

元生创新 YESENSE



YESENSE
元生创新

公司简介

2025年9月

元生创新 | YESENSE



武汉元生创新科技有限公司2016年成立于武汉，核心团队来自华为、阿里、华中科大、武大等企业和高校



获创势资本、光谷人才基金投资



专注**惯性传感系统**解决方案，以人工智能、感知融合技术为核心的智能化、数字化产品和解决方案提供商



已申请**专利30余项**，授权15项，其中**发明专利授权9项**，参与制定惯性传感行业**规范1项**



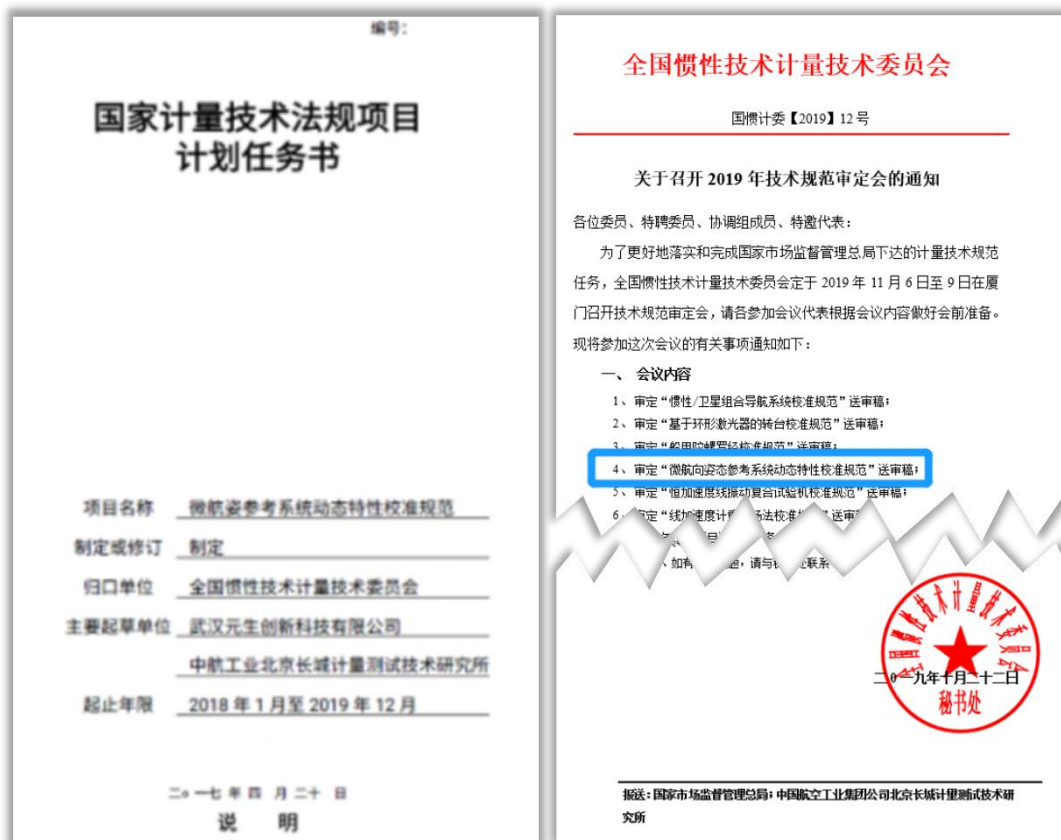
连续3年获评湖北省“**双创战略团队**”（2018年~2020年）

高新技术企业、光谷瞪羚企业

湖北省“双创战略团队”（连续3年）

中国光谷“3551人才计划”（团队3人入选）





