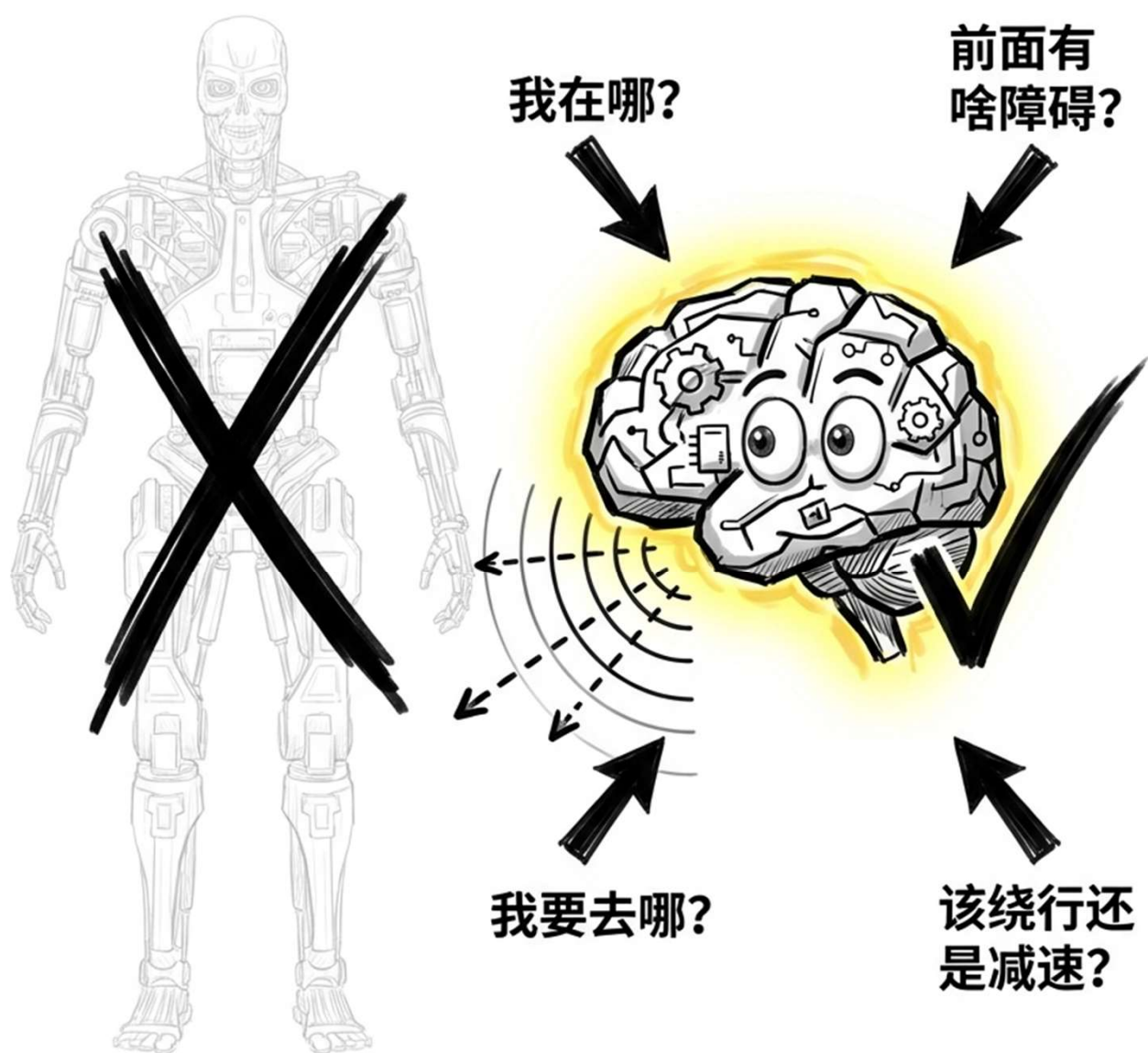


正经白嫖机会。



