

Robo-Taxi激光雷达感知方案 为高级自动驾驶提供更深层次的感知系统



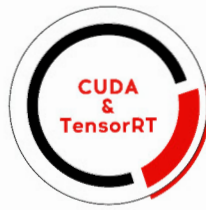
RoboSense(速腾聚创)结合卓越的LiDAR硬件传感器、AI点云感知算法等核心技术，面向各个自动驾驶应用领域提供Smart Sensor System方案。

Robo-Taxi(自动驾驶出租车)对最高等级的自动驾驶有着不懈的追求，需要灵活应对高低速路段，不断切换行人和车流密集的驾驶环境。针对Robo-Taxi需求，RoboSense 提供两套感知方案：RS-Fusion-P3与RS-Fusion-P5，一站式解决激光雷达感知难题。

「AI点云感知算法：RS-LiDAR-Algorithms」



AI + 传统算法



针对NVIDIA CUDA和TensorRT等深度优化



数据驱动，多场景、大规模点云数据集



超10年点云算法技术积累

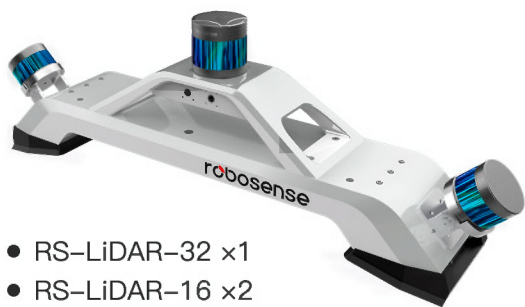


超100家合作伙伴、多场景共同验证





支持桌面级GPU 与 低功耗移动平台

RS-Fusion-P3



- RS-LiDAR-32 x1
- RS-LiDAR-16 x2
- 系统硬件 ● 感知系统 ● 培训系统

软件算法模块

- | | | |
|--|--|--|
| 
高精度定位 | 
高精度地图构建 | 
多雷达点云融合 |
| 
障碍物检测 | 
分类识别 | 
动态跟踪 |

RS-Fusion-P5



- RS-Ruby (128线) x1
- RS-Bpearl (短距补盲) x4
- 系统硬件 ● 感知系统 ● 培训系统

L4+感知 / 稳定可靠 / SMART / 高分辨率 / 无死角

应用领域



Robo-Taxi