参与制定行业标准规范



申请专利30余项

主要业务及产品

惯性传感、卫星-惯性组合导航产品

组合导航系统

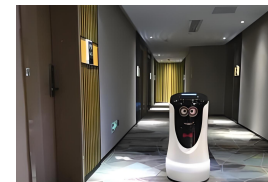


YIN680

定位导航



农机自动驾驶



服务机器人



无人清扫车

姿态传感器



YIS1xx-V



YIS3xx-V



YIS5xx-V

运动控制



足式机器人

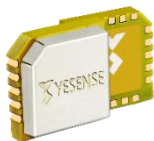


光电吊舱



动中通

惯性测量单元



YIS1xx-U



YIS3xx-U



YIS5xx-U

测量



挖掘机监测

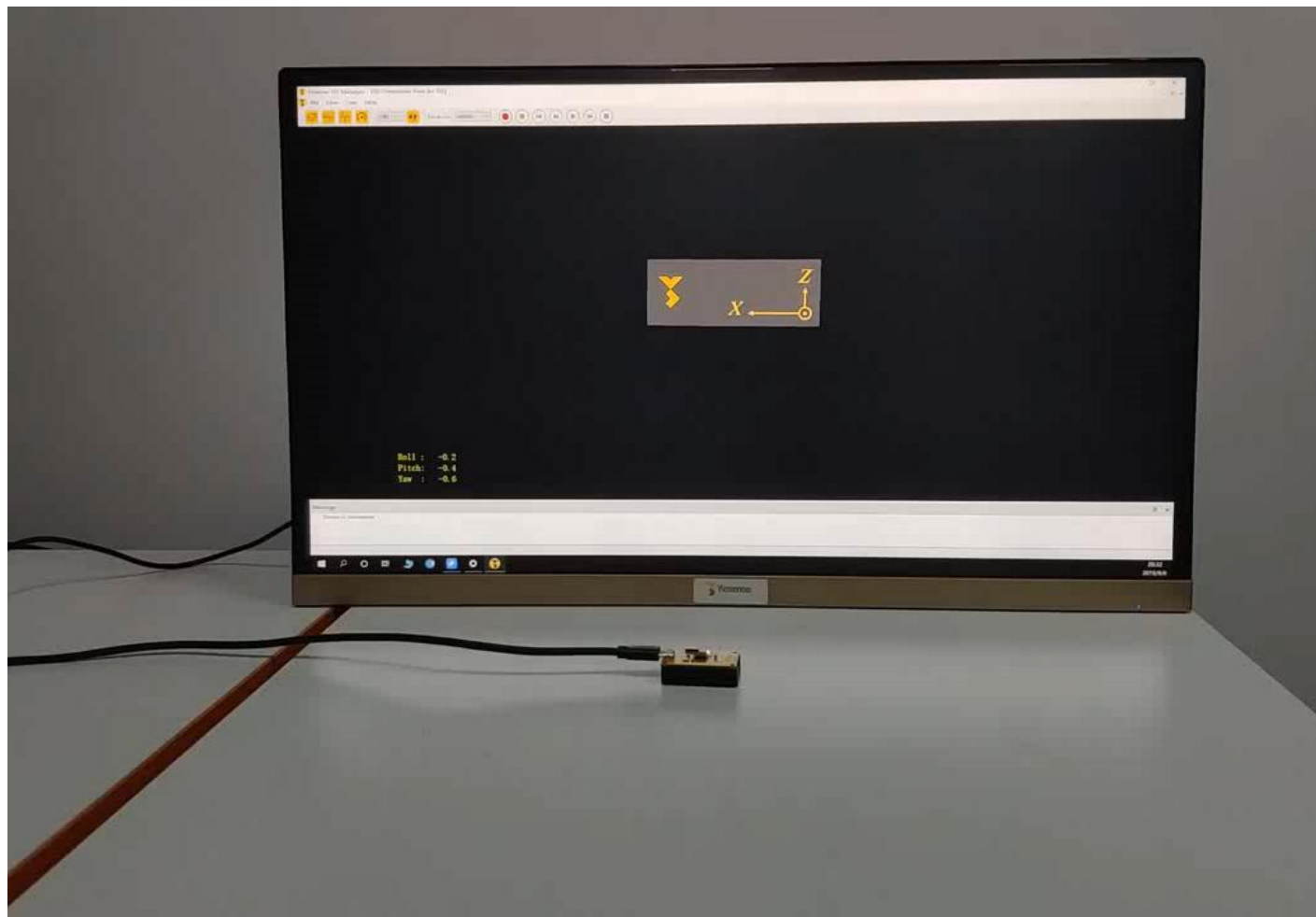


龙门吊监测



便携式激光扫描仪

相关应用 (1)

