CI拿T中智卫安

机器人本体软件系统方案

2022-04-01

彭猛

SHENZHEN Intelligent Guardforce Robot Technology Co., Ltd(CIOT)

机器人本体软件系统介绍概览



- 一、机器人硬件产品说明
- 二、机器人系统通信说明

三、机器人软件架构说明

四、机器人交互数据说明

五、机器人模块方案说明

一、机器人硬件产品说明

固定款

移动款



智能门岗机器人



智能访客机器人



VOKO











VOCA



消毒喷雾机器人 光触媒空气消毒机器人 迎宾巡更机器人 送餐机器人

室外巡逻机器人

二、机器人系统通信说明







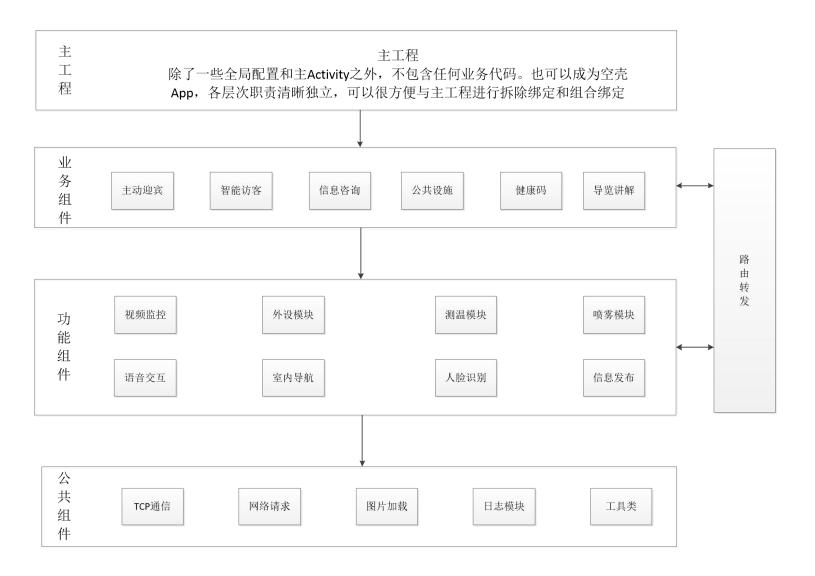




平台/终端/模块	通信类型	通信协议
人机协作平台	网络通信	HTTP/TCP
广告运营平台	网络通信	HTTP
楼宇运营平台	网络通信	HTTP
自研语义平台	网络通信	HTTP
齐悟语义平台	网络通信	HTTP
自研底盘通信终端	网络通信	websocket
水滴底盘通信终端	网络通信	TCP
单片机通信终端	串口通信	串口通信协议
人脸识别模块	USB通信	USB通信协议
语音识别模块	USB通信/网络通信	USB通信协议/HTTP协议
视频监控模块	网络通信	HTTP/RTSP/P2P
红外测温模块	USB通信/串口通信	USB通信协议/串口通信协议
身份证模块	串口/USB通信	串口(德科)/USB(中控)通信协议
二维码模块	串口通信	串口通信协议

