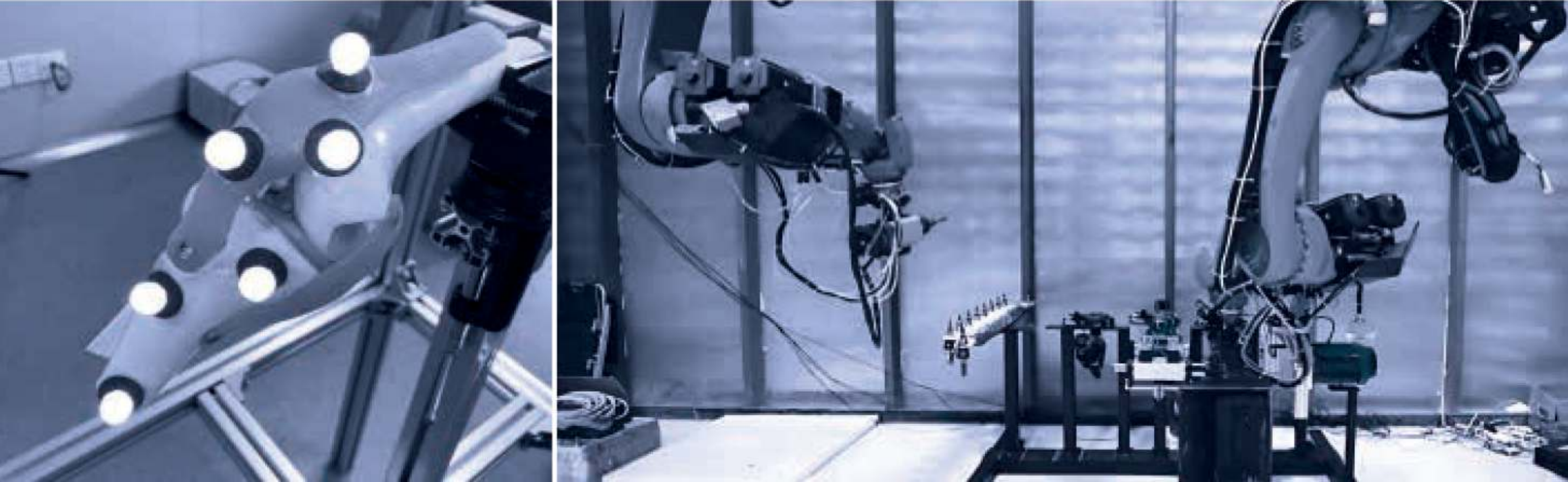
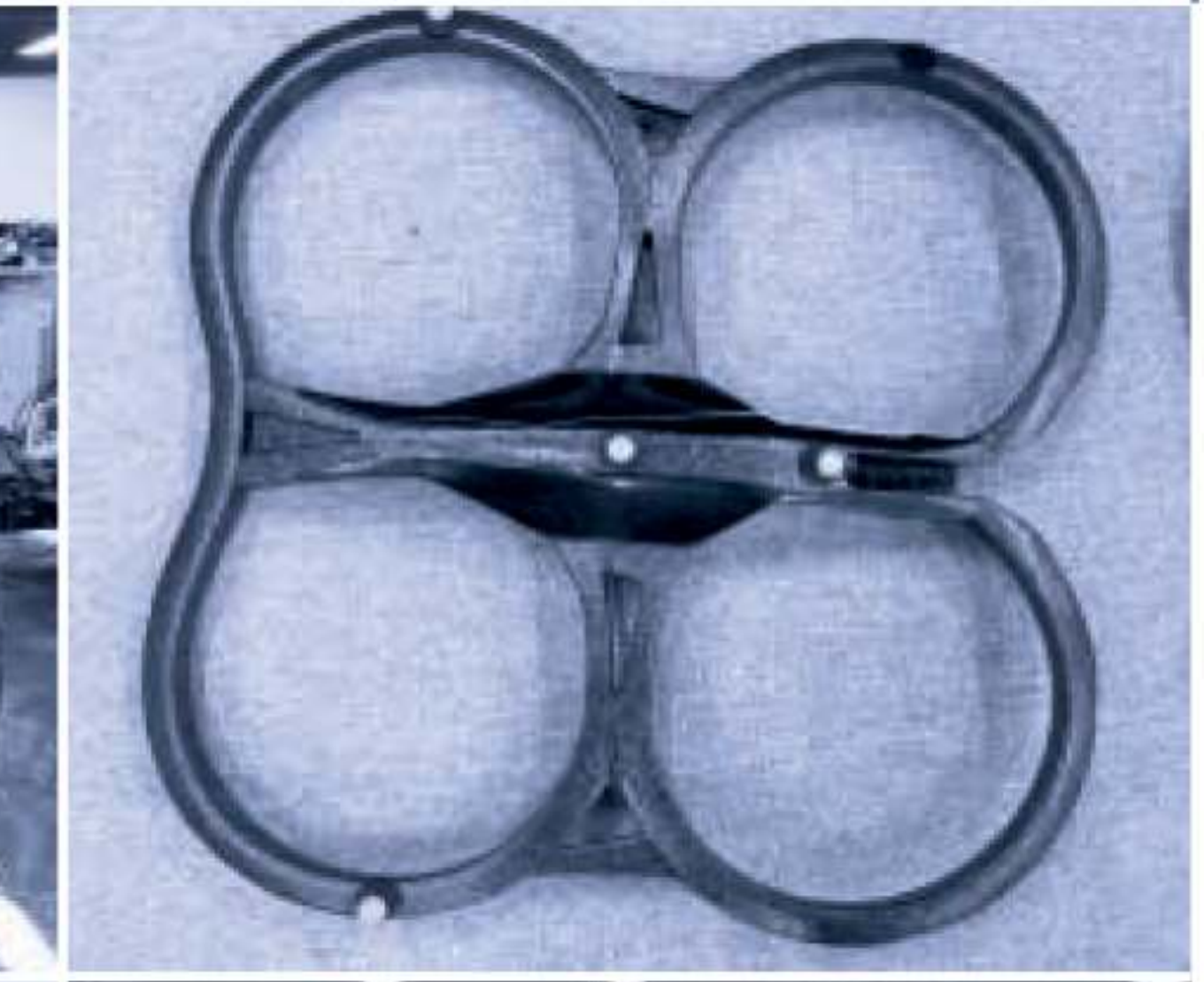
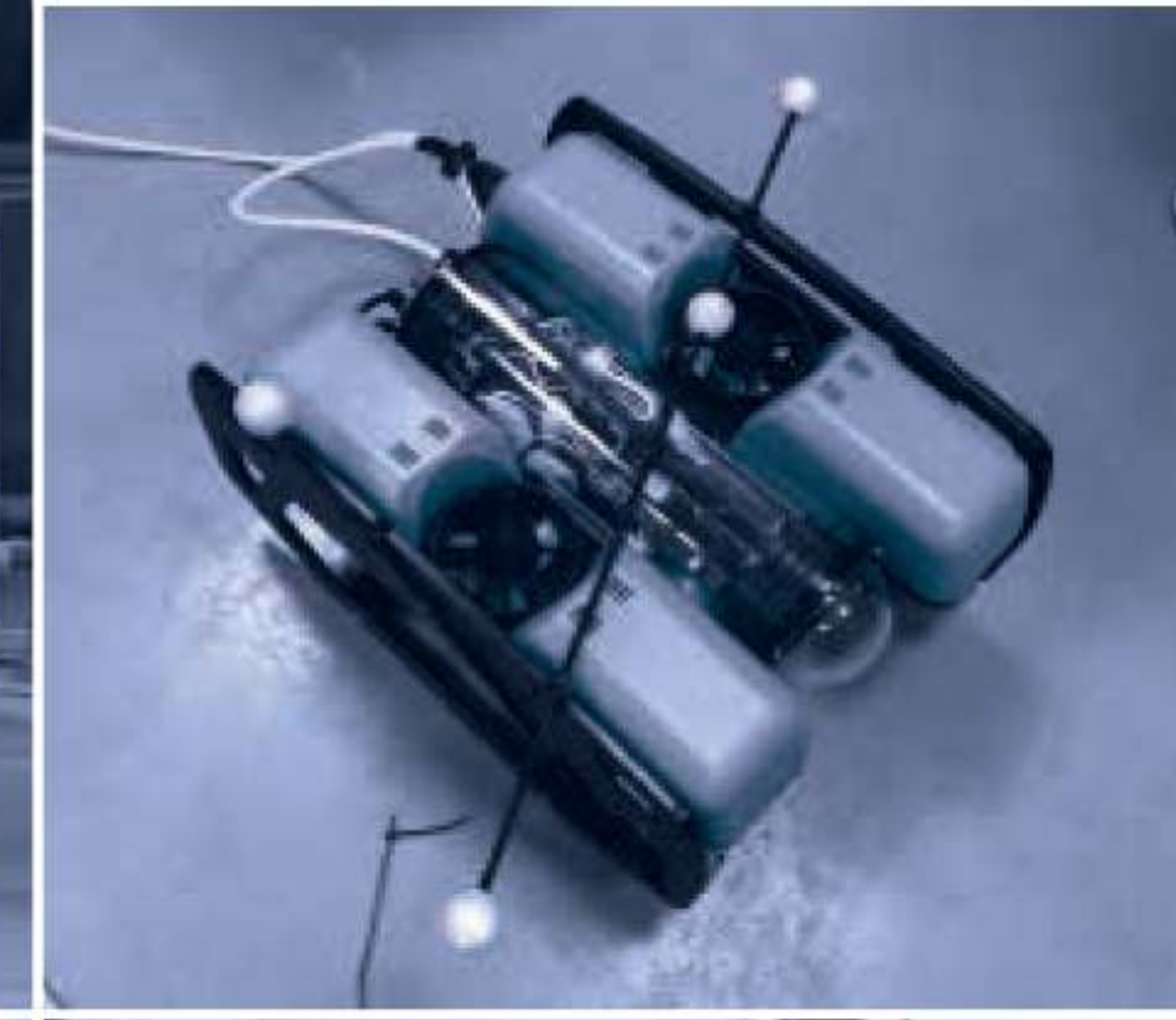
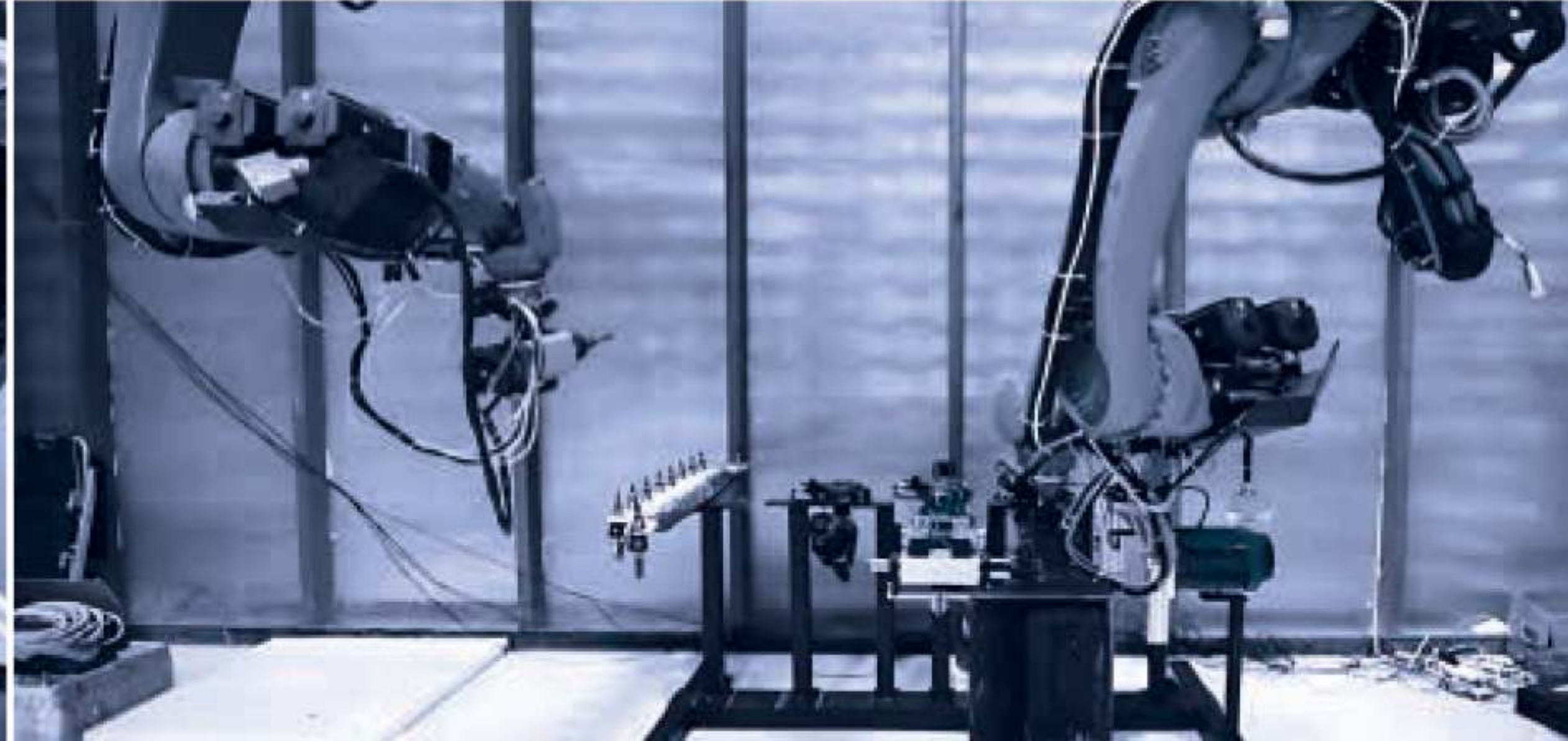