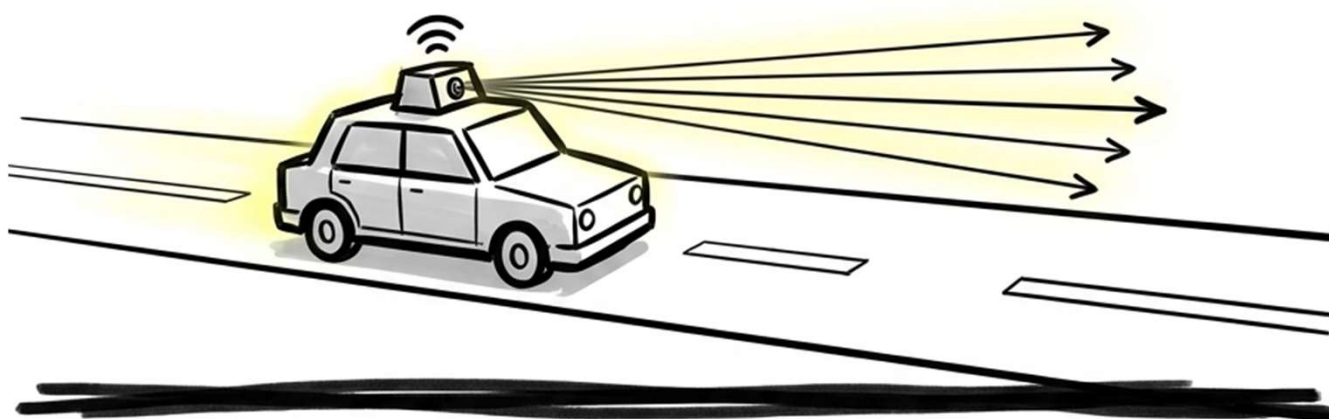
就在马拉松大赛前，
朗毅机器人直接在群里说：
“来，代码你们先看。”
(完全免费，GitHub直接下)

