智慧交通实践环境和验证与研发平台。可完成当前智能网联技术的理论学习和实际工作实践。基于日常的学习和实训，可更快速的理解自动驾驶和智能网联相关理论知识，掌握相关系统和设备的安装调试和配置方法，增强综合技术能力和解决实际问题的能力。同时，本沙盘方案提供丰富的车端和路侧端的二次开发接口和示例程序源码，初学者和资深研发人员均可基于接口进行代码级编写，实现更丰富的场景应用。

与此同时，沙盘场景为模拟实际交通场景，楼盘布局，红绿灯设置等，可以动态的展示出实际交通场景。不同于车道线循迹或者磁轨导航小车，自动驾驶小车通过多传感器融合技术自动驾驶的同时，可以在显示大屏上实时的显示出小车定位信息、路径规划信息、车辆状态信息等，可以有效且逼真的展示出当前自动驾驶的效果，极大的方便为客户展示与讲解。

01 渡众自动驾驶沙盘用于教学和科研

02 致力于与合作伙伴共建生态，培养智能驾驶优秀人才，助力行业快速发展

03 减少开发者的摸索和试错，提供ROS源码包和大量的学习资料

04 精准的传感器标定用于科研，所有传感器数据的时间与空间同步数据记录

04 定位、路径规划、电量、控制、IMU、轮速计等接口数据开放并标准化

06 多车协同、多车编队、空地协同、路径规划、自动驾驶控制换道决策等、智慧交通、车路协同具有标准接口与方法

智能网联汽车监控云平台交互系统



三大功能

01

自动驾驶出租车

02

AVP自主代客车

03

5G云代驾



智能云控调度系统

- 1、依据实体沙盘道路网模型，1:1重建沙盘二维俯视地图网络；
- 2、多传感器融合建立2D高精度栅格地图；
- 3、多传感器融合实时厘米级定位，实时显示多辆车的全局路径及实时路径；
- 4、根据全局路径规划实时路径，并沿实时路径行驶；
- 5、实时上传并显示车载摄像头图像信息；
- 6、智能识别实体沙盘中标志性建筑物位置；
- 7、实时获取红绿灯状态信息，操控小车在指定位置等停或行驶；
- 8、可以在指定位置，如停车场、停车点等位置实现等停功能；
- 9、多辆智能驾驶小车实时上传车辆状态数据，如行驶状态等内容；
- 10、车辆行驶完成路径规划算法，数据展示监控平台同步显示车辆预行驶轨迹；
- 11、基于高性能、安全稳定的网络通信协议，保证数据准确、低延时。
- 12、实时识别小车前方障碍物并根据障碍物位置实行等停操作指令；
- 13、云平台实时获取多辆小车位置信息，并根据小车位置和行驶轨迹从云端控制车辆的行驶与等停功能；

