

Pursuit自动驾驶仪

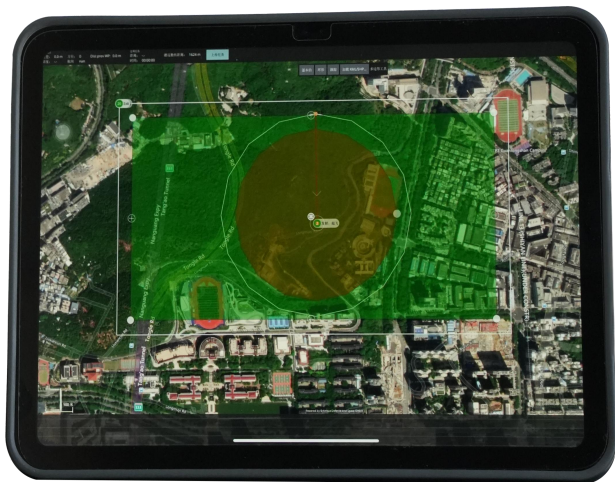
一款可以帮助你建立农业和巡检无人驾驶业务的开放式自驾仪

Pursuit自驾仪旨在为行业应用提供自动驾驶的核心工具，可以帮助终端用户快速构建基于RTK定位的自动驾驶方案。



款型	含机载电脑	RTK定位	自动巡线	自动避障	地面站APP
Model A	×	√	√	×	√
Model A+	×	√	√	√	√
Model B	√	√	√	√	√

Model A 款型



规格参数

类型	规格参数
尺寸	76*46*100mm
重量	0.3kg（不含线束）
功能	RTK 高精度定位、高精度导航、地面站APP
接口	CAN、RTK、USB调试、12V电源、无线数传

适用场景

支持航路点、点位和高精度巡线控制，适用于需要高精度RTK定位与导航的空旷场景，如农业和草原等领域。

Model A+ 款型



规格参数

类型	规格参数
尺寸	76*46*100mm
重量	0.3kg（不含线束）
功能	RTK 高精度定位、高精度导航、地面站APP、自动避障
接口	USB（ROS）、RTK、USB调试、12V电源、无线数传

适用场景

用户底盘已搭载工控机，适用于需要高精度RTK定位和自动避障导航的复杂场景，如巡检、机场和矿山等领域。

Model B 款型



规格参数

类型	规格参数
尺寸	200*145*54mm
重量	0.87kg（不含线束）
功能	RTK 高精度定位、高精度导航、地面站APP、自动避障
接口	CAN、RTK、USB调试、12V电源、无线数传