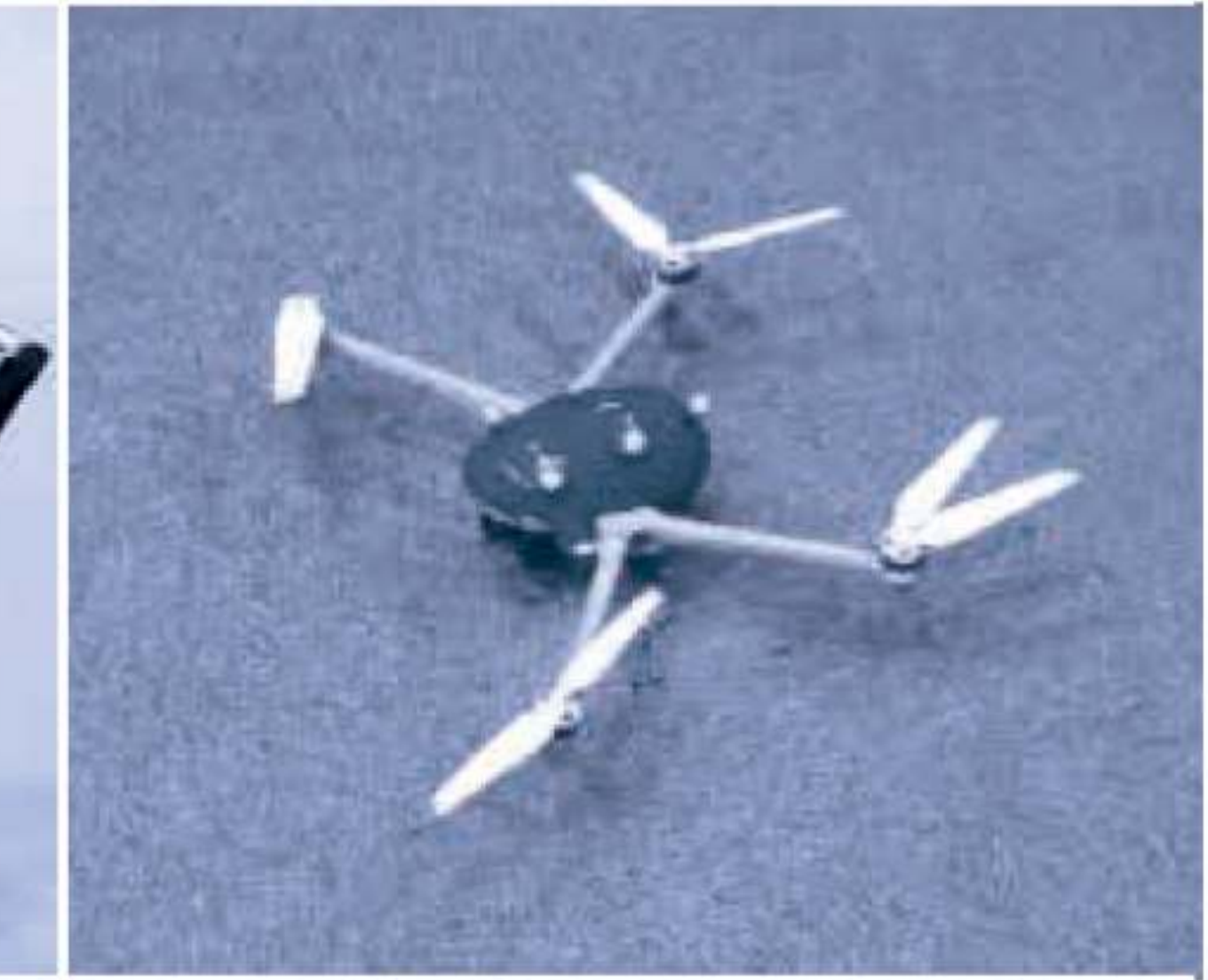
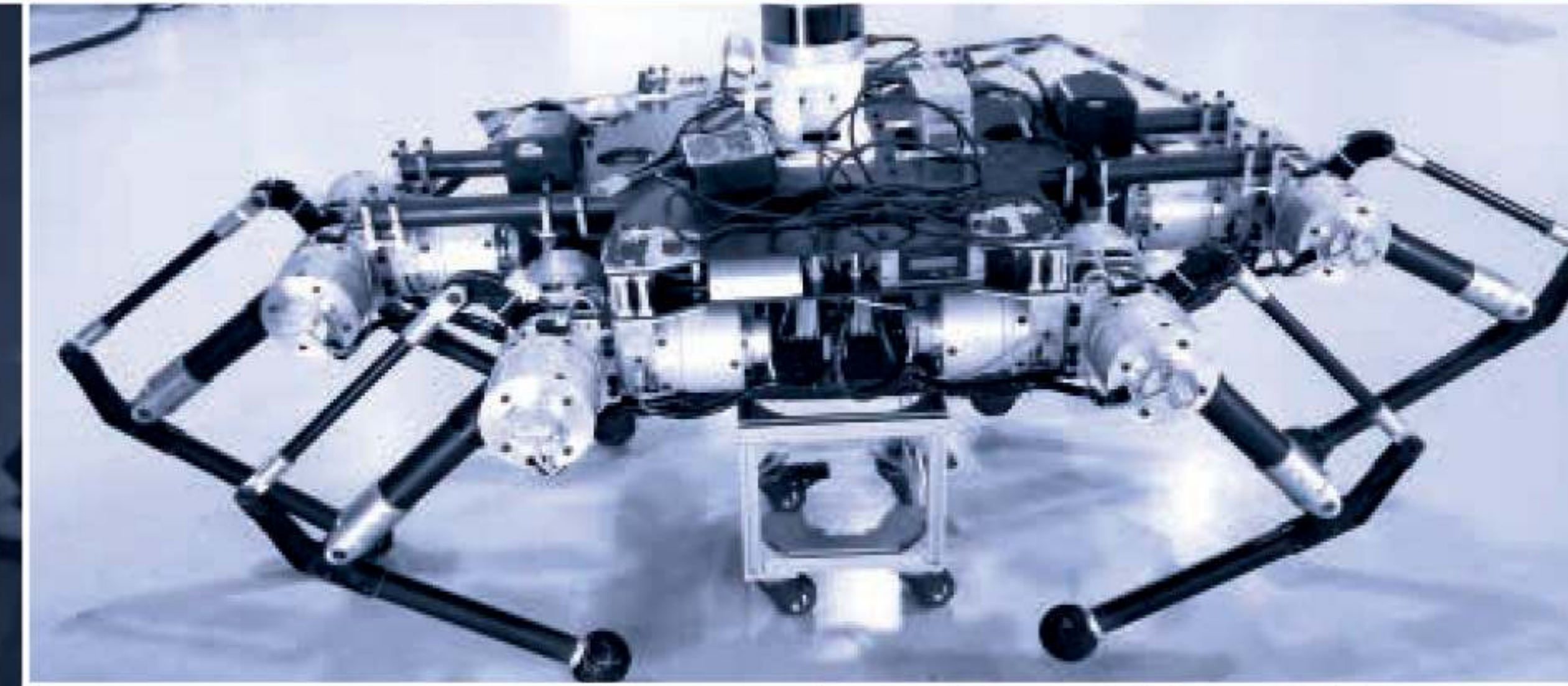
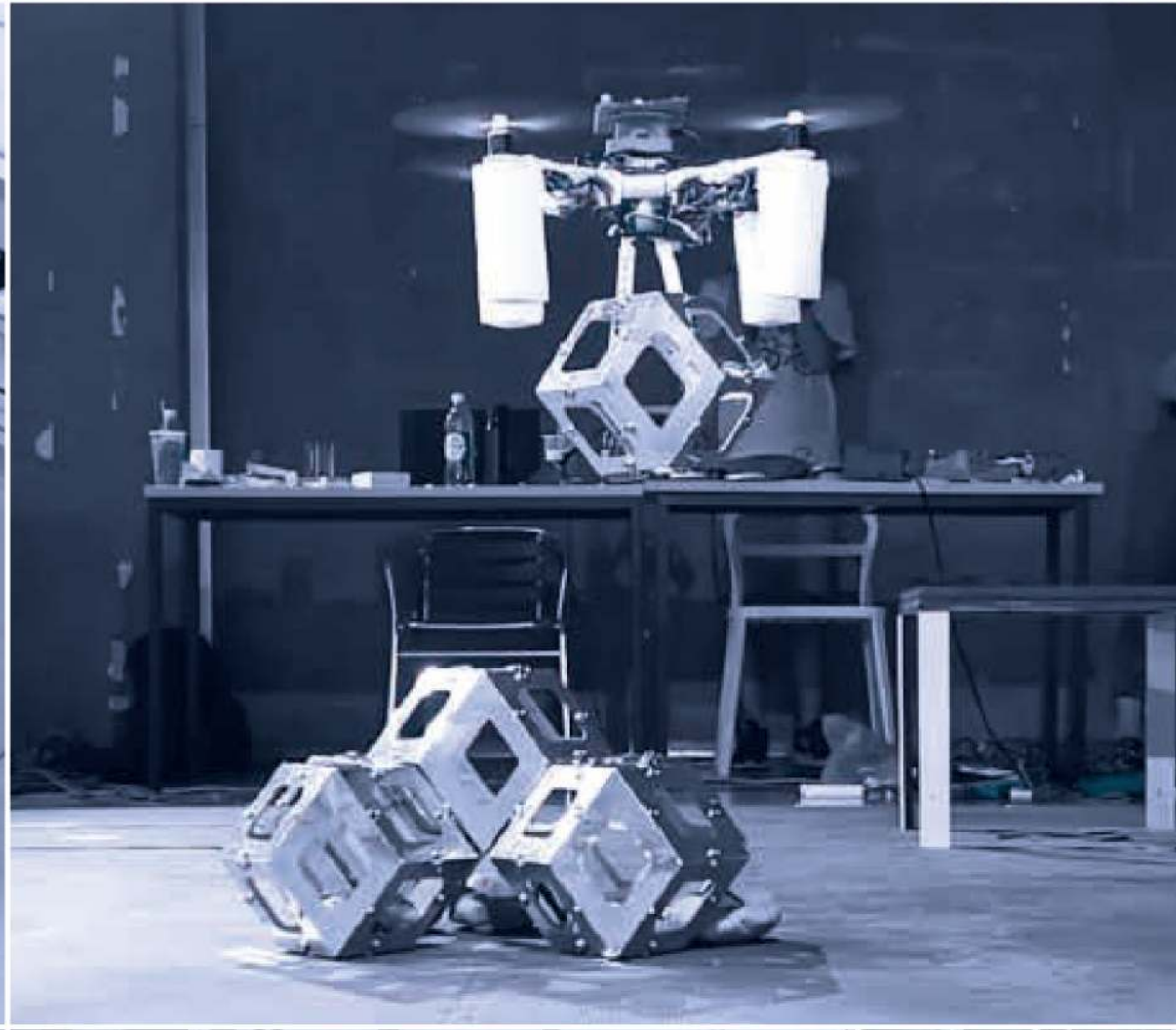