三、机器人软件架构说明





主板类型: RK3399/RK3288

主板厂商:信步/视美泰/众云

安卓系统: Android7.1

主板性能: 六核CPU/内存2G+8G

CPU占用: 84%

内存占用: 59%

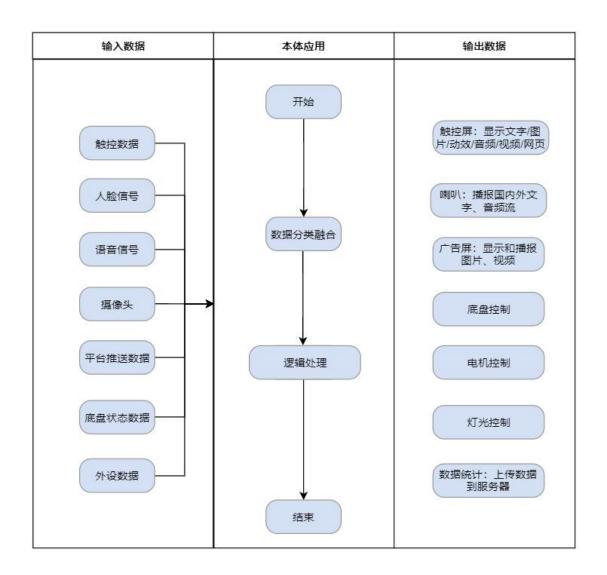
编程语言: java/kotlin混编

项目框架: 组件化

架构模式: MVP/MVVM

四、机器人交互数据说明





五、机器人模块方案说明—语音模块

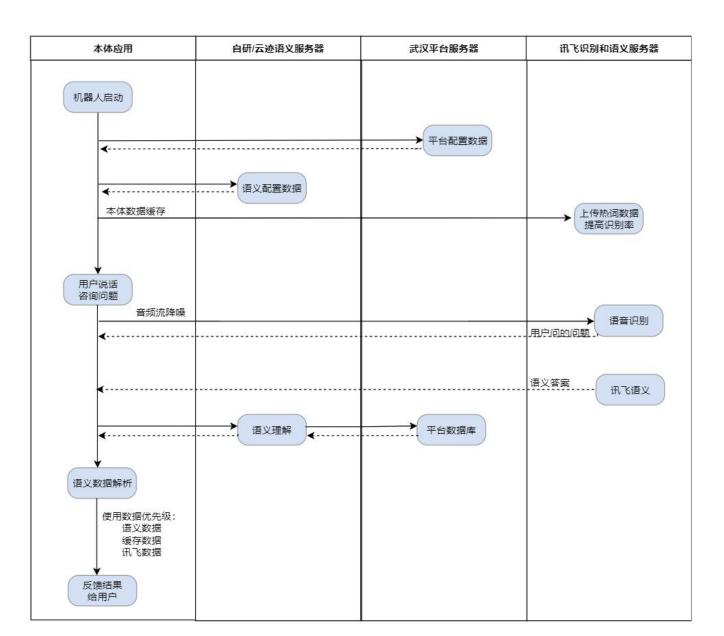




ASR 语音识别

NLP 自然语言理解

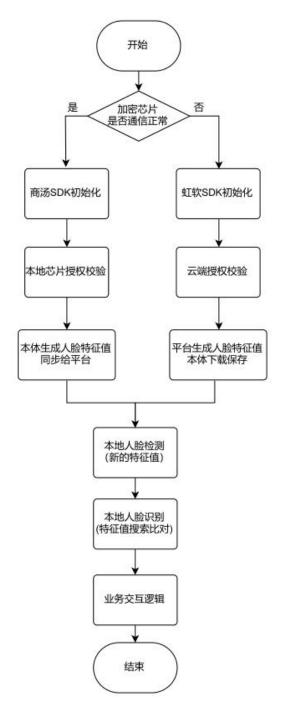
> TTS 语音播报



- 一. ASR 功能(讯飞+谷歌)
 - 1.流式识别(讯飞全双工,谷歌半双工)
 - 2.近场识别(1-3识别距离增益可调节)
 - 3.声源定位(唤醒声音角度)
 - 4.语音唤醒(唤醒词可定制)
 - 5.定向降噪(正向60度声音波束增强)
 - 6.回声消除(80分贝以内回音消除)
- 二. NLP 功能(自研+齐悟+讯飞)
 - 1.讯飞动态实体热词(根据项目,动态生效)
 - 2.讯飞自定义技能(如识别A11字母+数字)
 - 3.自研语义(六大场景)
 - 4.齐悟语义(餐饮/营销场景)
 - 5.讯飞语义(讯飞闲聊兜底)
- 三. TTS 功能(讯飞+谷歌)
 - 1.讯飞离线播报,中文男/女声/粤语/英文
 - 2.谷歌在线播报,英文

五、机器人模块方案说明—人脸识别模块

	人脸识别方案数据对比					
人脸识别方案商	虹软	商汤				
授权方式	云端激活码授权	本地加密芯片授权				
功能支持	1. 人脸检测(1-5米,受摄像头限制) 2. 人脸识别 3. 人脸特征值提取 4. 口罩检测 5. 性别、年龄属性分析 6. 人脸距离估算(1-2米)					
人脸检测耗时(业务)	500ms-1200ms					
人脸识别耗时(业务)	300ms-800ms					
人脸识别耗时(功能)	400ms(1万张人脸图片)	200ms(2万张人脸图片)				
CPU占用(RK3399/6核)	58%	67%				
内存占用(RK3399/2G)	1410M	1391 M				
v7架构So库+模型大小	70 M	82M				