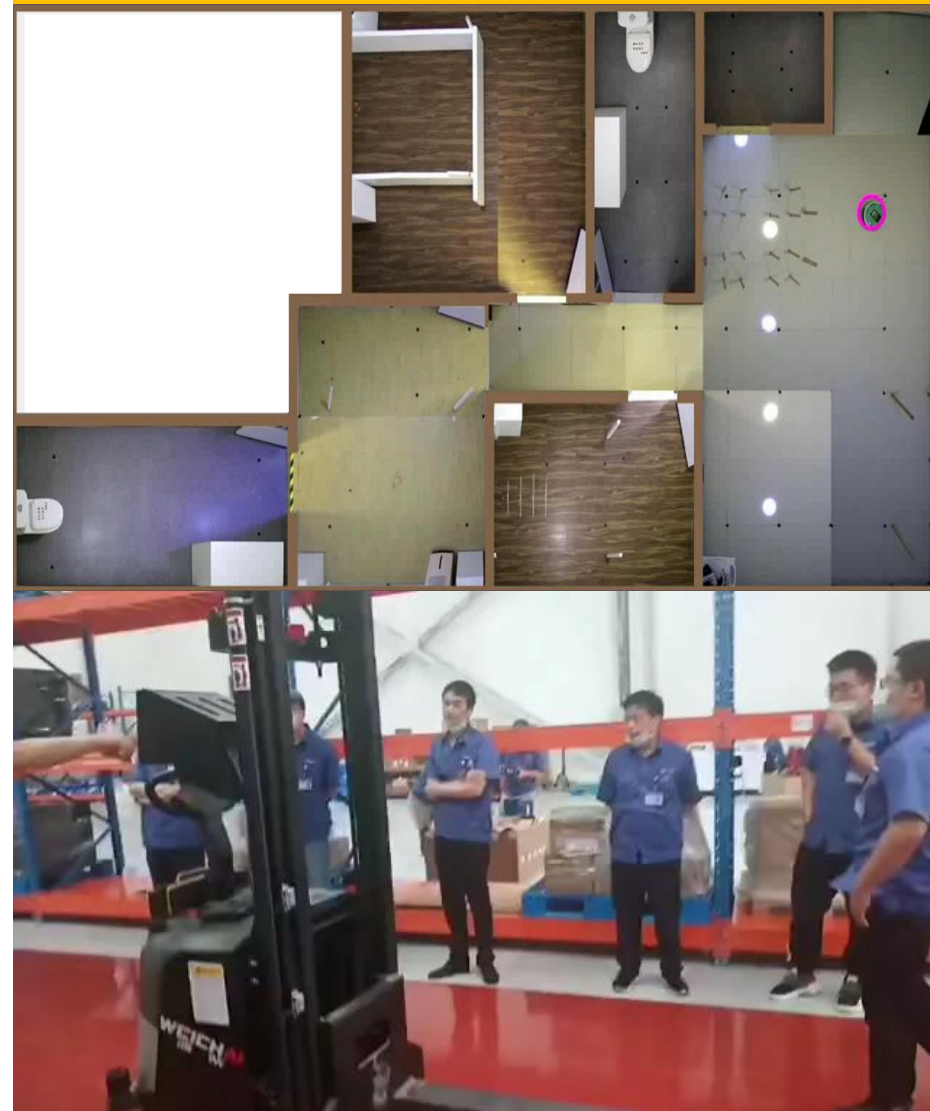


相关应用 (2)