**NOKOV** 度量  
动作捕捉系统

机器人领域应用

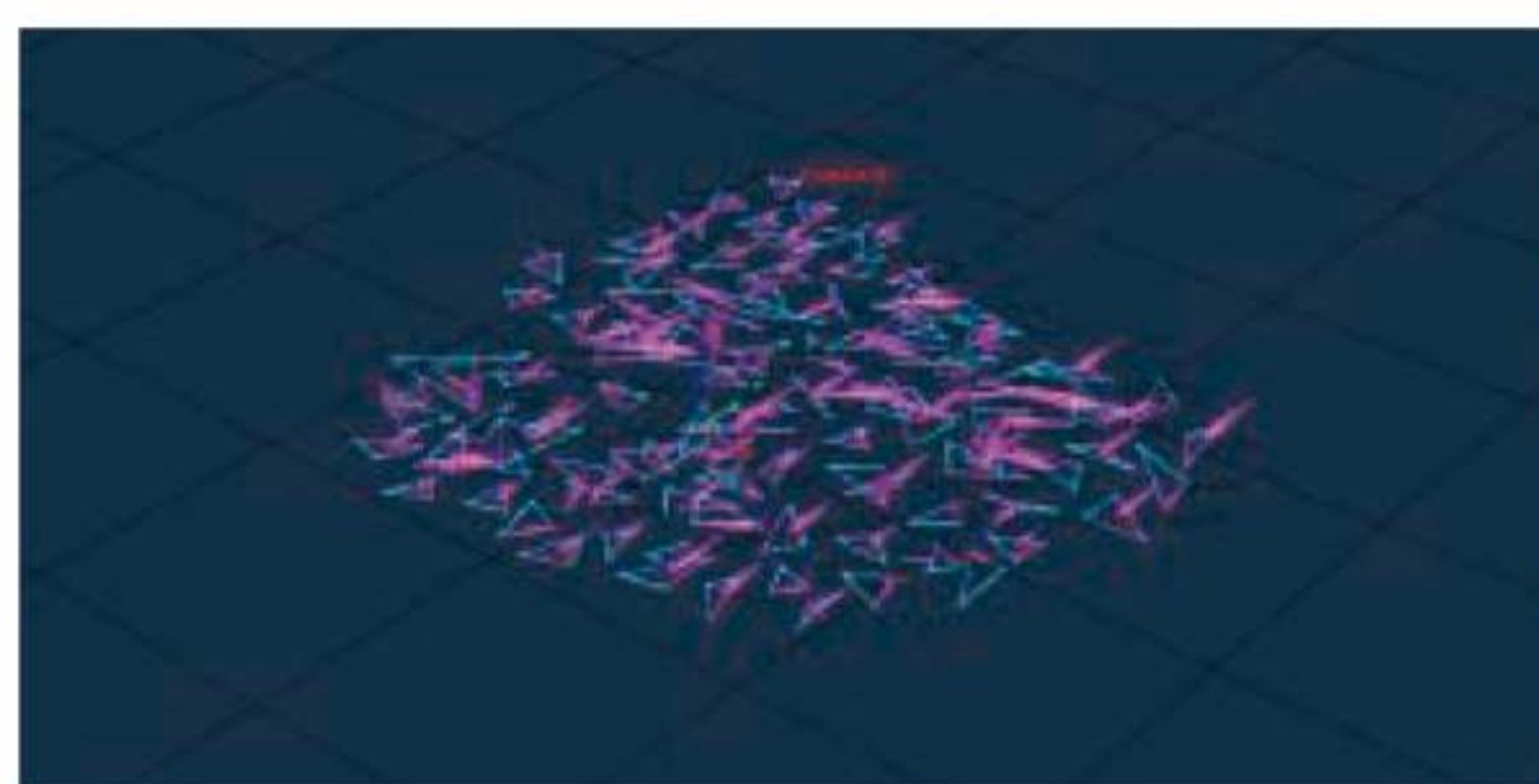


# NOKOV度量 光学动作捕捉系统



1

亚毫米级、低延时6DoF位姿数据



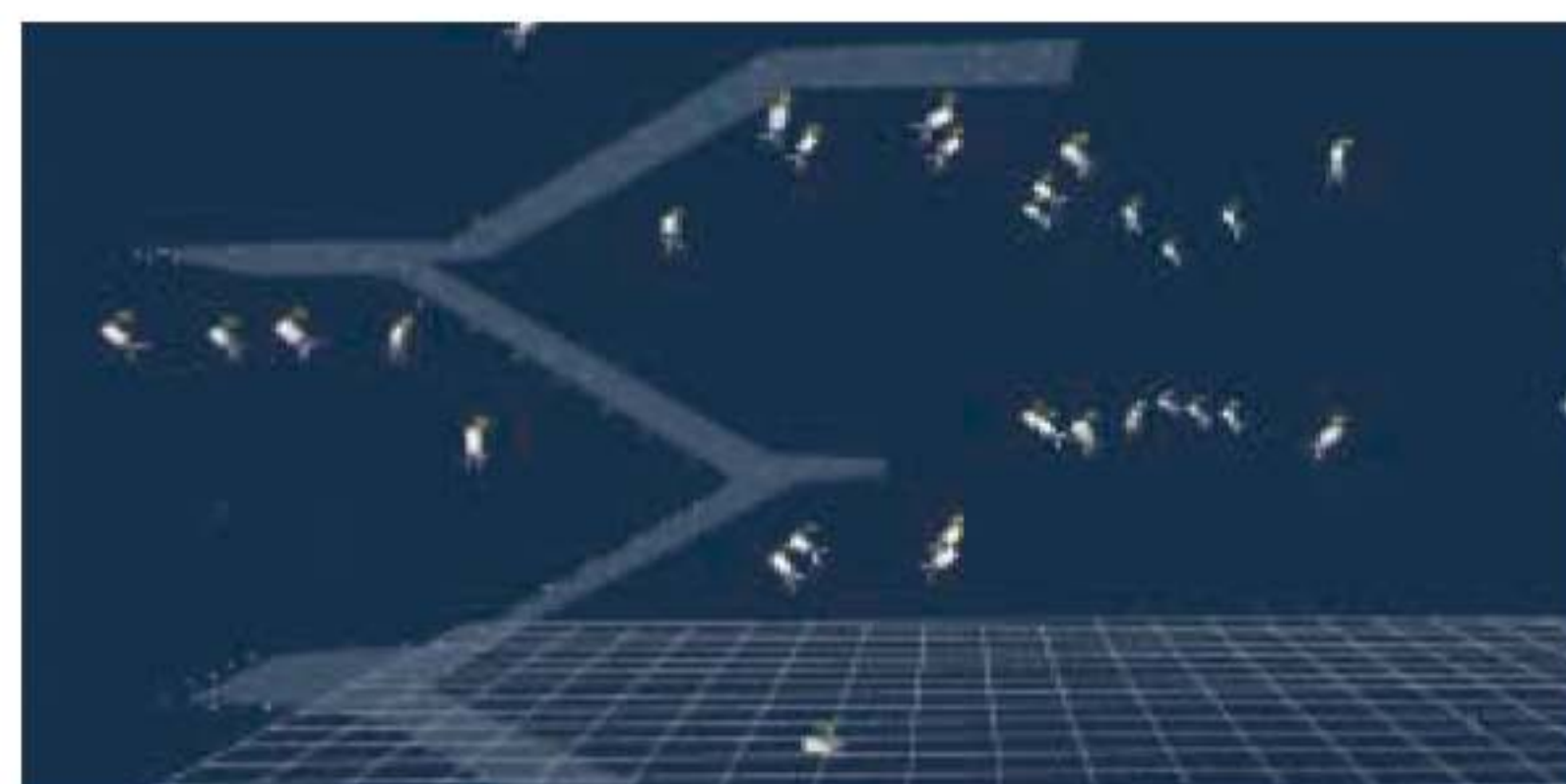
2

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

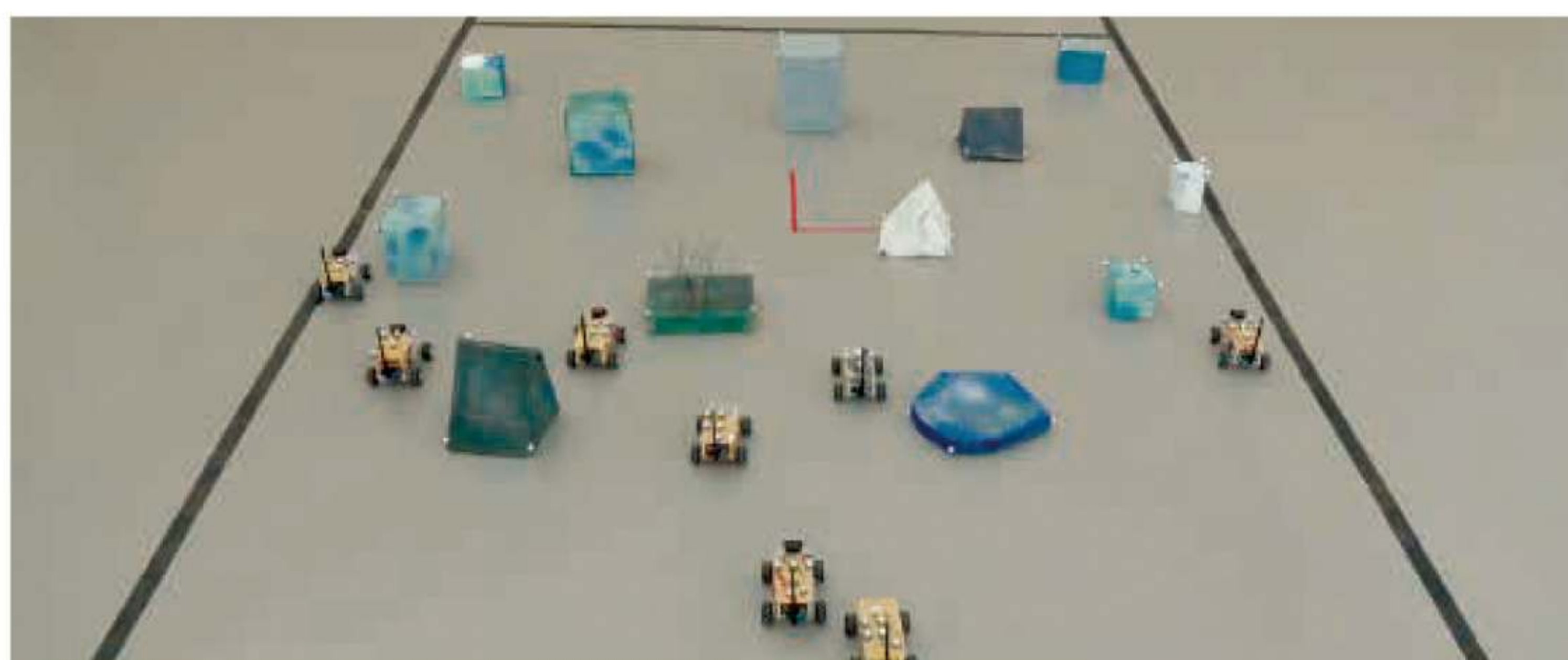
机器人集群编队与协同控制



浙江大学FAST Lab 高飞  
被动轮式TABV轨迹规划和控制



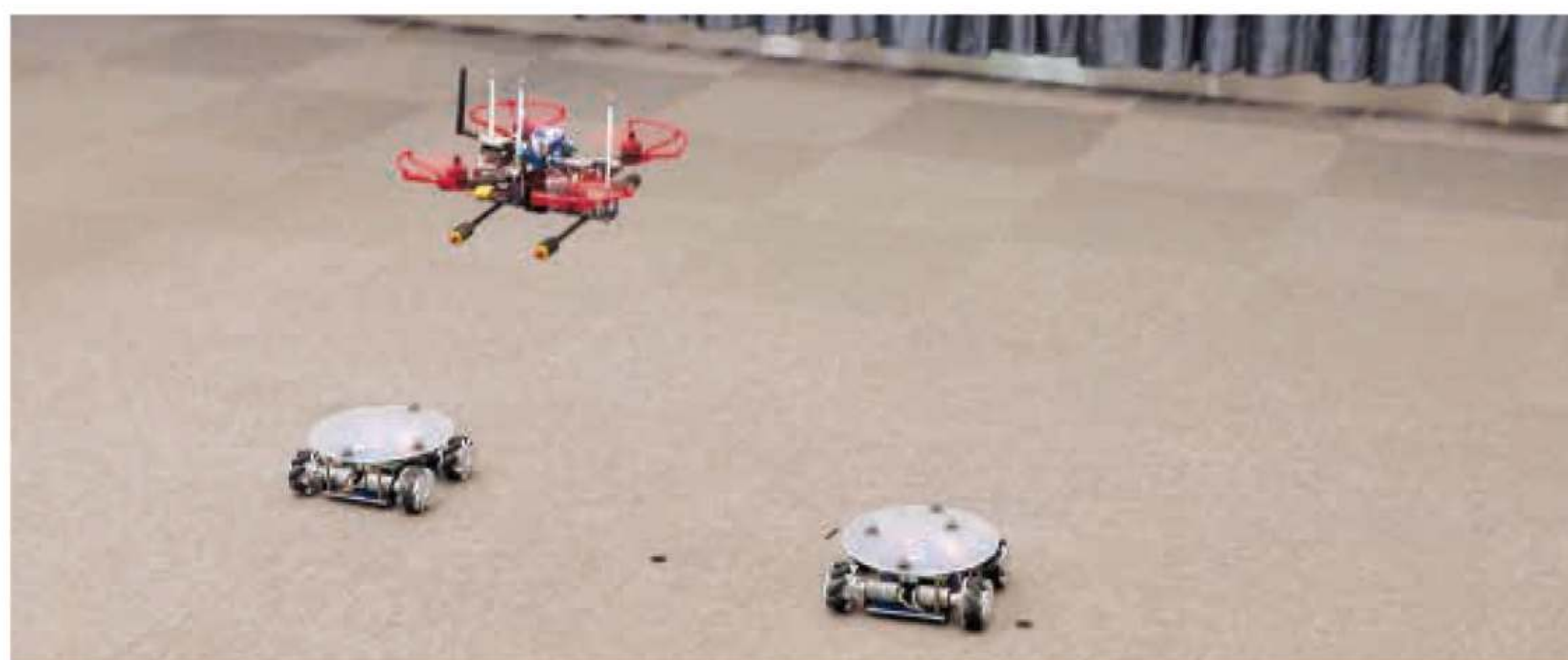
北京航空航天大学 董希旺  
分布式异构集群编队与跟踪控制



中科院自动化所 蒲志强  
无人车集群自主穿越障碍



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



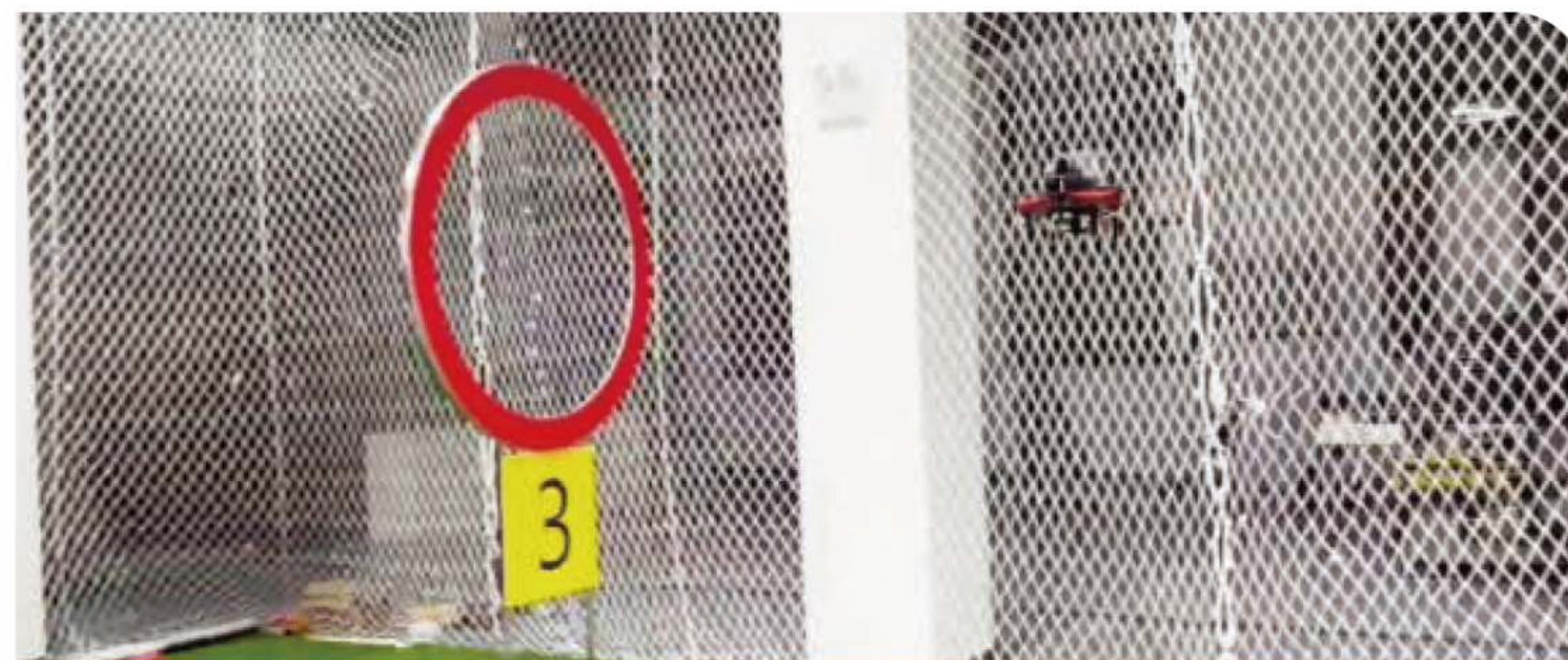
西北工业大学 彭星光  
Swarm机器人集群控制



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



