

基于openEuler&欧拉派实战应用案例解析

演讲人：杜辉

南京启诺信息技术有限公司总经理
易百纳技术社区创始人

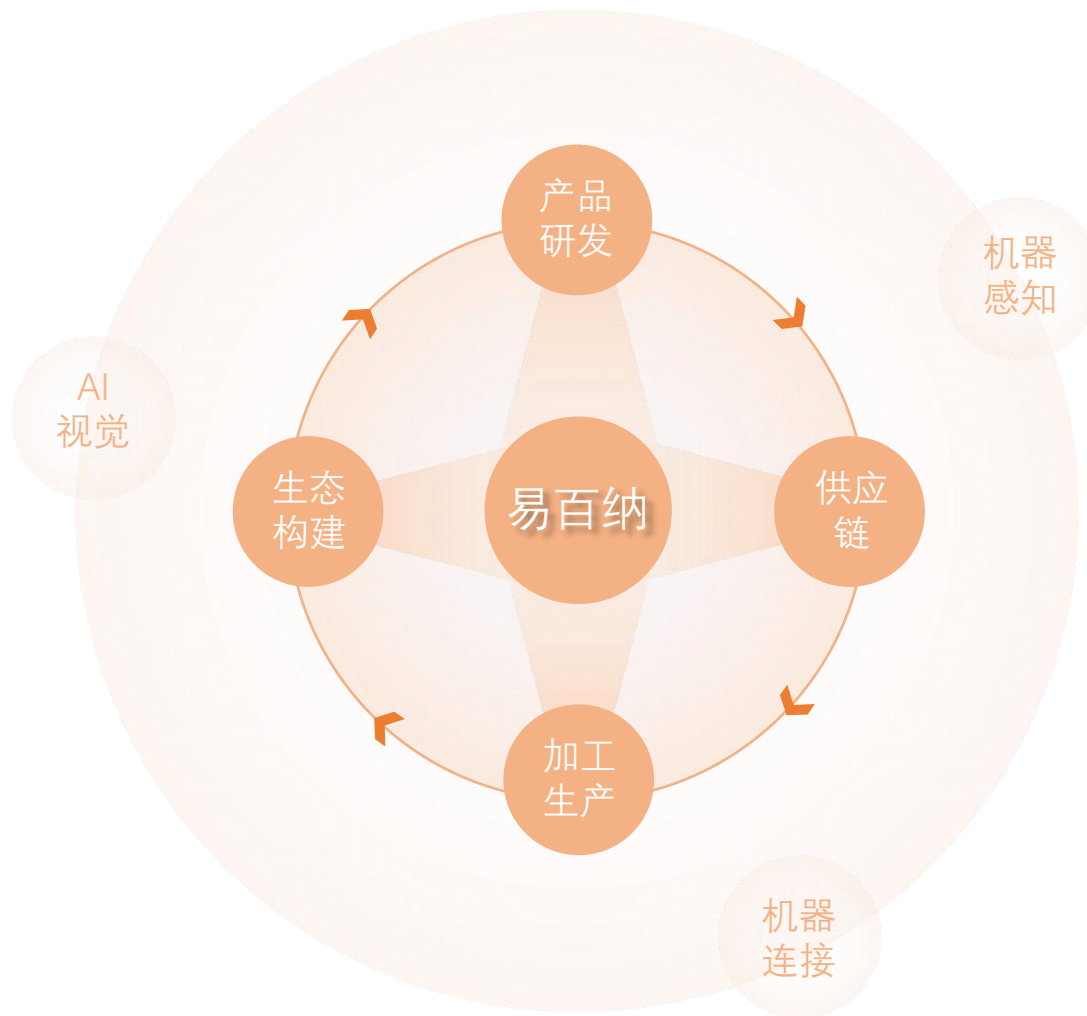


愿景

让AI触手可及，让连接无处不在

易百纳技术社区专注于国产化AI机器视觉行业，是一个专业、开放、互动、有料的技术交流平台，并始终坚持走在技术前沿。社区还积极承担人才培养的重任，致力于为行业培育出更多优秀的嵌入式技术人才，为行业未来铸就坚实基础。