适用场景

为用户提供全套自动驾驶仪套件，适用于对高精度RTK定位和自动避障导航有需求的复杂场景，如巡检、机场和矿山等领域。

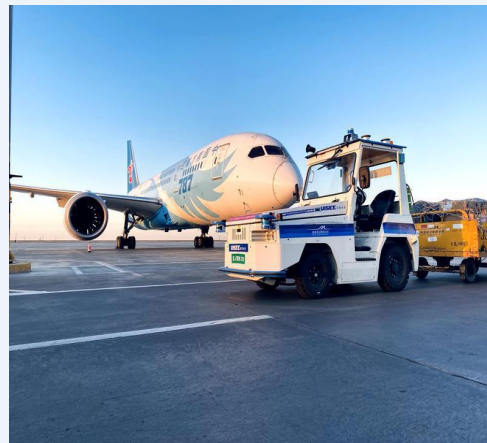
应用领域



农业



巡检



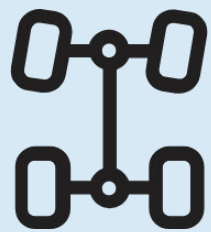
机场



矿山

*适用于有高精度定位和导航需求的空旷场景。

关键功能



通用性强

支持市场常见车型（阿克曼、四轮差速、履带等）和通用线控底盘



精度高

定位精度0.01m（4G RTK不需要基站），
巡线精度0.02m（水泥路况下）



自动避障

采用激光雷达，局部路径规划实现自动避障



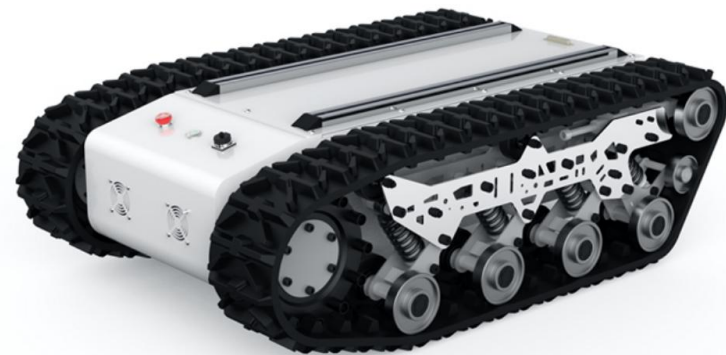
交互简单

用户只需轻触屏幕，在地图上选择目标区域，即可轻松启动任务

通用性强

适配多种底盘

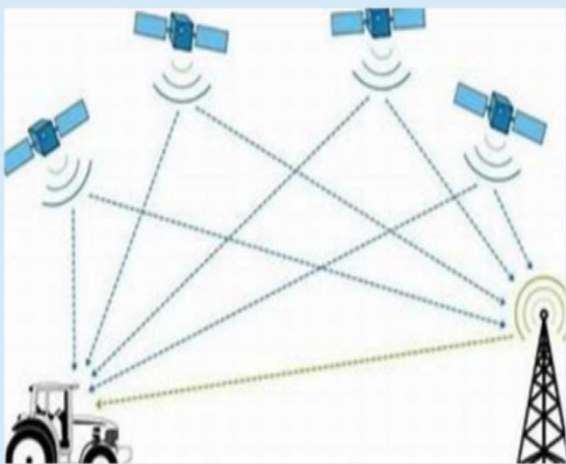
- 支持市场常见车型（阿克曼、四轮差速、履带等）和通用线控底盘。
- 只需在地面站APP上设置对应的底盘参数即可。