深圳科创学院 李泽湘  
无人机定位与控制



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

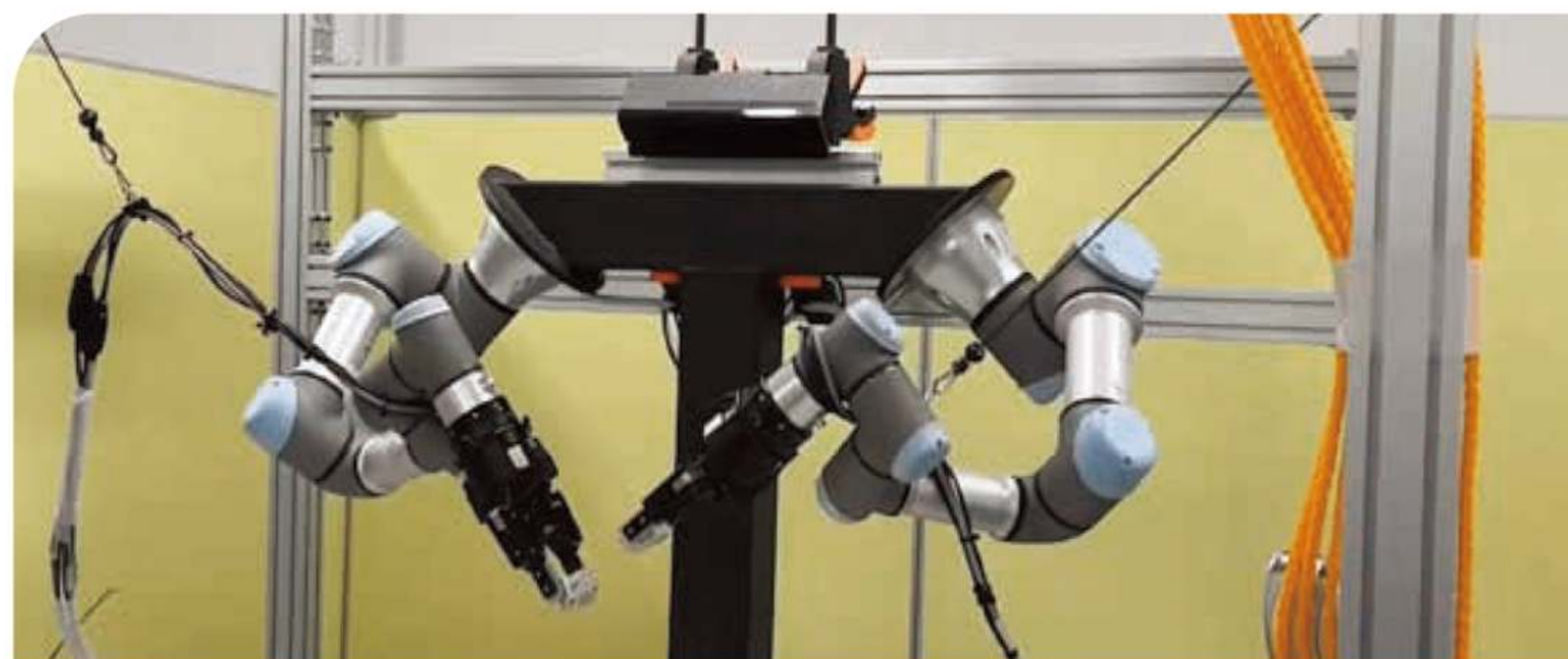


中国汽车技术研究中心  
智慧交通

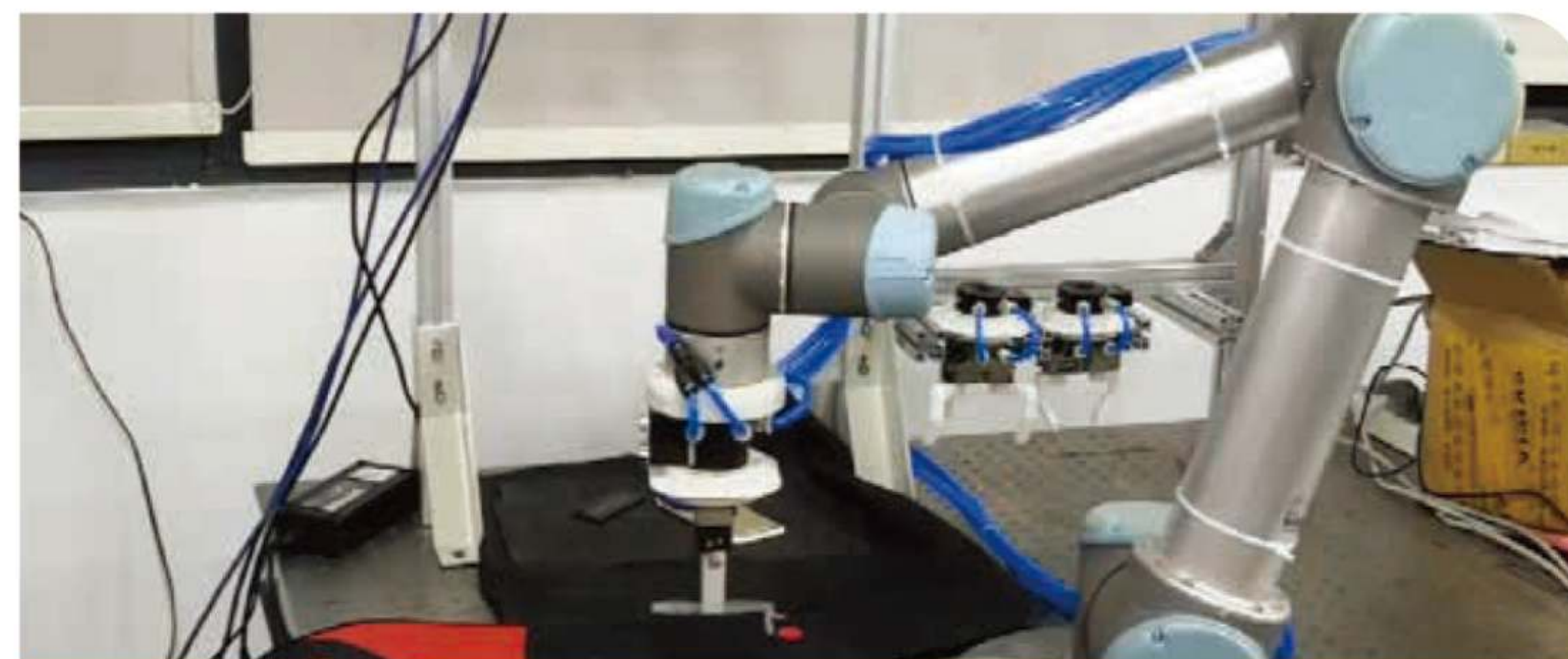


湖南大学 李柏  
多无人车协同轨迹规划

## 机械臂



大阪大学 万伟伟  
协作机械臂示教学习



哈尔滨工业大学(深圳) 楼云江  
装配机器人组装学习

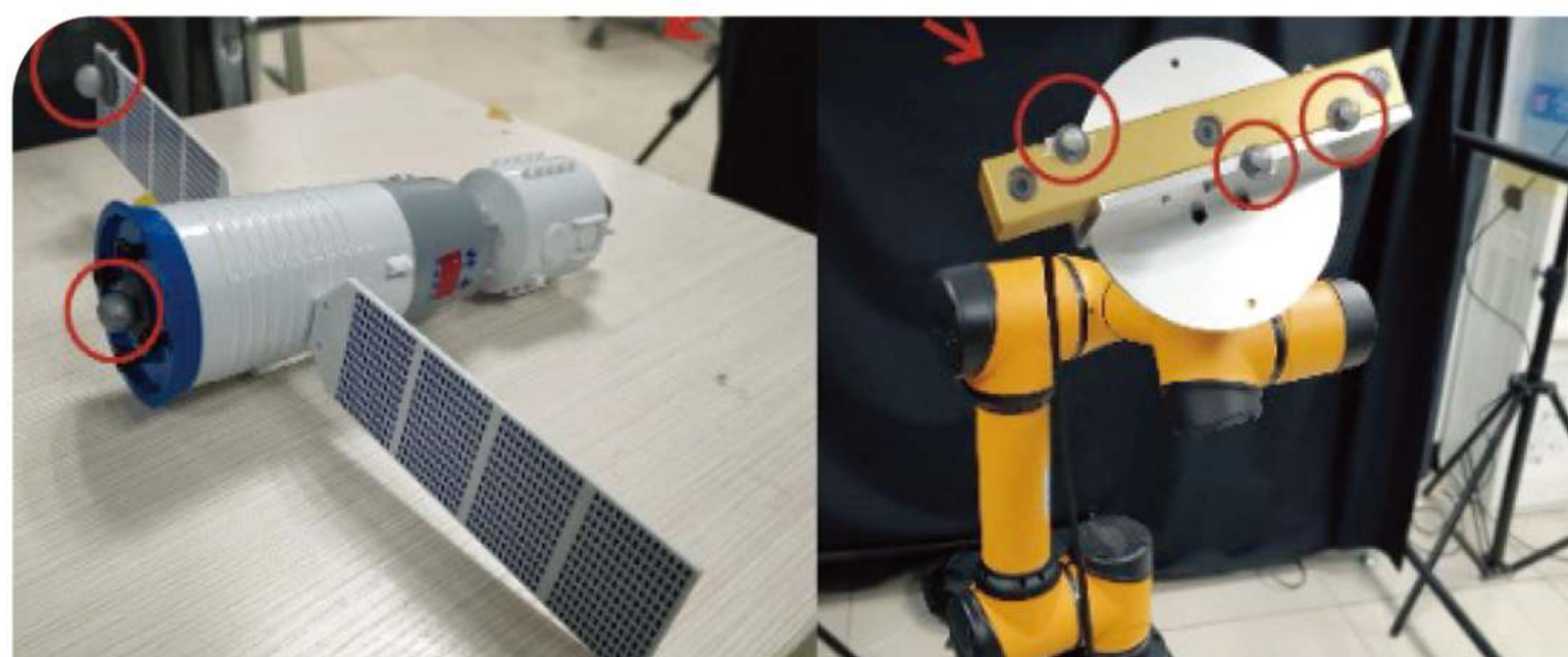


香港理工大学 郑湃  
人-机器人协作制造



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



西安电子科技大学 段清娟  
井下掘进机位姿检测

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



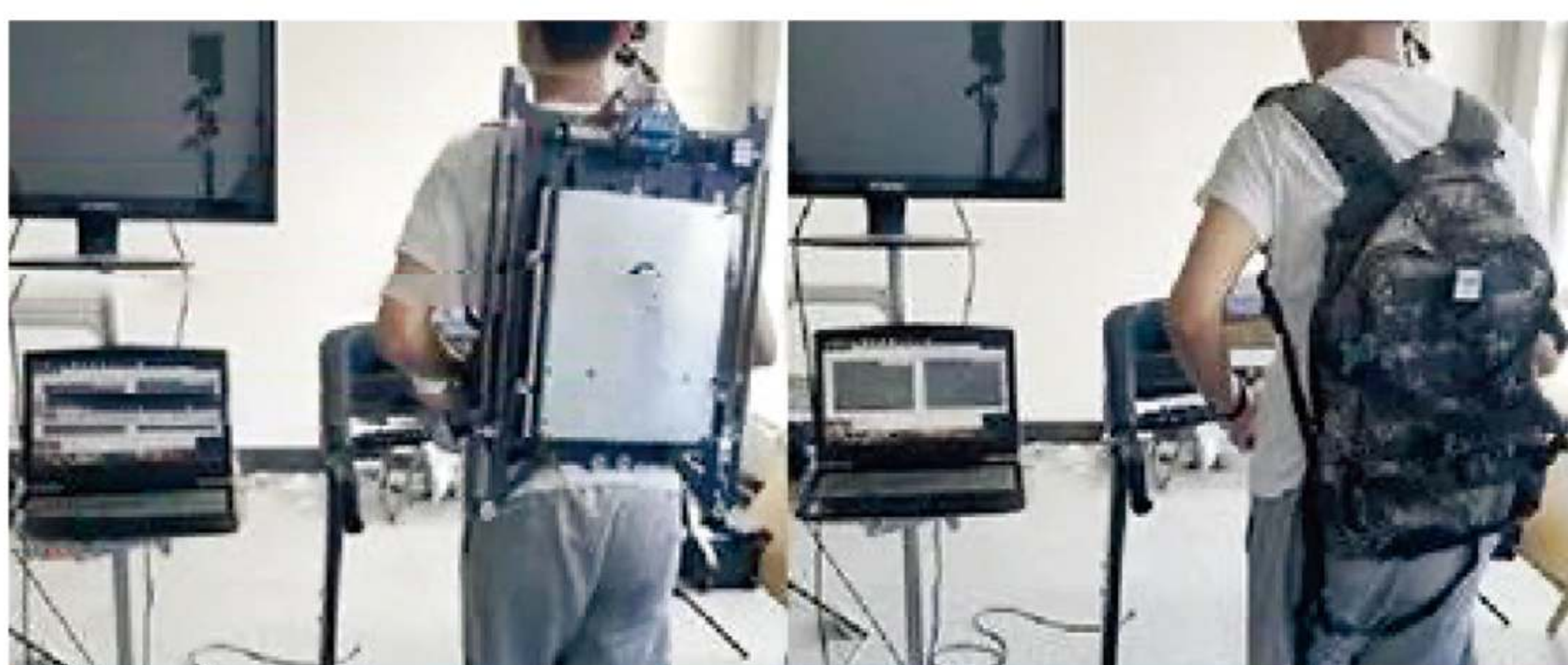
南方科技大学 付成龙  
具有环境适应能力的助髌外骨骼系统