朗毅不做躯体， 只造“导航大脑”。

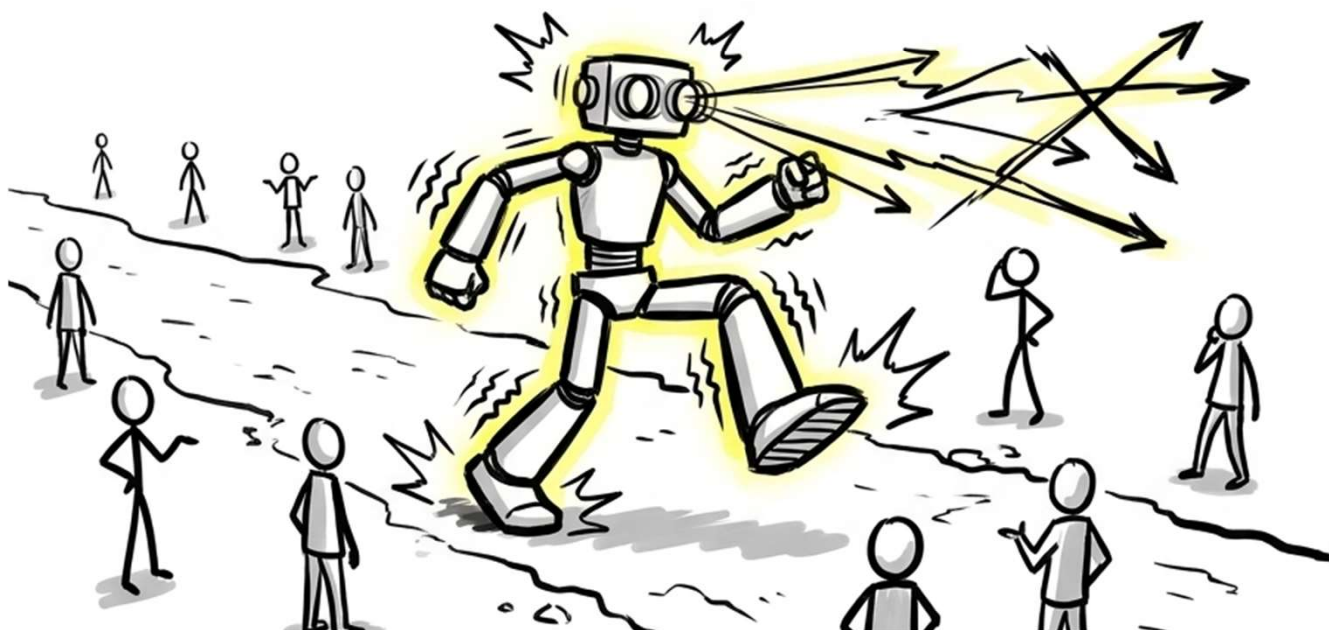


迷思：直接抄车企的自动驾驶方案就行？

汽车：平稳地“边走边看”。（传感器环境相对稳定）



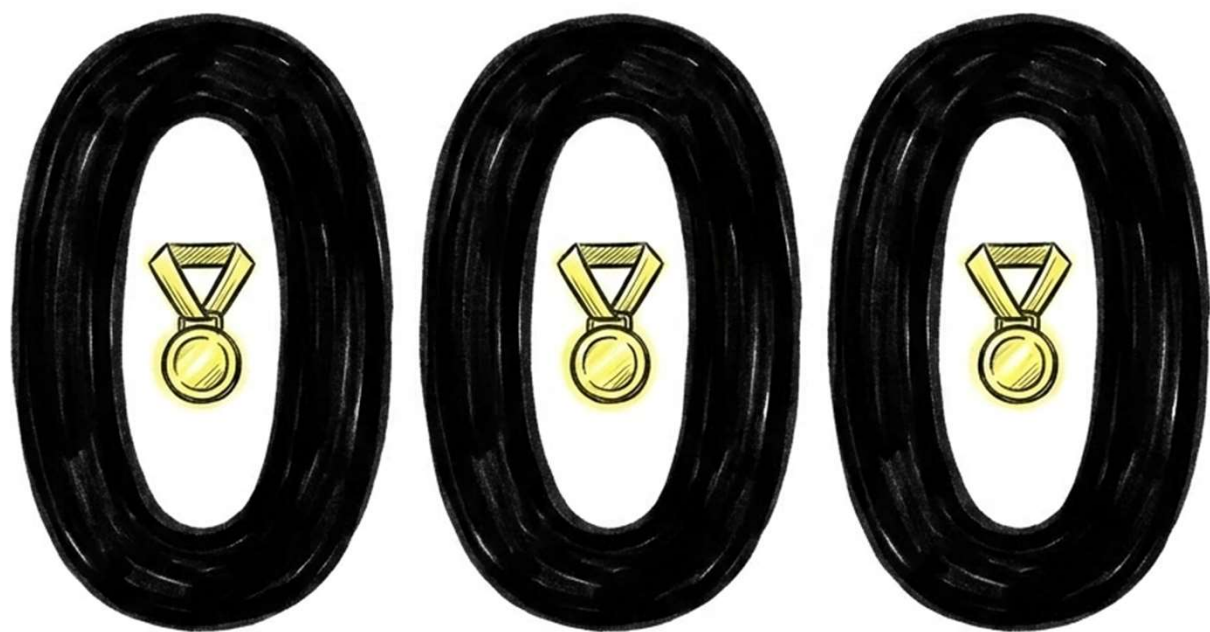
机器人：一边疯狂摇晃，一边努力不瞎。
（没有车道线，每走一步都在剧烈震动，数据极度变形）