一个有料的社区



问答/专栏

10w+ 工程师线上分享技术经验，帮助解答技术难题

需求任务

每月不少于30+需求，连接在线工程师与企业

资料库

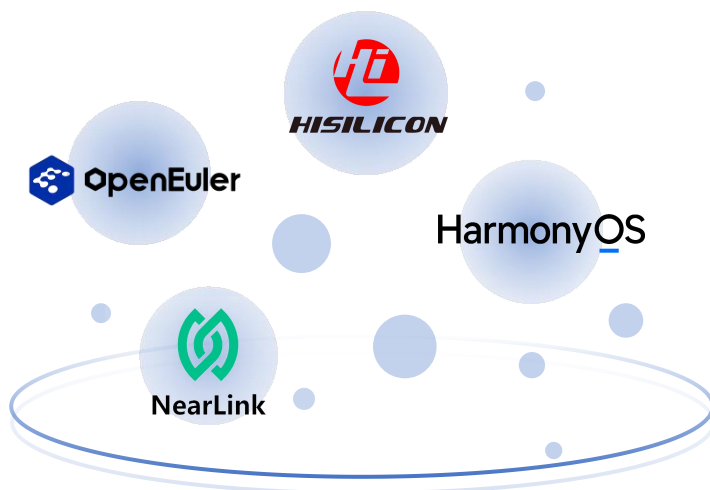
20w+ 行业相关芯片、源代码、SDK等资料

AI市场

行业板卡解决方案，提供免费试用

10W+
注册工程师

2000+
注册企业



易百纳技术社区

欧拉派 产品介绍

海思赋能: 应用于机器人/机器视觉/工业控制的生态硬件平台, 助力AI+机器视觉产业发展



四核
ARMCortex-A55



超强算力



4K@60
同编同解



AI ISP



RISC-V



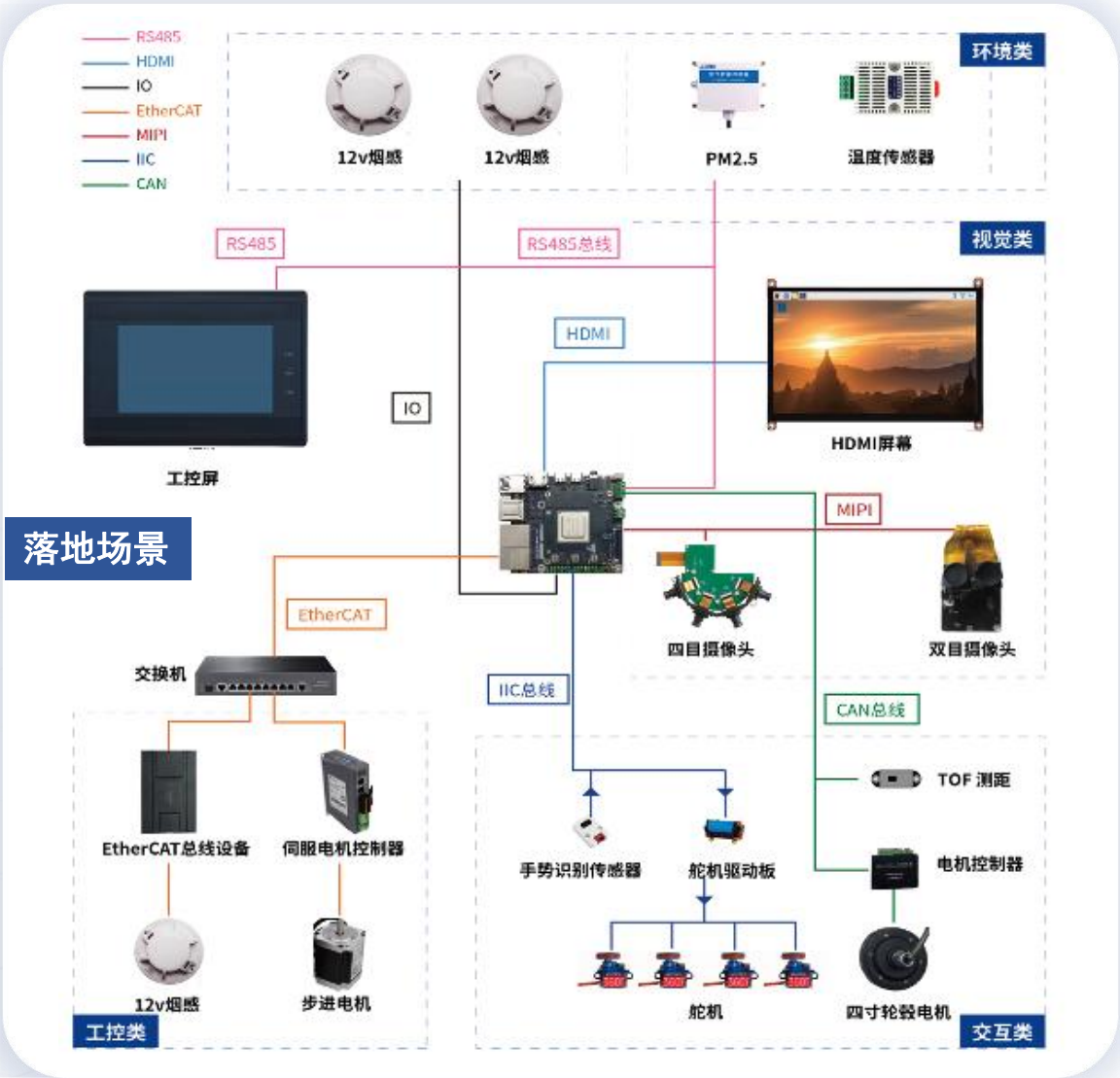
兼容树莓派CM4配件生态!