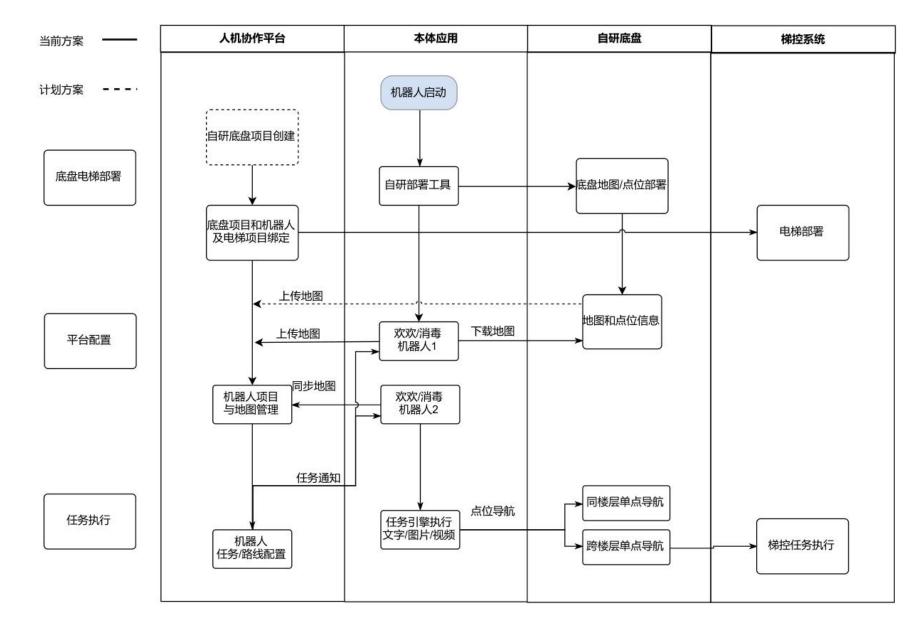
五、机器人模块方案说明—测温模块



	7 <u>()</u>		多	款红外相机测温数抗	居对比表	ii)	ŵ.	W.	10 18780	ii e	10	Til.
可见光 相机参数	分辨率 1920*1080			像素 200万			焦距 6mm			帧率 30FPS		
(视鑫)												
	<u> </u>						26			36		
红外相机参数	红外相机厂商	通信方式	是否支持区域测温	是否支持红外显示			测温距离(:	米)		分辨率	像元尺寸	焦距
	1			0.5	1	2	3	4	/	1	/	
测温数据 (温度补偿0℃)	海康	USB+软件驱动	是	是	36. 2℃	36. 2℃	36°C	36℃	36℃	160*120	17um	3. 0mm
	巨哥	USB+软件驱动	是	是	36.5℃	36.5℃	36.5℃	36. 3℃	36. 3℃	160*120	25um	6.5mm
	承恩	USB+软件驱动	是	是	36. 2℃	36. 2℃	36. 2℃	36. 1℃	36. 1℃	192*256	12um	3. 2mm
	海曼(天下云)	USB转串口芯片驱动	否	否	36.4℃	36. 2℃	36. 1°C	36°C	1	32*32	16um	5mm
	海曼(安智物联)	USB转串口芯片驱动	否	否	36. 4℃	36. 2℃	36. 1℃	36°C	1	32*32	16um	5mm
	欧姆龙测温枪(额温)) /			36. 2℃					/	1	1
巨哥验证结论	2、距离测试: 在0.5 3、环境测试: 据硬件	哥相比海康测试结果, 米-4米的距离测试, 牛宋工测试结果,低沿 吉果:巨哥测温结果与	巨哥、海康均存在0 副(-20℃与-10℃)和).1℃-0.3℃的误差 高温测试结果与海	康相机测;	度补偿值? 式结果一致	可消除此影	响。				
承恩验证结论	1、准确度测试,承恩相比海康测试结果,温度基本一致。 2、距离测试:在0.5米-4米的距离测试,承恩、海康均存在0.1℃-0.3℃的误差 3、测试结果:承恩测温结果与海康测温结果基本一致,符合软件需求。											
海曼验证结论 (天下云)	1. 准确度测试:测温距离在1.5米内的温度误差可以满足0.3℃以内的误差范围,且因不支持区域测温,测温准确度会受到外部热源影响 2. 距离测试:只支持1.5米内测试,超过1.5米,测温误差会超过0.3℃ 3. 环境测试,测温准确度会受到外部热源影响											
海曼验证结论 (安智物联)	4. 因分辨率只有32*32,不支持红外测温画面显示 5. 测试结果:海曼模块仅在满足距离(1. 5米内)、环境(无外部热源影响)、交互(无红外画面显示)条件下才支持使用											

五、机器人模块方案说明—导航模块





CI拿T中智卫安

谢谢