

seeed studio

详情页视觉模块

AI 制作实操

分享人：(COM)林穗远

扩展	网络接口	AX1800无线网卡 (RJ45)
	工业总线	集成 CAN、I2C、UART
物理特性	无线扩展	支持 Wi-Fi / BLE / LTE 模块扩展
	输入电压	19~54 V DC 宽压输入 (适配移动机器人电池)
	工作温度	-20 °C 至 60 °C (25W 模式); MAXN 模式下可达 55 °C
	散热设计	铝合金外壳高效被动 / 主动散热

重塑机器人之魂

reComputer Robotics J4012

157 TOPS 算力巅峰 | NVIDIA Orin NX 16GB | 专为 GMSL 视觉而生

Jetson

Orin NX

Orin Nano

Super mode

具身智能

英伟达

产品特点

157 TOPS

256G SSD

升级LPDDR5

多样化载板适配

双网口设计

GMSL 接口深度定制

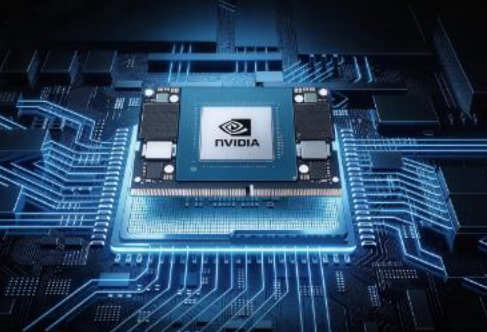
长距离、零延迟的视觉盛宴



4 路 GMSL2 摄像头实时回传 | 0 卡顿 | 0 衰减

1.7倍 性能飞跃

解锁无限可能



157 TOPS 暴力算力

1.7 倍性能飞跃

破核性能，轻松应对复杂 AI 推理

单台即可替代多机协作，效率大幅提升

Orin NX 满血模式

16GB 大显存加持

Super 模式全开，释放全部性能潜力

多模型并行，多传感器数据流畅处理

解构详情页：从“点”到“面”的全栈重塑

传统详情页制作通常面临高沟通成本与长交付周期。今天，我们将通过 AI 工具（即梦、豆包），以纯运营视角跑通整个详情页的核心视觉模块：

[Layer 3] 视觉结构图 (Tech Diagram)
突破盲盒的精准定位



[Layer 1] 首屏海报 (Hero Image)
空间重构与透视映射

[Layer 2] 图标系统 (Icon System)
代码级绝对一致性

[Layer 4] 参数表 (Data Table)
数据可视化的降维打击

详情页设计不再只是“修图”，而是“视觉工程”。

1

首屏海报



+



一张白底产品图

一张参考图

描述词：“把图二的产品替换成图一的产品，调整视角和透视角度，让产品合理的放置在桌面上”