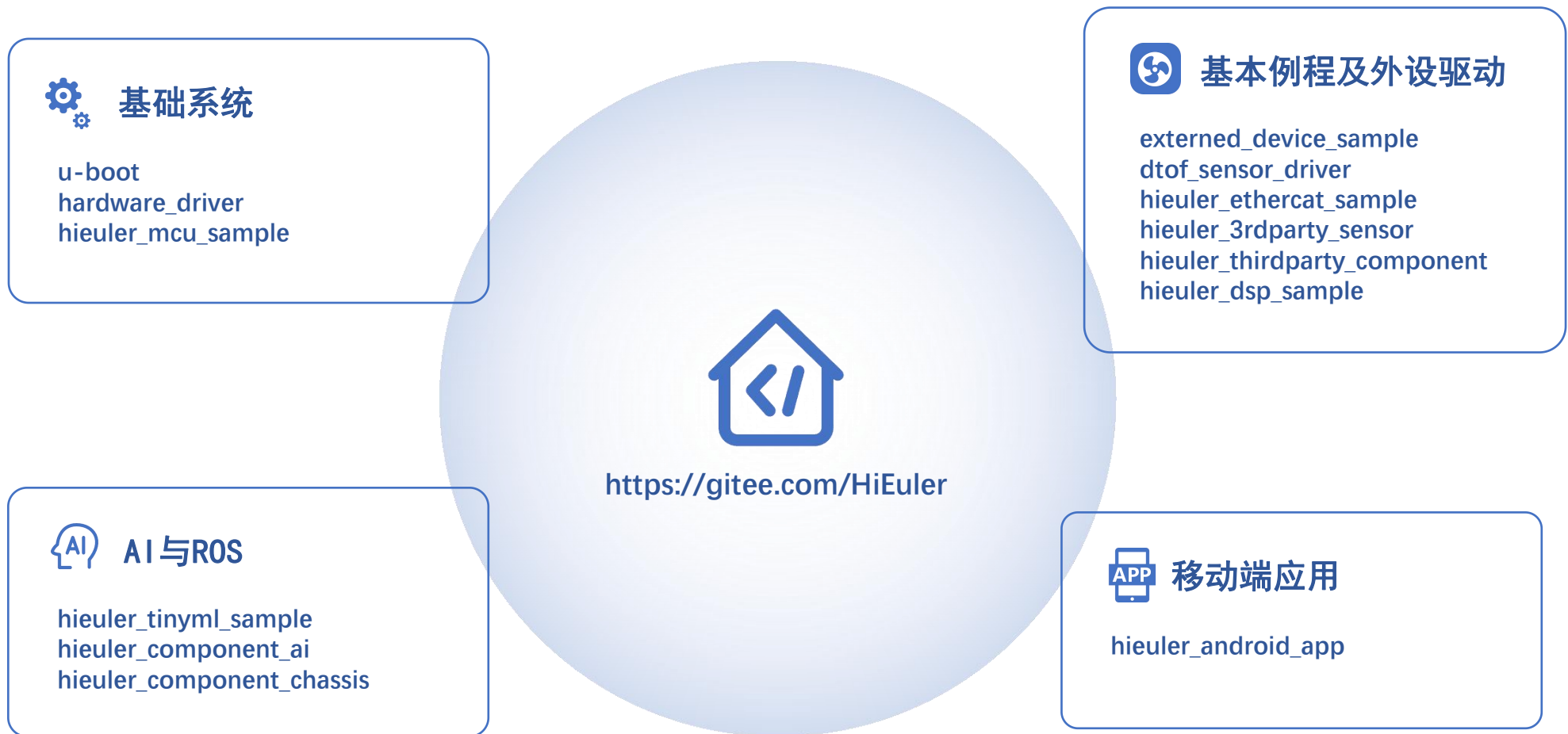
产品亮点

星闪技术

openEuler操作系统

AI ISP技术





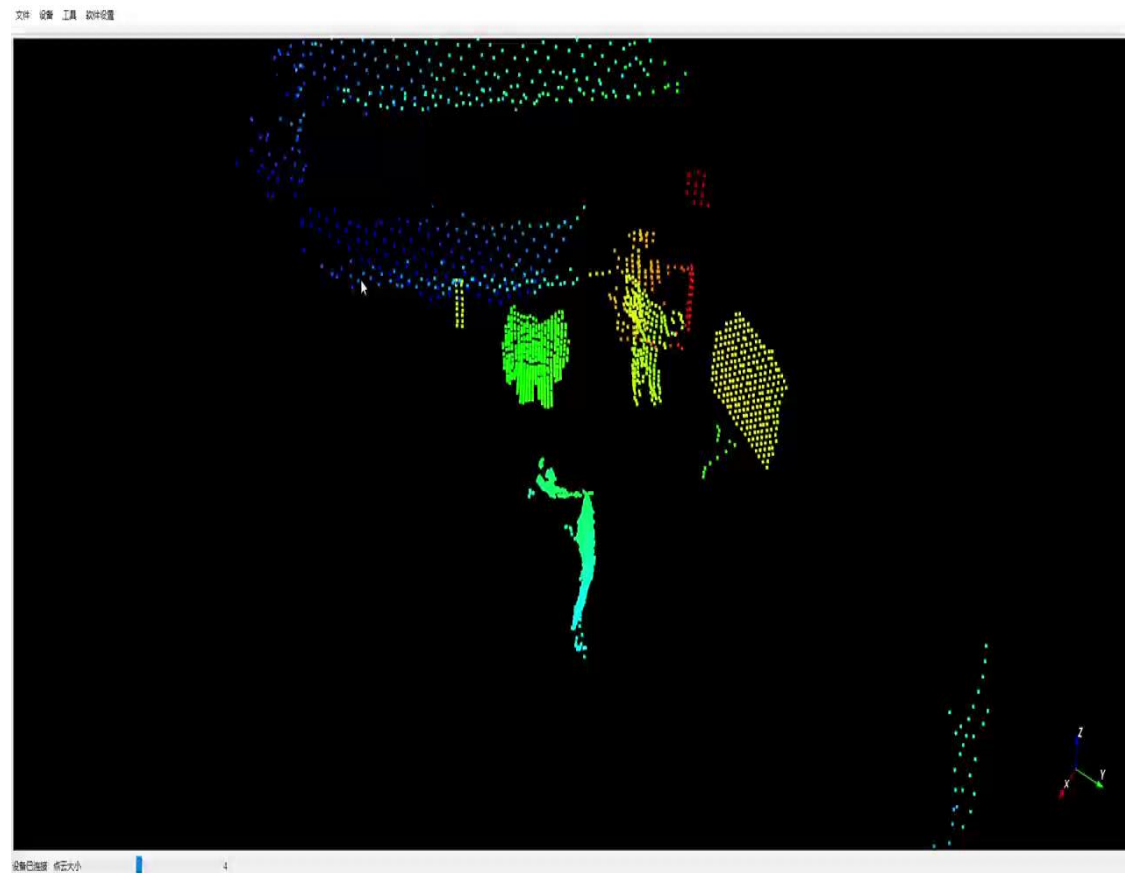
4 路 dToF 的避障应用

利用欧拉派强大的计算能力和openEuler稳定可靠的操作系统环境，为避障应用提供强大的支持。

欧拉派支持4路dToF传感器，可以获取全方位的距离信息。结合高级算法，我们可以实时识别物体的位置、形状和速度，从而做出快速的反应，确保机器人或自动化设备能够安全、高效地执行任务。

