

AICRobo

www.aicrobo.com



自主移动机器人

爱啃萝卜机器人CEO余元博

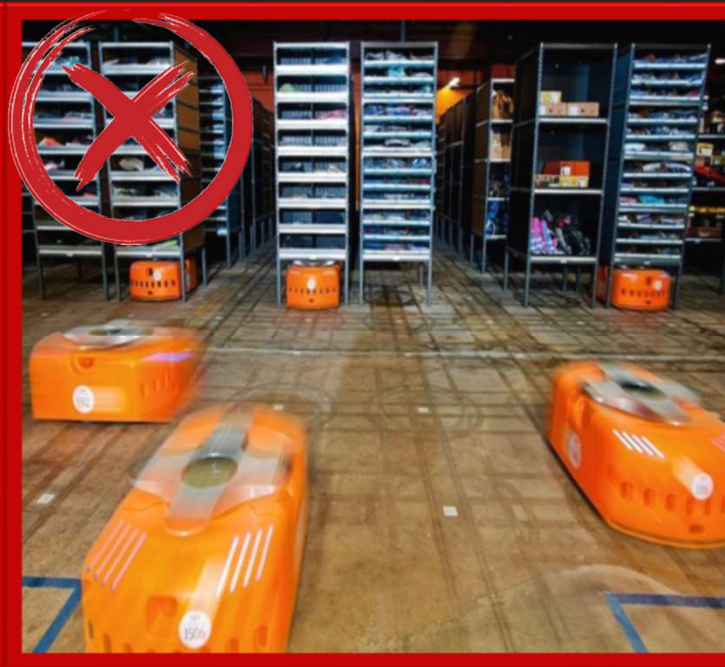
爱啃萝卜机器人技术（深圳）有限责任公司

我们做什么样的移动机器人？

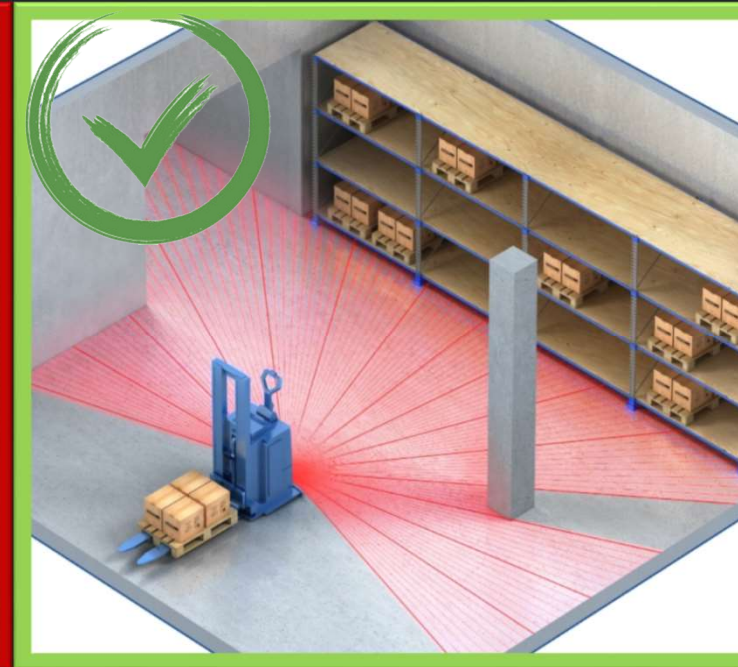
AICRobo



导引技术
(第1代 1970s)
AGV



地标技术
(第2代 2008)
KIVA



自主移动技术
(第3代 2014)
AMR (or AIV)

AMR可以被用在什么地方?

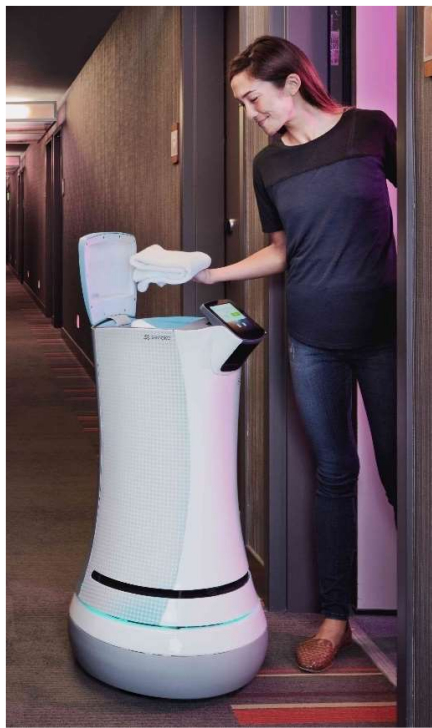
AICRobo



仓库



工厂



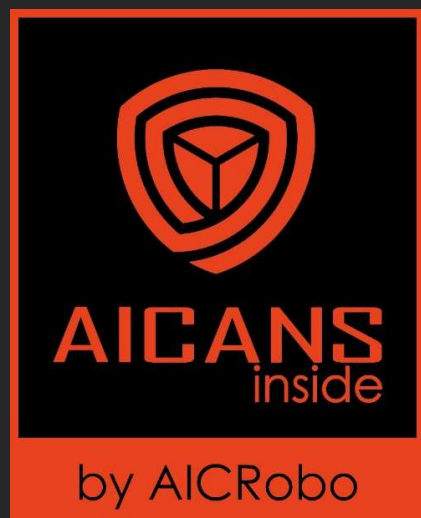
服务场景 (医疗、酒店、商场等)



关键问题是：如何让机器人自主地移动?