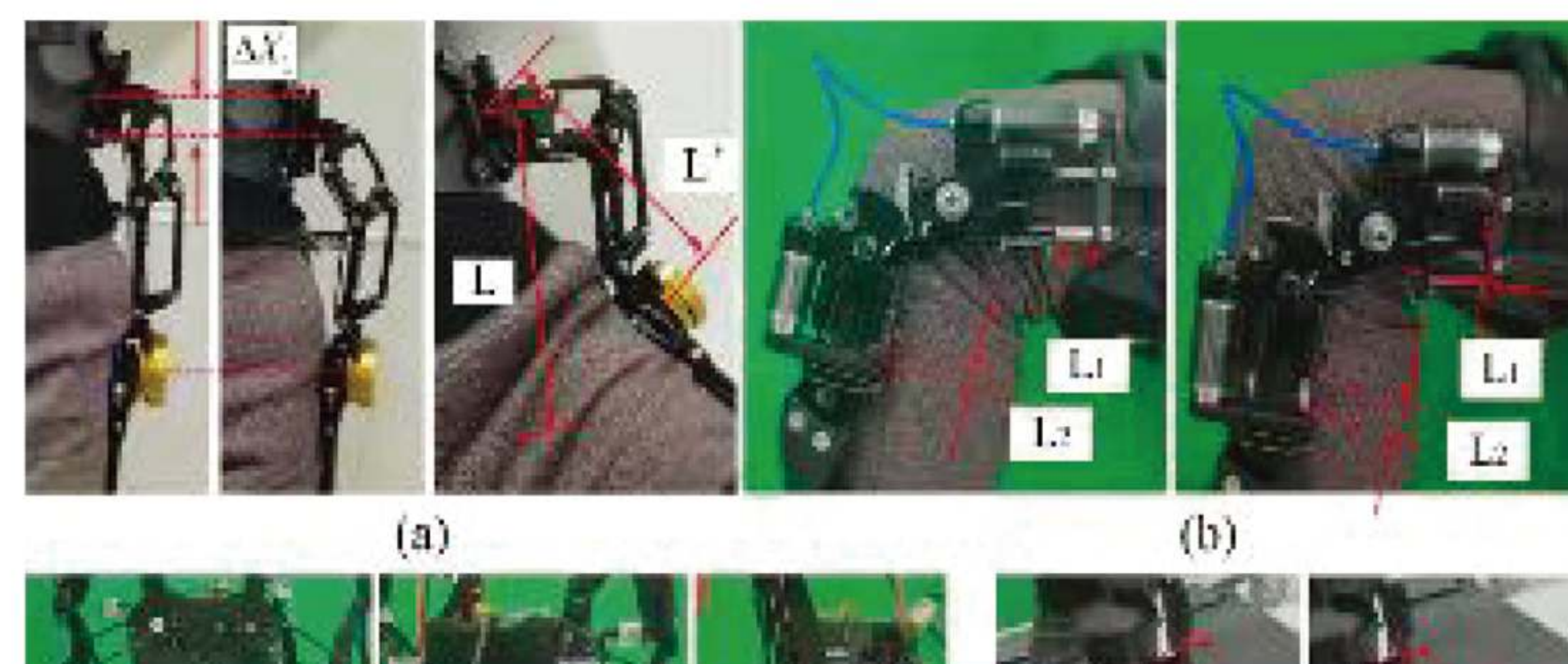
牛津大学 赫亮  
医疗机器人



韩国光州科学技术院  
康复机器人



哈尔滨工业大学 赵杰  
悬浮背包外骨骼装置



哈尔滨工业大学 朱延河  
机械外骨骼

## 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



深圳大学 巩伟杰  
机器海豚

## 船舶、海洋、水下应用

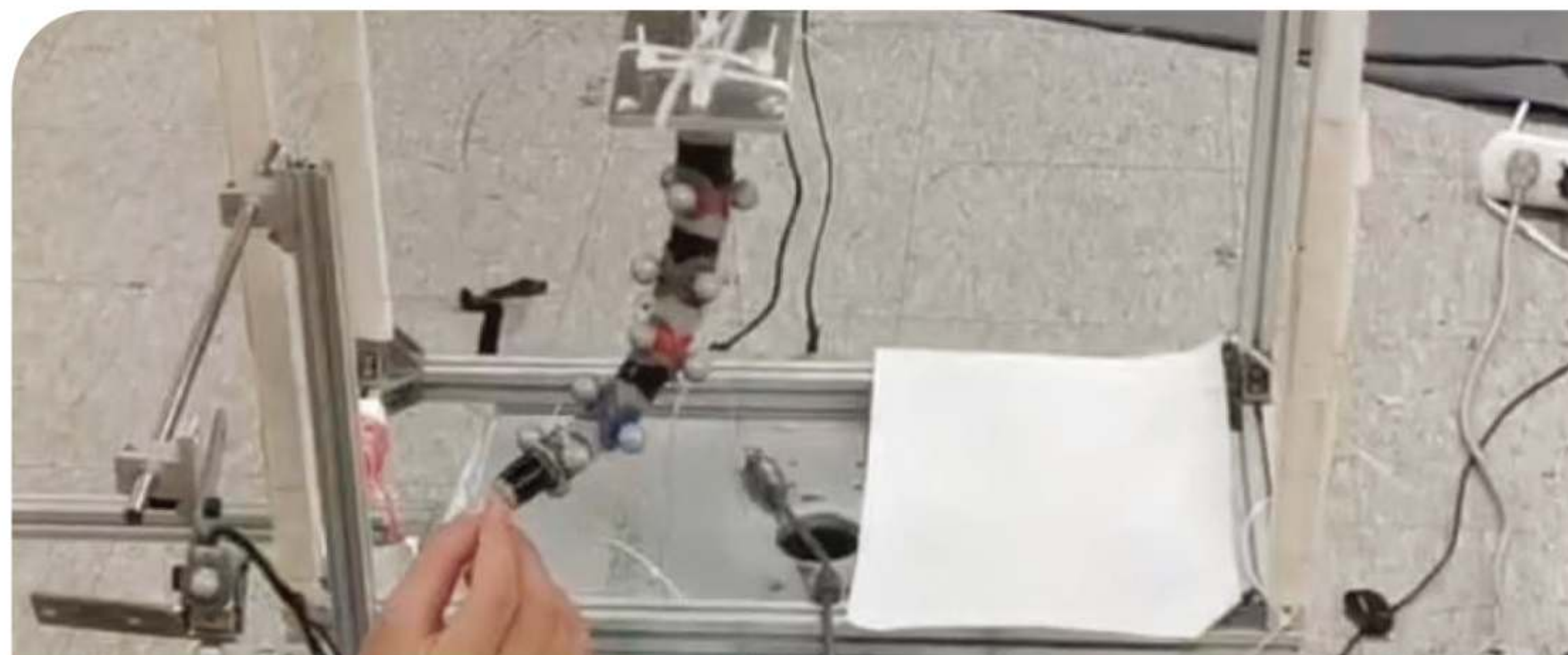


哈尔滨工业大学(深圳)  
水下机器人定位

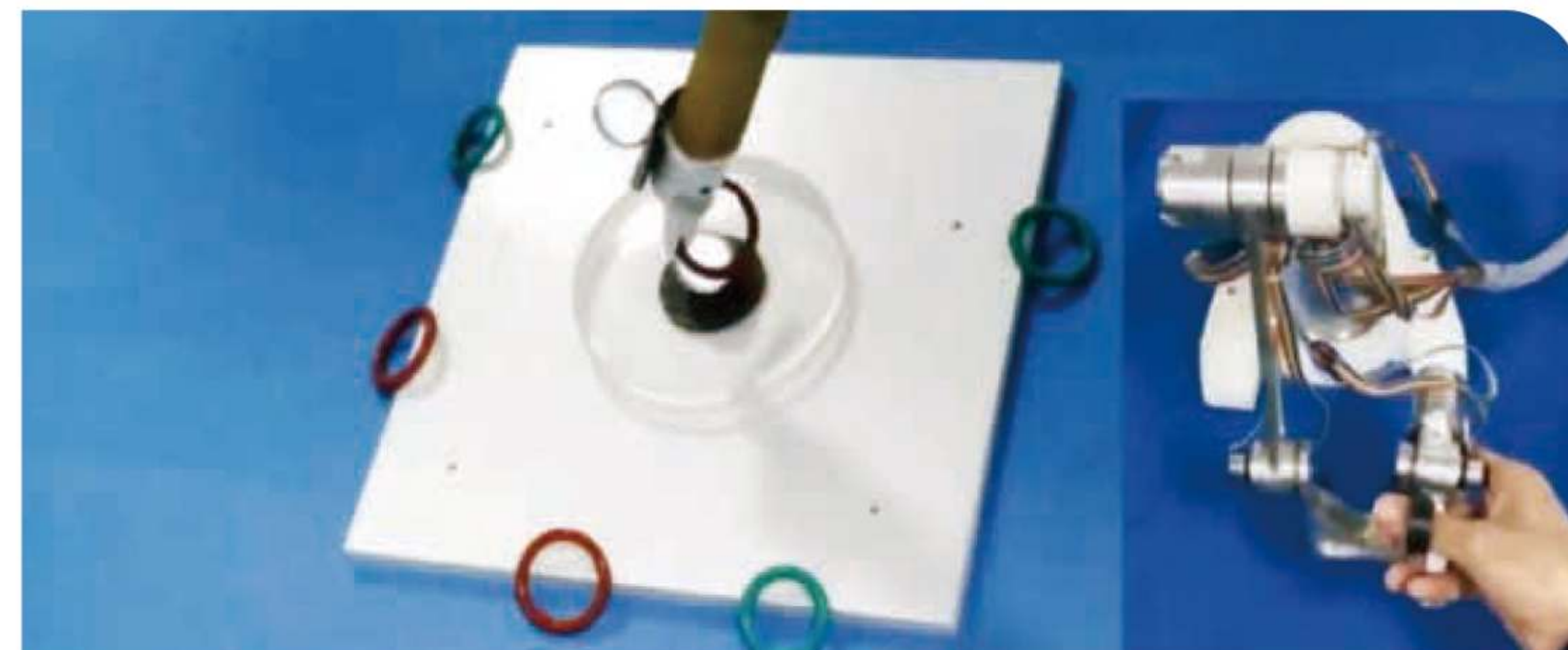


交通运输部天津水运工程科学研究院  
隧道运动变形的测量

柔性体机器人



上海交通大学 王贺升  
柔性机械臂



吉林大学 冯美  
手术机器人



中国矿业大学 唐超权  
蛇形机器人



长春理工大学 郭万朋  
蛇运动捕捉及蛇形机器人开发

巡检机器人



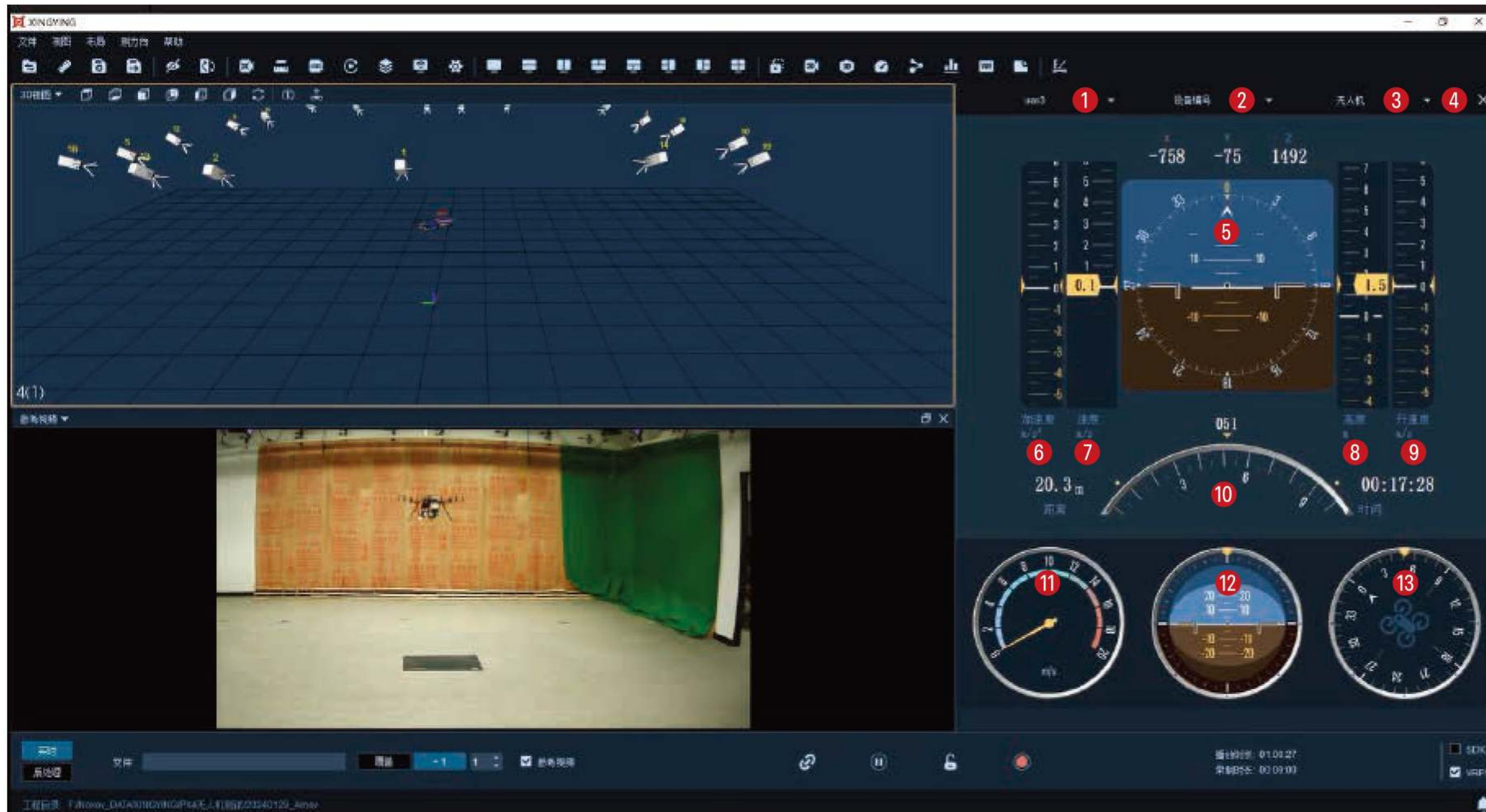
武汉科技大学 陈洋  
巡检机器人空地协同



电力科学研究院  
电力线巡检



