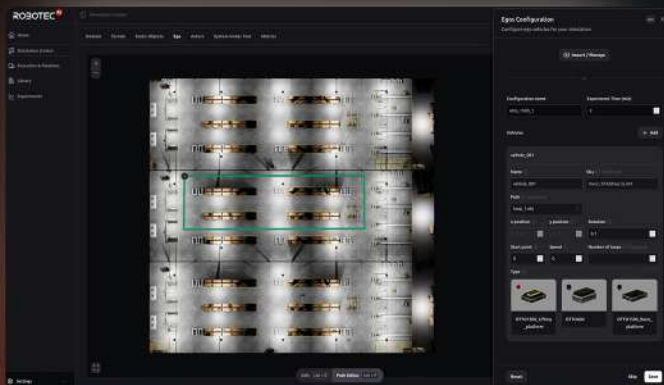


RoSi
Robotec Simulator

- 开源内核仿真引擎
- 模块化设计，灵活适应未来技术演进
- 支持多供应商系统与车队集成
- 轻松集成ROS等第三方软件

直观的用户体验，便于快速上手



物流机器人仿真

下一代数字孪生仿真平台

- 10万平米级超大规模物流仿真
- 精准映射现实世界的生产力与安全指标
- 优化多机器人及多系统部署方案
- 支持多机器人并行仿真且易于集成
- 零门槛交互界面



无缝集成的多机器人仿真



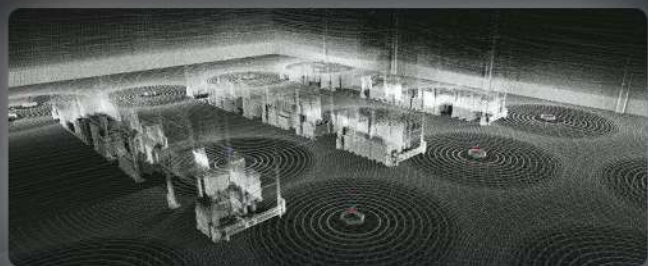
- 原生支持ROS2及多种行业标准
- 对复杂多机器人仿真提供强大技术支持

模块化仿真引擎



- 以创新为导向，设计易于拓展与定制
- 集成最新机器人与人工智能技术栈，保持行业领先

高性能GPU加持



- 采用自主研发GPU光线追踪技术，实现高保真与物理级传感器计算
- 提供RGB、RGBD相机、LiDAR、IMU等传感器，满足各种仿真需求

借助真实世界数据，提升仿真准确性



- 利用真实世界工业数据创建高逼真的仿真环境
- 高效利用稀缺数据集确保精准仿真模拟

Robotec仿真器

- 数字孪生仿真（软件在环和硬件在环）
- 大规模自动驾驶车辆和混合交通仿真
- 高精度传感器仿真（摄像头、激光雷达、雷达、超宽带等）
- 可扩展的并行场景执行（本地和云端部署）



矿业机器人仿真

下一代数字孪生仿真平台

- 矿业交通可视化与生产力优化
- 安全评估与虚拟调试



生产力评估



- 基于不同矿山布局、车队配置及系统在环测试，精准预测生产力
- 提供内置分析功能，生成清晰直观的生产力报告

安全效益分析



- 对自动驾驶、混合交通和安全系统的关键场景进行验证和测试
- 提供包含碰撞与危险检测的全面安全报告

矿业系统集成



- 与现有矿业系统无缝集成
- 支持多种通信协议（ROS1、ROS2、CAN、MQTT、OPC-UA等）

虚拟调试



- 对任意第三方软件进行虚拟验证
- 在虚拟环境中进行硬件和系统测试

车辆类型:

- 拖拉机
- 无人机
- 自主移动机器人
-

传感器配置:

- RGB相机
- 激光雷达
- GNSS
-

物理传感器:

- RGB相机
- 激光雷达
- GNSS
-

植被模拟:

- 杂草
- 苹果树
- 杏仁树
- 藤曼
- 灌木丛
-

环境变量:

- 光照条件
- 昼夜循环
- 雨天
- 雾天
- 阳光
-

仿真输出结果

合成数据集

可视化展示

成本优化

硬件性能评估

硬件性能评估

生产力评估

农业机器人仿真

下一代数字孪生仿真平台

- 大规模软件测试
- 合成数据生成
- 生产力评估与降本增效
- 软件在环与硬件在环测试
- 直观易用的界面，便于工程师和决策者操作



大规模软件测试



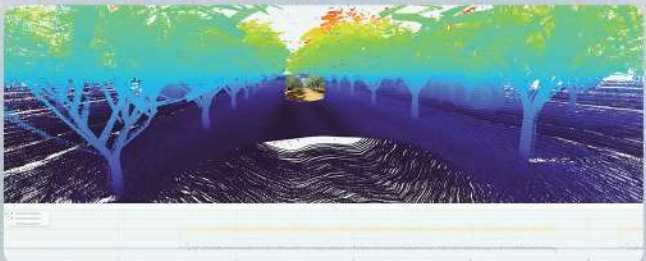
- 多场景验证
- 低成本、高效的实地场景验证

生产力评估



- 基于各种车队配置、规划路径及系统在环测试的预测分析
- 内置分析功能，生成清晰直观的生产力报告

合成数据生成



- 支持大规模数据生成，用于机器学习测试和验证
- 为开发和训练人工智能模型提供带标注的传感器数据

硬件在环和软件在环测试



- 针对大量轻松生成的场景对机器人软件栈进行测试
- 验证软件在目标硬件上能否正常运行

keymotek 康谋

- keymotek.com
- sales_ad@keymotek.com
- +86 136 0001 4972



关注我们



方案咨询