优点

- 具有抗强光、测距远、可靠性高、接口牢固、工作温度范围大
- 广泛应用于无人机定高/找平、相机变焦、投影仪梯形矫正/避障、隐私化安防等场景



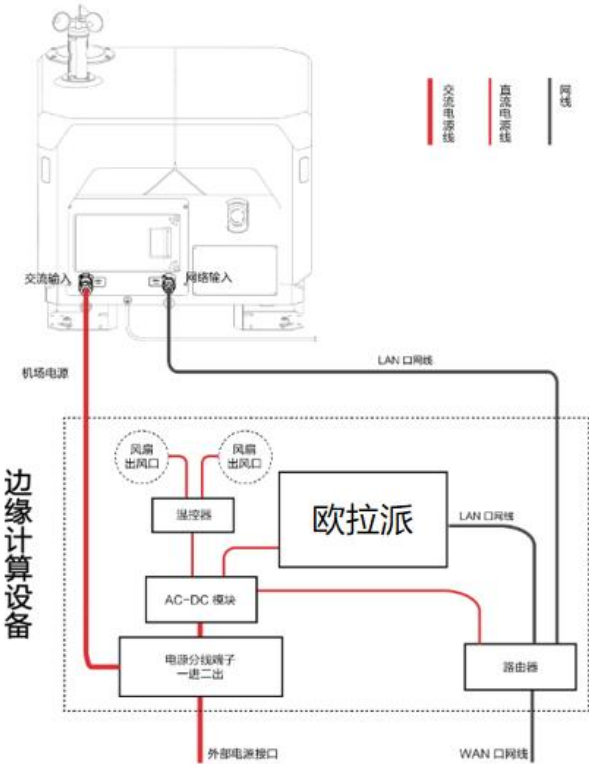
落地场景-无人机

大疆无人机应用方案



边缘计算方案

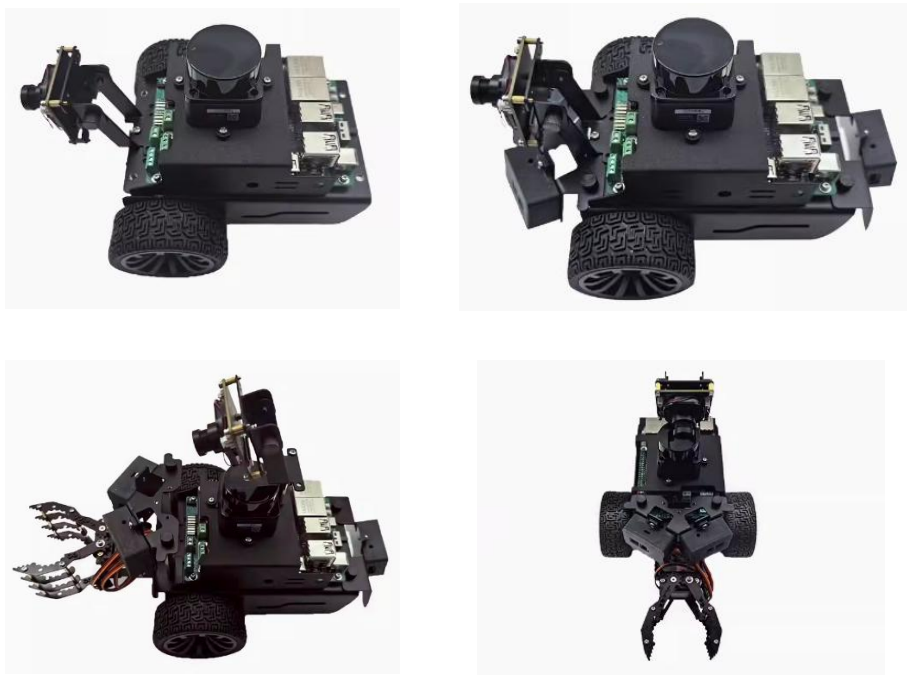
- 1、无人机采集数据后，通过路由器传到同一局域网中的第三方本地服务器。
 - 2、本地的边缘计算设备接收数据后，对数据进行实时识别及处理，并将预处理过后的数据传到云平台进行数据归档和进一步处理。
- 注：**大疆机场预留了内部空间和网口，边缘计算设备需要放置在大疆机场内部；



落地场景-机器人

面向ROS教育机器人小车