核心技术——AICANS相当于室内无人驾驶系统

AICRobo



自主移动技术 = SLAM + 自主导航 + 智能跟随

技术特点——采用融合方案解决工业应用可靠性问题

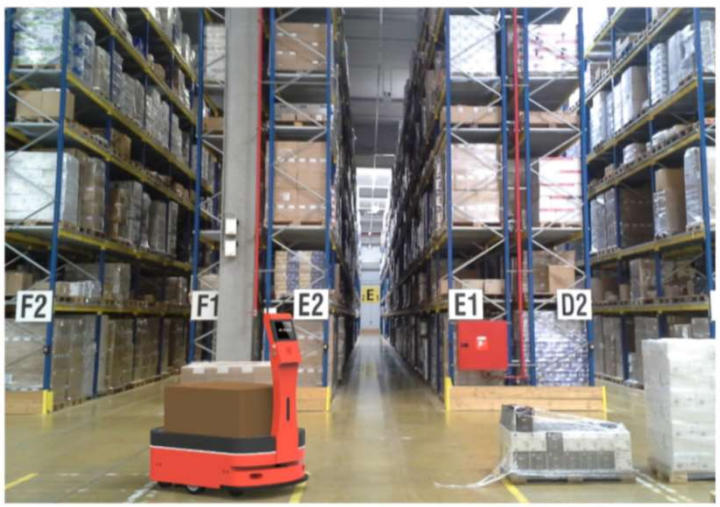


	环境构建	定位	避障	跟随	成本	传感器特性
防撞条			√		低	物理接触
惯导	√	√			低	无需外界信息，存在累积误差
超声波			√		低	适应各种物理介质，点面测距
LiDar	√	√	√	√	高	不适应玻璃和深色介质，面测距
RGB视觉				√	低	感知彩色信息
Depth视觉			√	√	中	不适应玻璃和深色介质，感知景深信息（立体区域测距）
UWB		√			中	绝对定位，精度差，需要布置标记

多传感器融合，充分感知环境，避障性能更优；
多种定位技术融合，定位更可靠。

重点应用领域——仓储物流

AI CRobo



	立体仓方案	KIVA方案	自主机器人方案
货架	立体货架	1M*1M*2M的小型货架	与传统方案一样
部署成本	非常高	高	低
维护成本	高	高	低
应用风险	非常高	高	低
适用场景	制造企业自建仓	小物件高中转新建仓	高位货架仓和传统改良仓

重点应用领域——生产物流

AI CRobo



	AGV	自主移动机器人
部署难度	高	低
柔性应用	难	易
人机协同	难	易
应用拓展	难	易
适用场景	简单/固定的路线/任务	复杂/动态的路线/任务

公司发展历程

AICRobo

研发AICANS系统

商用机器人自主移动软件系统

聚焦工业场景应用

京东仓库和富士康工厂应用场景
测试与迭代

2013

2015.09

2018.06

2014.01

2017.04

组建AICRobo团队

研发自主移动机器人

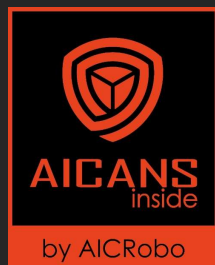
研发自主移动机器人

选择深圳创业，研发包含软硬件和AICANS系统的移动机器人整机

多机调度与应用测试

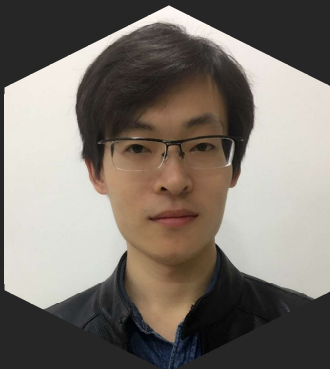
京东仓储场景部署15台拣运机器人进行应用实测

AICRobo
— 爱啃萝卜 —



核心成员

AICRobo



余元博 | CEO/机器人系统架构师

软、硬、智全能，十年智能机器人开发历程，项目经验丰富

2005级 华中科技大学机械学院
工业工程+计算机科学与技术双学士
2012级 南京大学计算机软件新技术国家重点实验室机器学习与数据挖掘研究所 硕士



符国和 | 技术合伙人

机器人项目开发和管理经验丰富

2009级 电子科技大学软件学院 软件工程学士
2013级 华东师范大学机器人视觉与运动控制 硕士



周志华 | 战略顾问

人工智能领域世界级专家

南京大学教授，
南京大学人工智能学院院长。

寻找灭霸响指后 留下的“超级英雄们” 拓展“啃Robot”文化 一起“改变世界”


集结以下“超能力”的工程师：

SLAM算法、定位算法、路径规划算法、感知算法、导航避障算法、QT开发、C++、Android系统开发、嵌入式软件、上层软件、机器人应用开发工程师等。



招聘地点：
深圳、南京 (计划12月)

HR联系方式：
177-6307-6279 张小姐

Kimberly 
广东 深圳