运动传感与控制——长时间、高动态，稳定姿态输出



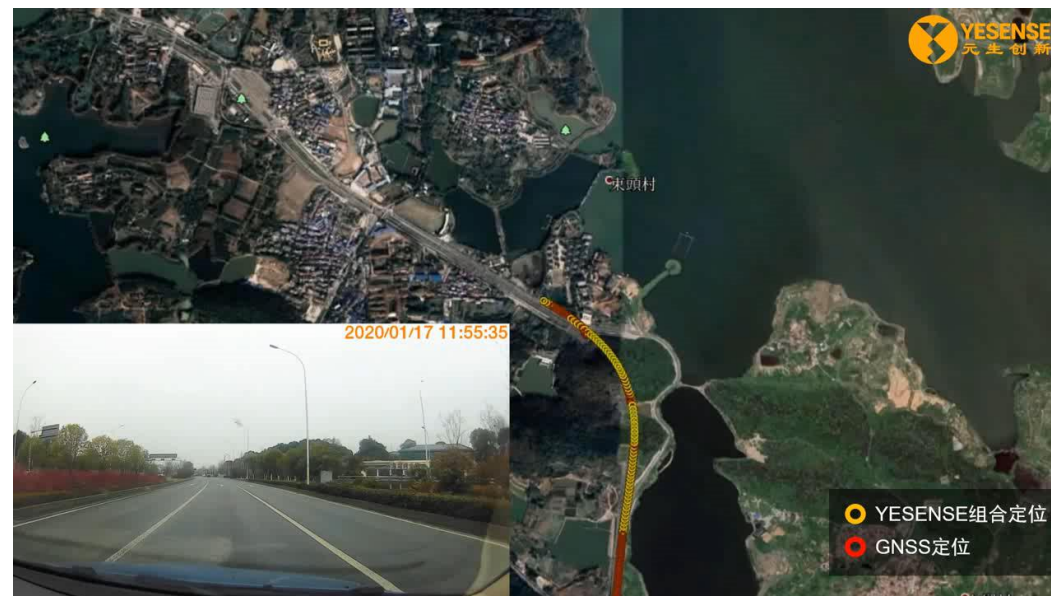
导航定位——长时间运动，低航向漂移



相关应用 (3)