RTK定位和控制算法

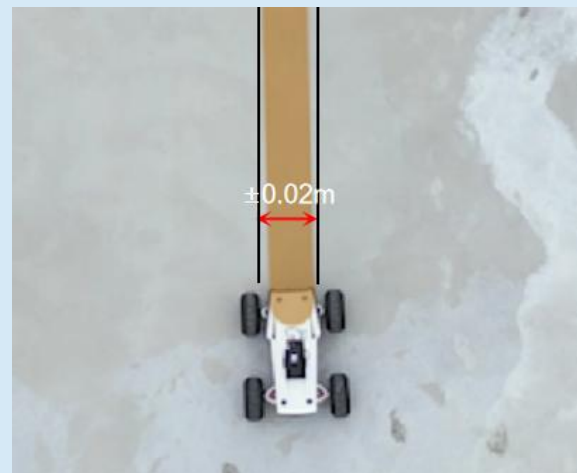
定位精度高

适配市场上常见的RTK设备，定位精度
可达0.01m



巡线精度高

水泥路况巡线精度： $\pm 0.02\text{m}$ 。
内置多种轨迹和位置控制算法，支持在
线调参



自动避障

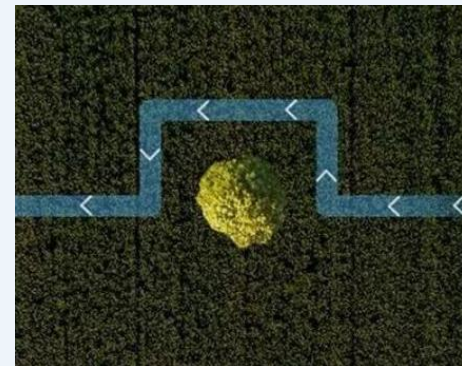
激光雷达障碍物检测

激光雷达通过发射激光束并接收其反射信号，生成高分辨率的三维点云数据。通过**SLAM**算法进行处理，以实现对自动驾驶环境中障碍物的精确检测和定位。



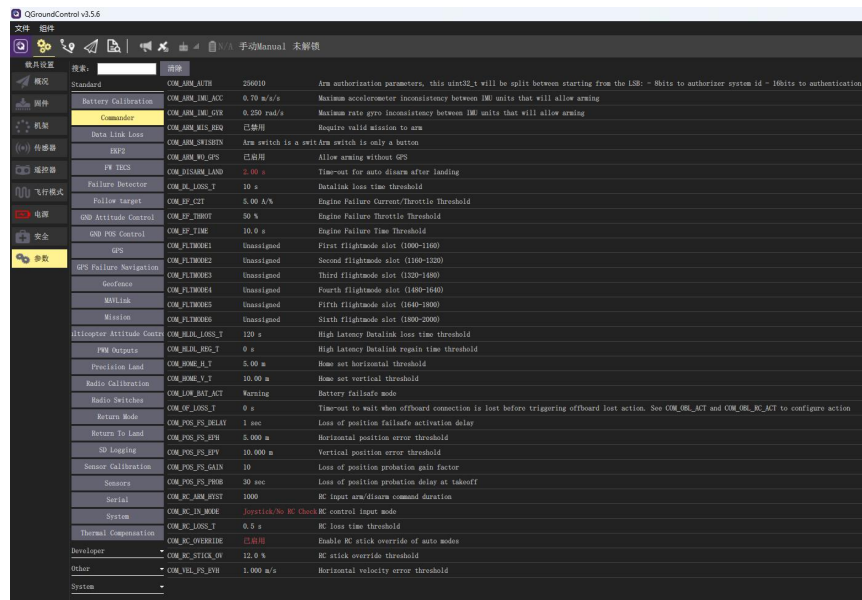
自动避障路径规划

通过整合**RTK**提供的全局定位数据与激光雷达的局部感知信息，算法优化生成最优轨迹。确保无人车在执行导航、运动控制以及障碍物规避功能时的精确性和可靠性。



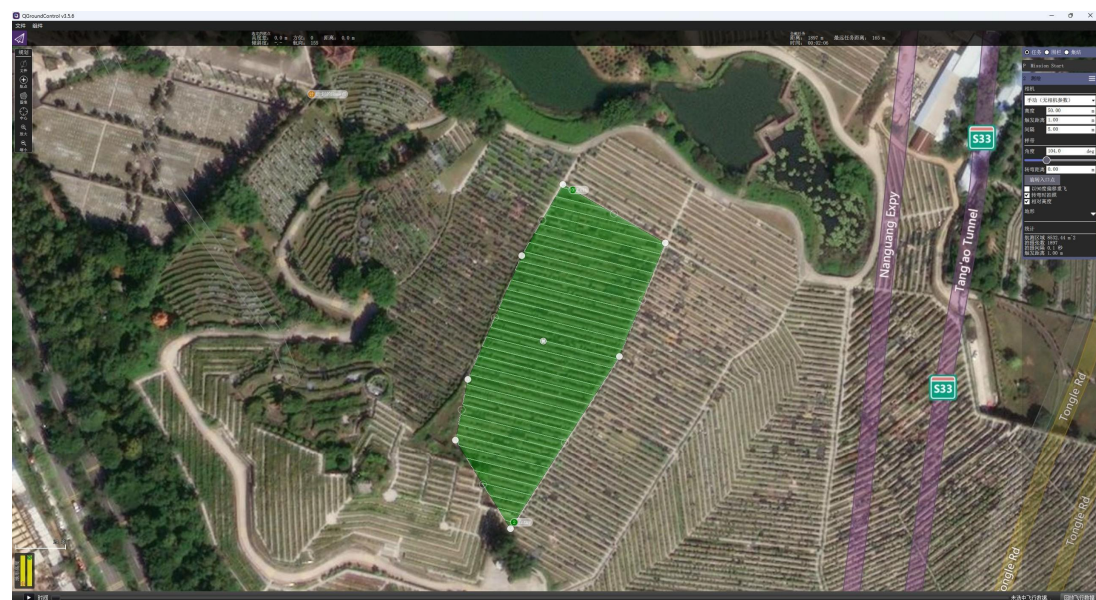
交互简单

用户只需轻触屏幕，在地图上选择目标区域，即可轻松启动任务



1

调参界面



2

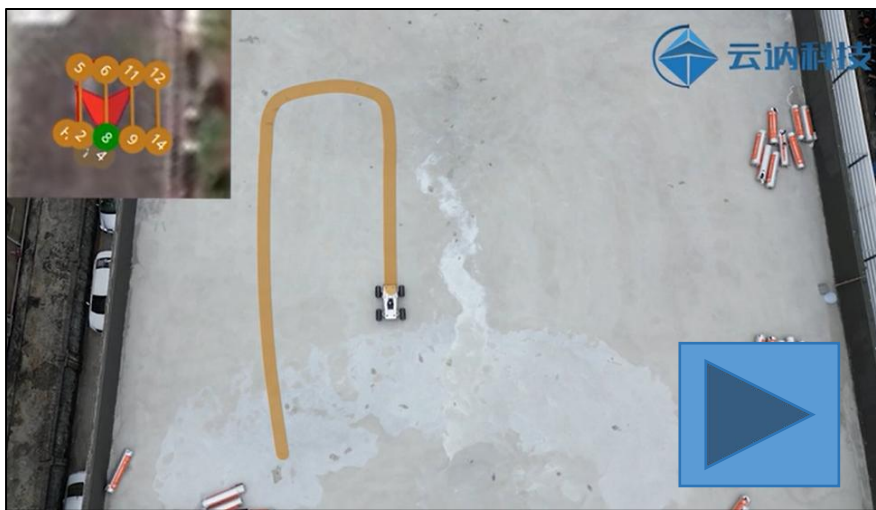
航路点和区域打点界面

更多信息

Pursuit 自驾仪开发文档: <https://cloudkernel.cn/pursuit>

演示视频: https://cloudkernel.cn/pursuit/gallery_zh.html

循迹驾驶演示



自动避障演示

