

# 公共服务机器人，伊娃智能机器人EVA-01

产品名称	公共服务机器人，伊娃智能机器人EVA-01
公司名称	北京伊娃机器人科技有限公司
价格	130000.00/台
规格参数	品牌:伊娃机器人 型号:EVA-02 高度:160cm
公司地址	北京市大兴区金星路12号2号楼2层0255
联系电话	010-52901972 18201554410

## 产品详情

一、北京伊娃机器人科技有限公司研发的迎宾机器人拥有超酷的外形，它具备人机交互功能,开放式语言模式，它能进行动作表演,可以完成摇头、做欢迎、拥抱、握手、再见等动作。不仅如此,它还具有渊博的知识，可以与人进行语音聊天、问答、学习等互动活动，还可以唱歌、背诗、跳舞等功能。并且还可以遥控类人双足机器人各种动作。

### 二、迎宾机器人关键技术

迎宾机器人路径规划技术：路径规划是按照某一性能指标搜索一条从起点到目标点的\*\*\*优或次\*\*  
\*优的无碰路径。机器人路径规划的研究始于70年代，目前国内外对这一问题的研究仍然十分活跃。根据环境信息掌握程度，路径规划可分为：环境信息完全已知的全局路径规划；环境信息不完全或未知的基于传感器的局部路径规划。近年来人们研究的热点是环境信息不完全或未知的局部路径规划技术。全局路径规划常用方法有：可视图法，栅格法，自由空间法等。

迎宾机器人导航技术：导航技术是迎宾机器人的一项核心技术之一。它是指移动机器人通过传感器感知环境信息和自身状态，实现在有障碍的环境中面向目标的自主运动。目前，移动机器人主要的导航方式包括：磁导航，惯性导航，GPS导航，环境地图模型匹配导航，路标导航，视觉导航，味道导航，声音导航，神经网络导航等。

迎宾机器人多传感器信息融合技术：多传感器信息融合技术是移动机器人的关键技术之一，它的研究始于20世纪80年代。信息融合是指将多个传感器所提供的环境信息进行集成处理，形成对外部环境的统一表示。它融合了信息的互补性，信息的冗余性，信息的实时性和信息的低成本性。因而能比较完整地，精确地反映环境特征，从而做出正确的判断和决策，保证了机器人系统快速

性，准确性和稳定性。目前移动机器人的多传感器融合技术的研究方法主要有：加权平均法，卡尔曼滤波，贝叶斯估计，D - S证据理论推理，产生规则，模糊逻辑，人工神经网络等。

### 三、迎宾机器人应用领域：

大型展览馆、科技馆、博物馆、旅游景点、游乐场的迎宾导游。

高校、研究所等进行网络控制机器人和服务机器人研究的单位，已经移动试验平台。

企业促销、产品展示、会展中心、大型商场、高级宾馆、银行、医院等服务行业的导游，导购，多媒体信息查询等特殊服务。

大型酒店、餐饮机构（菜单介绍、点菜餐位预定与管理）

ROBOCUP家庭组机器人比赛平台。

更多详情，请与我们联系

联系人：刘经理

Q Q：1349339415

MOB：15001097756

[www.eva-robot.com](http://www.eva-robot.com)