易百纳自主研发的一款面向ROS教育机器人小车，系统采用自带ROS2的openEuler操作系统。联合多方合作伙伴共同完善机器人小车的底层设计及应用服务，可以实现建图导航、雷达避障、人体跟踪、物体检测等多种功能。



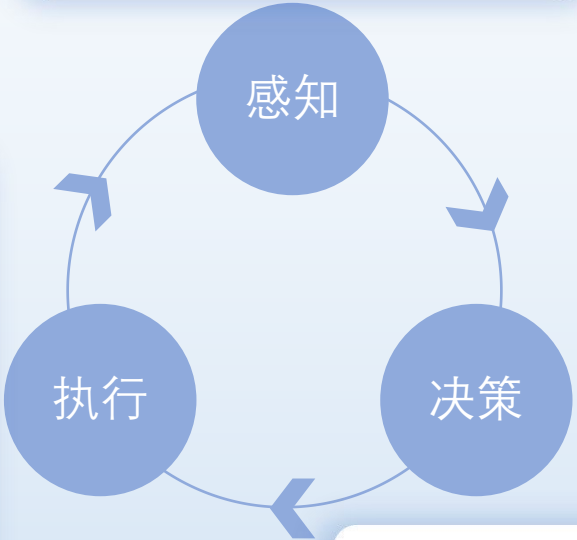
机器人小车等无人设备是具有感知、决策、执行三部分功能的机器

传感器

视觉：摄像头，激光雷达
听觉：拾音
触觉：压力传感器，悬空传感器

执行器

伺服电机
减速机
末端执行
显示器
场声器
移动
姿态
任务执行
...



欧拉派（决策层）

芯片：CPU，GPU，NPU，DSP
软件：SLAM，物体识别，AI推理

欧拉派相关资料





添加企业微信



添加到通讯录

电话：18013825199

地址：南京市江宁区菲尼克斯路70号江宁总部基地22栋5层

感谢观看