

OmniHead 奥视知脑

机器人头部模组



全景
视觉感知



大语言
模型接入

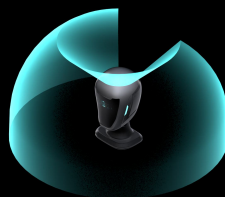


感知视野
 $270^{\circ} \times 180^{\circ}$

极致
仿生设计



拟人化
情绪表达



测距范围
30m



分辨率
 1920×1080



转头范围
 $\pm 75^{\circ}$



精度
3cm(1σ)



环形麦克风
6阵列



自由度
2个



点头范围
 $\pm 45^{\circ}$



输出接口
RJ45

±75°



±45°



基础参数	尺寸	高度210mm；头围480mm；脖围220mm
	重量	1000 g
	自由度	2自由度；转头：±75°点头：±45°
	功耗	90 w
	电源	24VDC
	通讯接口	RJ45
	软件开发	ROS2 SDK
	工作温度	0~40°C
	工作湿度	10~95%RH 无凝露
	仿真支持	Isaac Sim；ROS Gazebo
视觉感知	视场角FOV	相机: 120°×90°；结合头运动: 270°×180°
	分辨率	深度：240×160；RGB：1920×1080
	深度测距	0.1~30m@10% 反射率室内
	测量精度	±3cm（1σ）
	抗阳光干扰能力	100KLUX
	眼部安全	Class 1
	帧率	20HZ
	工作温度	-20°C~+65°C
语音交互	输出数据接口	RJ45
	麦克风	环形阵列6麦
	拾音距离	5 m
	声卡功放	3.5W4Ω
	扬声器	3W8Ω
	多唤醒词	支持
	音频降噪	支持
	声源定位	支持
	人脸识别	支持
	支持语言	中文&英语
	指令解析	支持
	LLM接入	Qwen2.5、DeepSeek大模型在线版
情绪表达	展示内容	工作状态：操作、行走、倾听、思考、讲述、低电、故障