

全向视觉空间智能设备

Orbvi 4V

以一台设备，构建机器人的
360°视觉感知能力

全向视觉 · 环视深度 · 200Hz VIO · 端侧 AI



 **360°×180°**
全景视觉覆盖

 **0.15–30 m**
深度感知范围

 **200 Hz**
6DoF VIO 输出

 **6 TOPS**
端侧 AI 算力

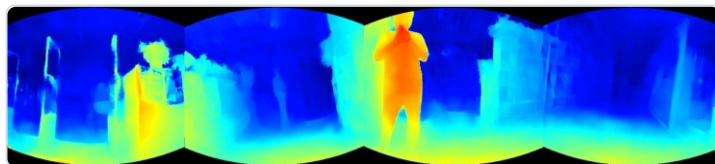
核心能力 CORE VALUE

 **全向视觉与深度感知**
H360°×V180°全景视觉，实时输出360°深度；无需主动光，适应室外强光与低纹理环境。

 **视觉惯性定位**
四目与IMU硬件同步，输出200Hz 6DoF位姿，为建图、导航与自主移动提供稳定输入。

 **开放端侧 AI**
6TOPS NPU开放端侧部署；深度感知与自定义模型可按需调配算力。

 **面向 VLA 与世界模型**
统一视觉、空间几何与运动位姿的时空基准，提供连续、结构化的空间感知输入。



360° 环视深度输出



VIO 轨迹

关键参数 SPECIFICATIONS

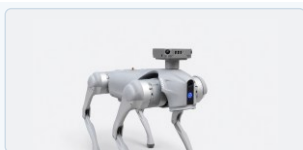
视觉传感器	四目鱼眼彩色相机，全局快门	多传感器同步	四目+IMU硬件同步，μs级同步精度
原始图像	1280 × 1080 × 4 @ 20Hz	全局视觉FOV	H360° × V180°
环视深度图	2048 × 464 @ 10Hz	深度感知FOV	H360° × V72°
深度典型误差	1%@1m；5%@5m	深度感知范围	0.15 ~ 30m
VIO 性能	典型场景下累积误差<1%@200Hz	通信接口	以太网、USB虚拟网口
尺寸 / 重量	107.55×107.55×30.55mm / 220g	典型功耗	8W

应用场景 APPLICATIONS



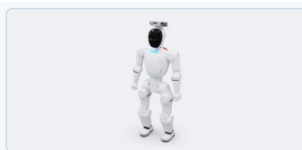
无人机

全向避障与定位



四足机器人

自主导航建图



人形机器人

空间理解交互



无人车

近场感知与自动驾驶

AI READY

开箱即用，开放生态

多相机与IMU完成硬件同步和出厂标定，提供Linux C++ SDK、ROS1、ROS2及可视化工具。

Orbvi Spatial Suite提供多种空间智能应用例程

成都环视智能科技有限公司 · huanshizhineng.com

business@huanshizhineng.com · 185 2673 6226



微信公众号



哔哩哔哩



在线购买