## 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**

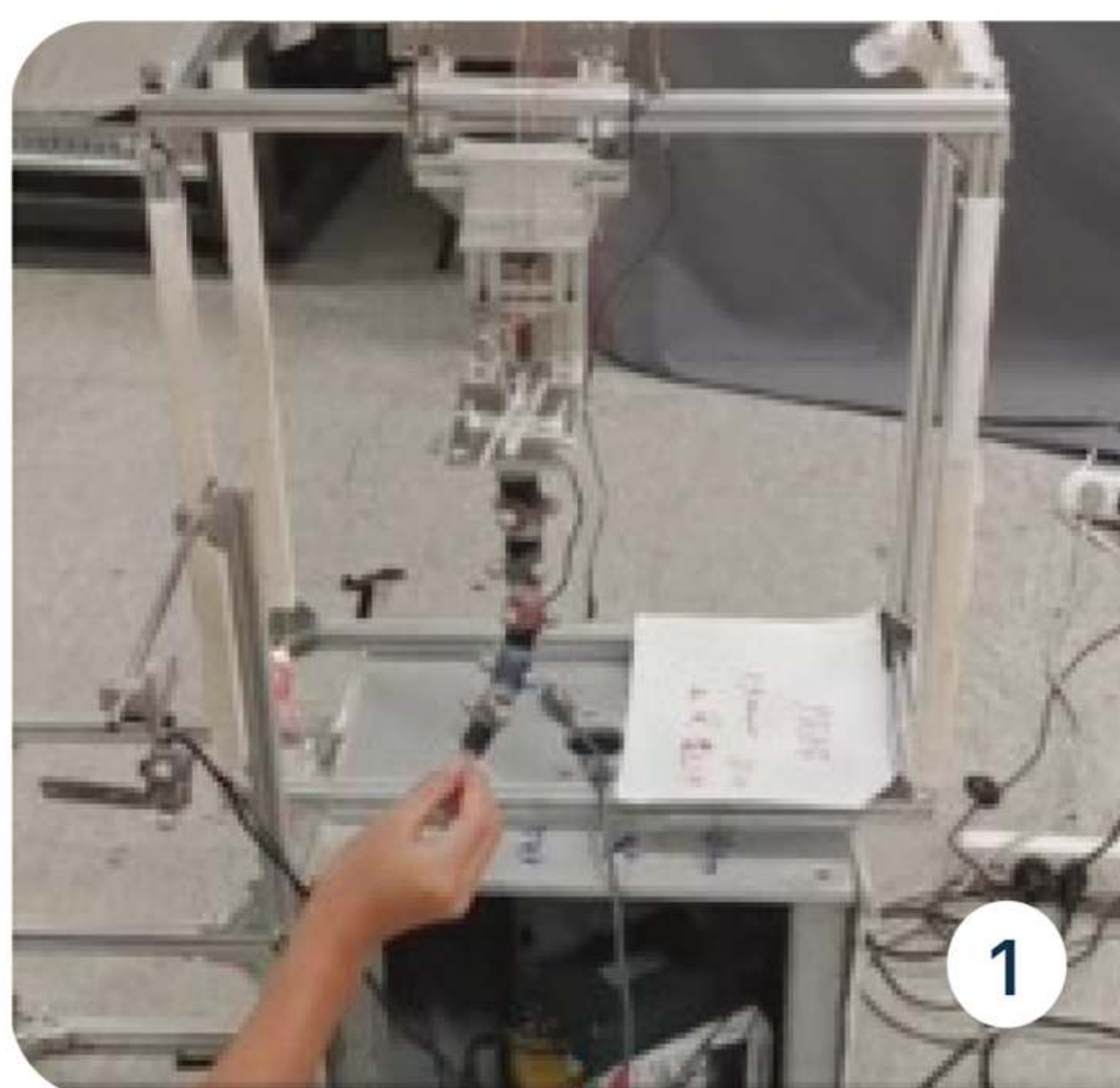
**VRPN**



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



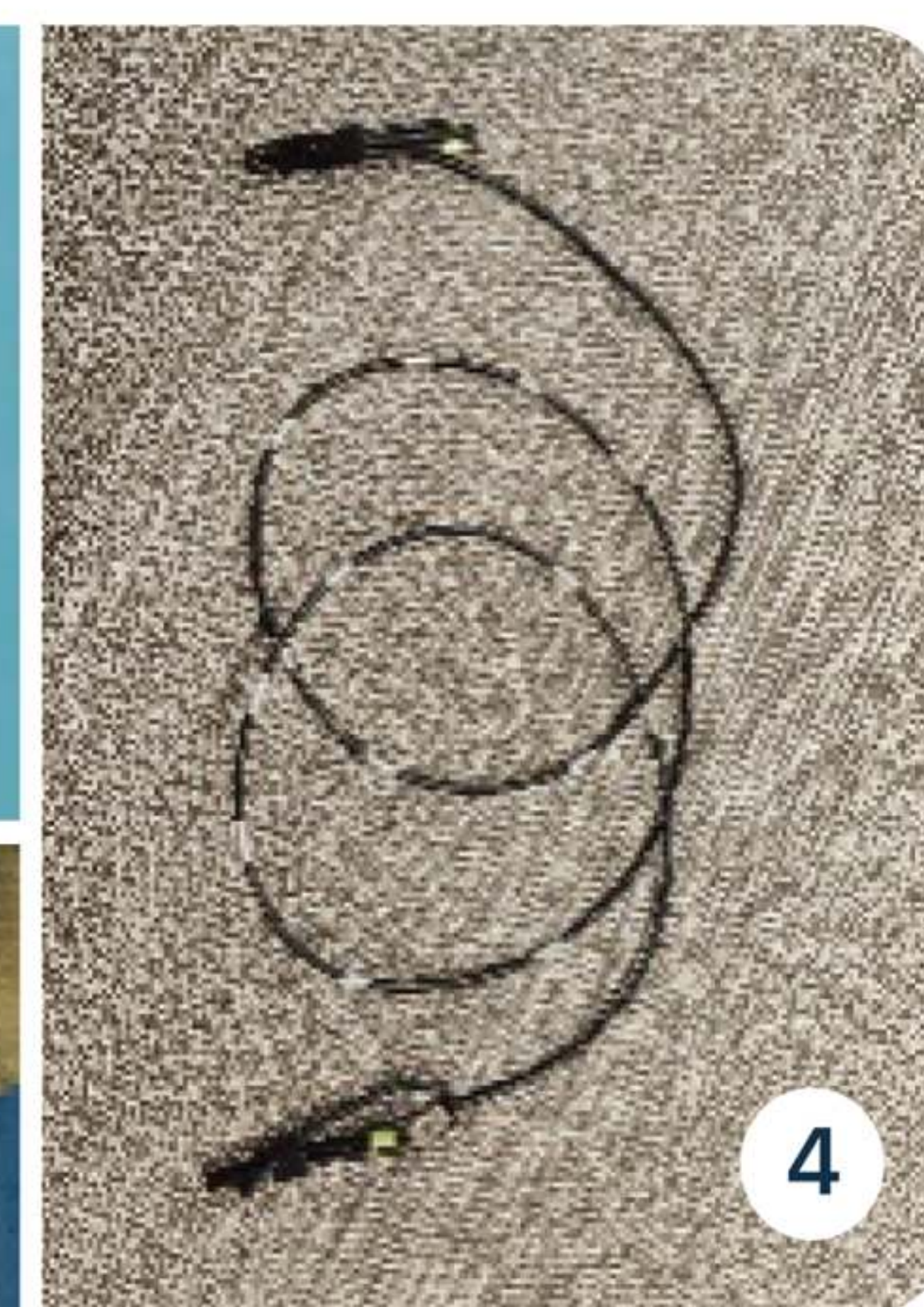
1 多段体柔性机械臂



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

ROS



Linux



Windows



Mac



Android



麒麟

PX4

PX4

## 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

### 测力平台



### 测力跑台



### 表面肌电仪



### 足底压力测量仪



### 脑电设备



## 动作捕捉分析系统

### 下游软件

Visual3D Professional™



ANYBODY  
TECHNOLOGY