真正的终极考验，是指数级复杂的真实人类生活场景。



纯粹的独立导航大脑， 不带遥控器的真枪实弹。



接管

碰撞

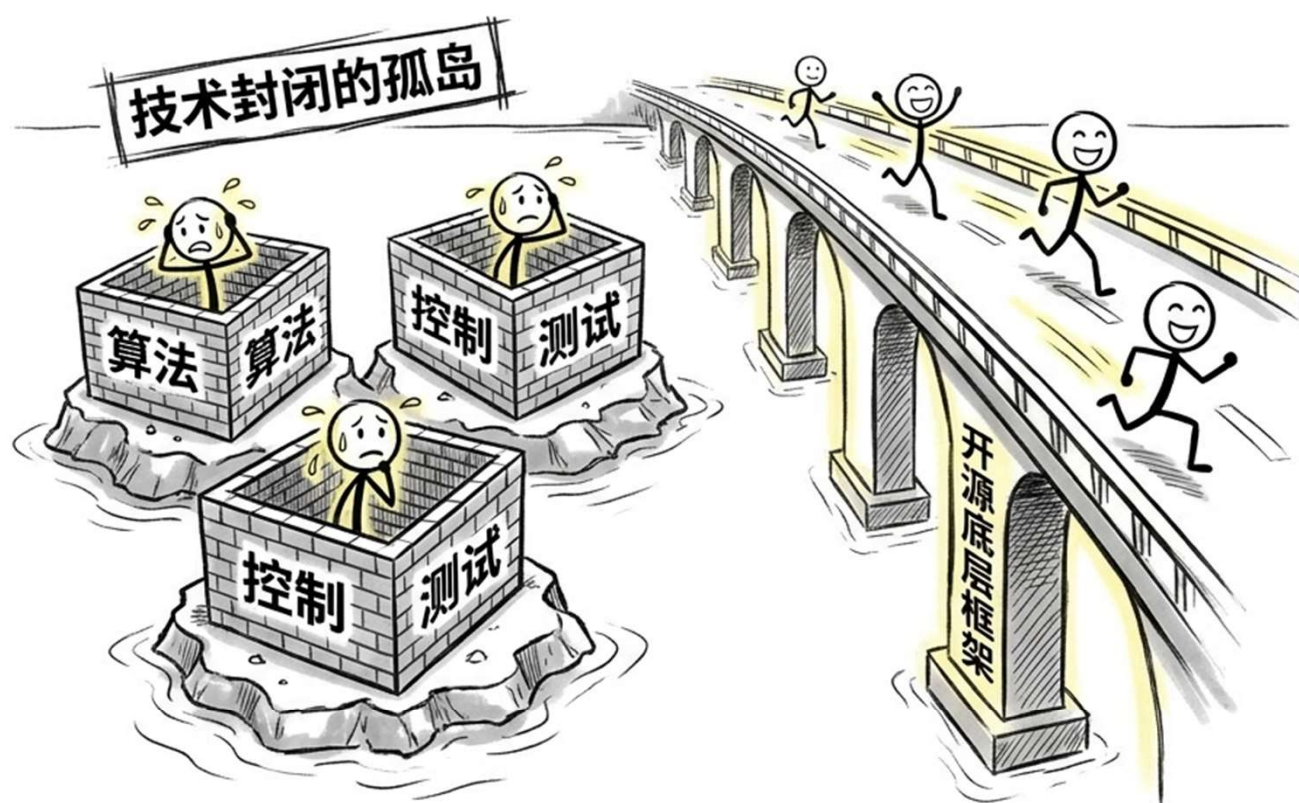
失误

全场唯一独立导航大脑身份参赛。
100米、400米、1500米，全部
全自主完成。

既然这么强， 为什么要免费开源？



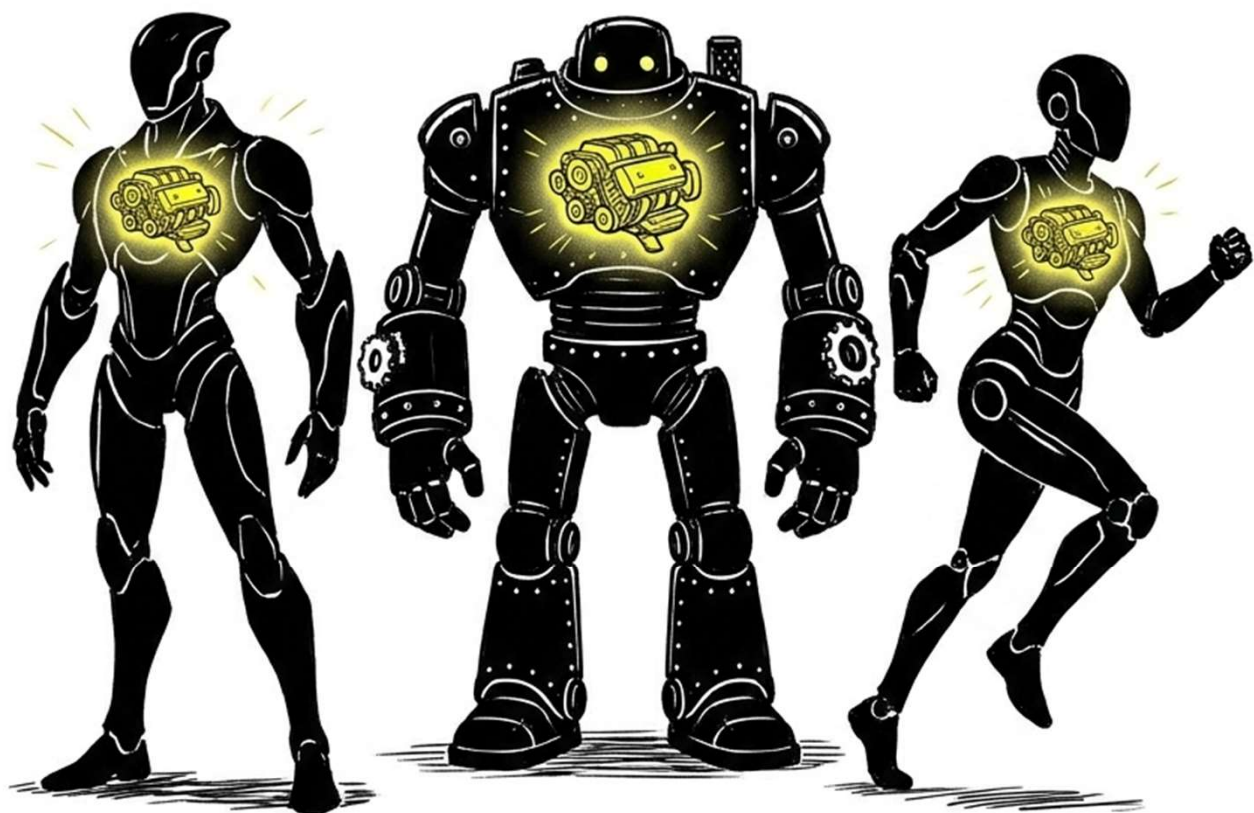
与其在孤岛里比拼名次， 不如做修路人。



Google Android -> 智能手机
朗毅导航系统 -> 人形机器人

(参赛队伍暴增5倍，但中小团队极度缺乏全自主导航研发能力，开放基础设施才能让生态狂飙。)

行业真相：你看过高燃避障视频，很多用的是同一套大脑。



典型的具身行业分工：

有人造炫酷的车身，有人造硬核的发动机。

用户可能不知道发动机是谁做的，但没有它，车就跑不了。

真正的领先者， 只用行动说话。



敢开源，不是拿未毕业的作品作秀。

而是基于华科大、港理工博士团队长期的技术沉淀。把稳定版交给社区，自己去深水区解更难的题。

免费拿走，去跑你的马拉松。



目前已有 100+ Star，并已有团队直接用它跑完全程。
(由机友圈的首席搞机头子，为您硬核拆解)