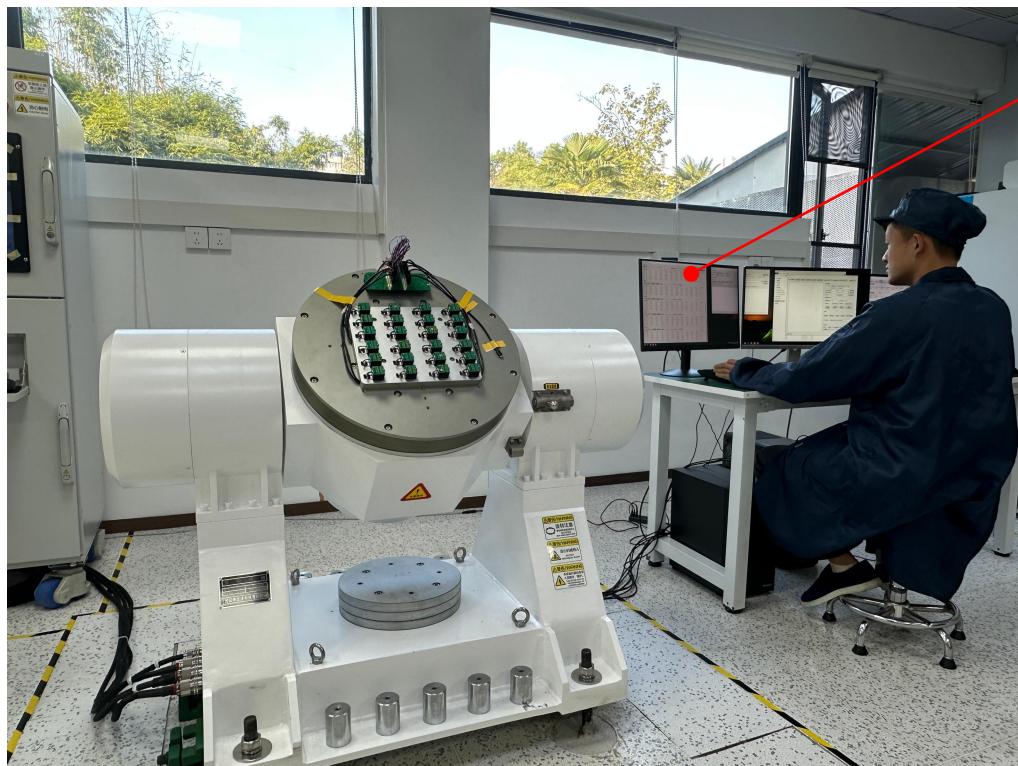


卫星信号受到严重干扰情况下，保持车道级定位精度



低成本惯性器件实现了无卫星信号情况下长时间高精度定位

自动化批量测试与标定



采样点											
加速度 (m/s ²): 0.000 0.000 9.7936 ☐ 采样完成											
角速度 (dps): 000.000 000.000 000.000 ☐ 采样完成											
一键刷新串口列表											
3	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1113
4	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1114
5	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1115
6	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1116
第三组											
串口名: COM4 关闭串口 刷新串口 采样点: 0.0000 -100.0000 0.0000 操作状态: 复核不合格, 复核不合格, 复核不合格, 复核不合格, 复核不合格, 复核不合格,											
序号:	Acc_x	Acc_y	Acc_z	Gyro_x	Gyro_y	Gyro_z	Pitch	Roll	Yaw	Temp	ID Number
1	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1117
2	0.0177	-0.0073	9.8484	0.2289	-0.2747	0.1526	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1118
3	-0.0799	0.0634	9.8674	-0.3510	-0.1373	0.0305	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1119
4	0.0610	0.0268	9.8576	0.1984	-0.0763	0.0763	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1120
5	-0.0189	0.0232	9.7673	0.0610	0.0916	-0.1068	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1121
6	0.0171	-0.0128	9.7972	-0.1678	-0.0305	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1122
第四组											
串口名: COM42 关闭串口 刷新串口 采样点: 0.0000 0.0000 9.7936 操作状态: 复核合格, 复核合格, 复核合格, 复核合格, 复核合格, 复核合格,											
序号:	Acc_x	Acc_y	Acc_z	Gyro_x	Gyro_y	Gyro_z	Pitch	Roll	Yaw	Temp	ID Number
1	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1123
2	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1124
3	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1125
4	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1126
5	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1127
6	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1128
第五组											
串口名: COM6 关闭串口 刷新串口 采样点: 0.0000 0.0000 9.7936 操作状态: 复核合格, 复核合格, 复核合格, 复核合格, 复核合格, 复核合格,											
序号:	Acc_x	Acc_y	Acc_z	Gyro_x	Gyro_y	Gyro_z	Pitch	Roll	Yaw	Temp	ID Number
1	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1129
2	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1130
3	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1131
4	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1132
5	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1133
6	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000	1134

转台批量校准系统

- ✓ 传感器由于制造工艺导致个体间性能存在差异, 因此每颗传感器的误差都必须单独测试及标定, 以保证产品批量供应的性能要求
- ✓ 自主研发集批量数据采集、参数计算写入、检验于一体的自动化测试与标定系统, 提升测试标定效率, 降低测试标定成本及人员操作复杂度, 提高产品性能一致性

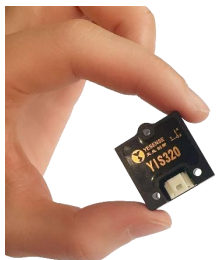
自动化批量测试与标定



温度批量校准系统

- ✓ 传感器由于制造工艺导致个体间性能存在差异，因此每颗传感器的误差都必须单独测试及标定，以保证产品批量供应的性能要求
- ✓ 自主研发集批量数据采集、参数计算写入、检验于一体的自动化测试与标定系统，提升测试标定效率，降低测试标定成本及人员操作复杂度，提高产品性能一致性

典型应用



YIS320



足式机器人



便携式激光扫描仪



光伏清扫机器人



割草、扫雪机器人



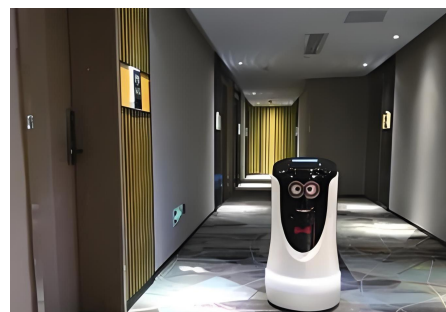
YIS130



泳池清扫机器人



仓储AGV



酒店服务机器人



无人清扫车

T H A N K S