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<br>MP | 分辨率       | 频率<br>FPS | 延迟<br>ms | 3D精度<br>mm | 最大探测距离<br>m | 视场角<br>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 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<br>MP | 分辨率       | 频率<br>FPS | 延迟<br>ms | 3D精度<br>mm | 最大探测距离<br>m | 视场角                                 | 最大深度<br>m |
|--------------|--------|----------|-----------|-----------|----------|------------|-------------|-------------------------------------|-----------|
| MARS 1.3H UW | UW-100 | 1.3      | 1280×1024 | 240       | 4.0      | ±0.3       | 6           | 95°×74° (空气中)<br>64°×50° (水下)       | 100       |
|              | UW-50  | 4        | 2048×2048 | 180       | 5.2      | ±0.15      | 17          | 52°×52° (空气中)<br>37.55°×37.55° (水下) | 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



西安交通大学



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



华南理工大学



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



厦门大学



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



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



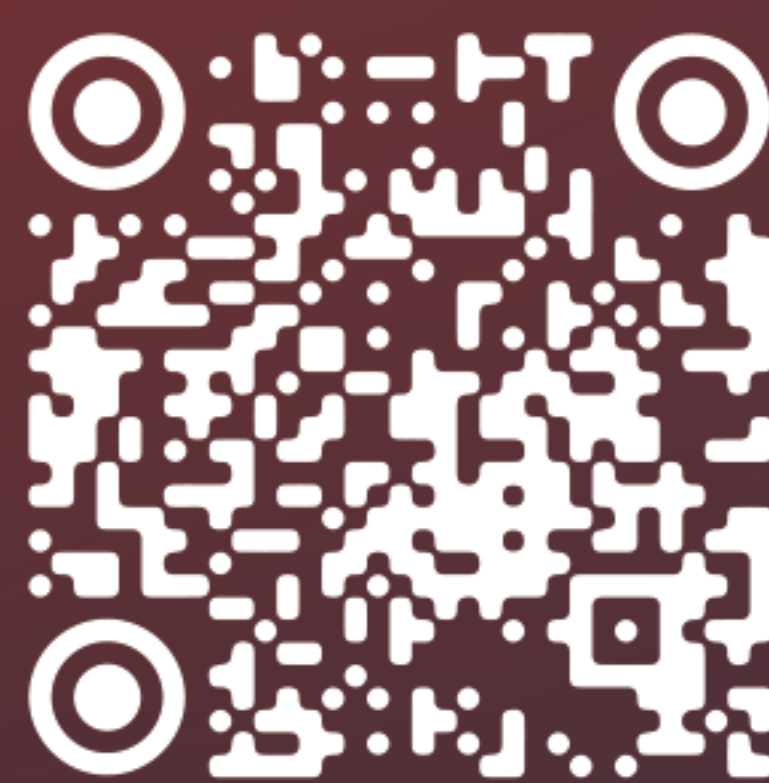
中国汽车技术研究中心



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