比起不用参考直接使用描述词生成的好处是：

更直接

无需思考描述词

更自然

效果基本和参考一致

更省时

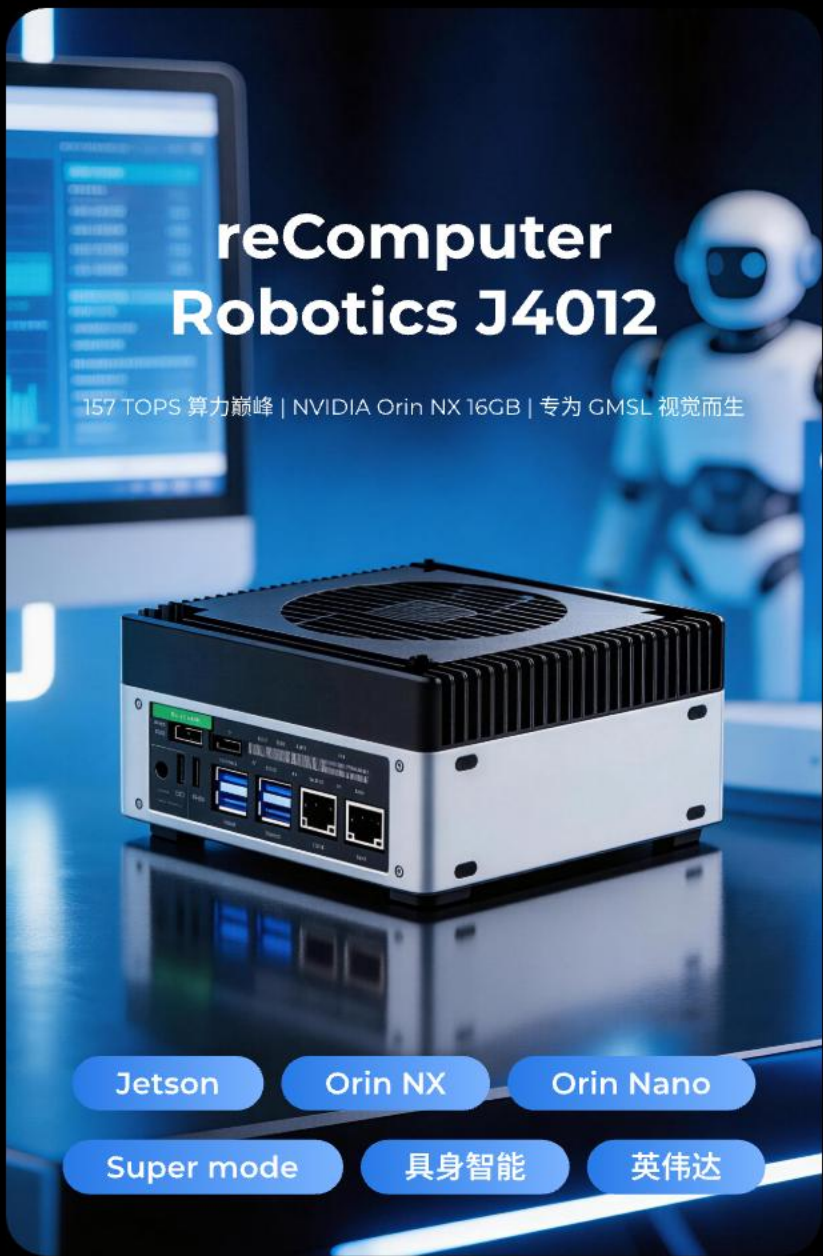
无需抽卡

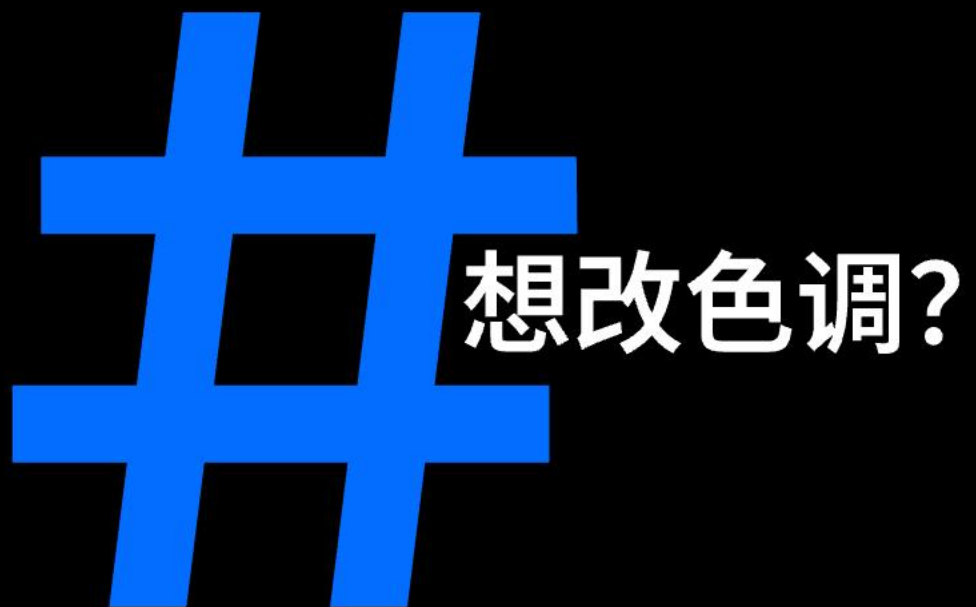


想根据产品特点，修改细节？

**描述词：**

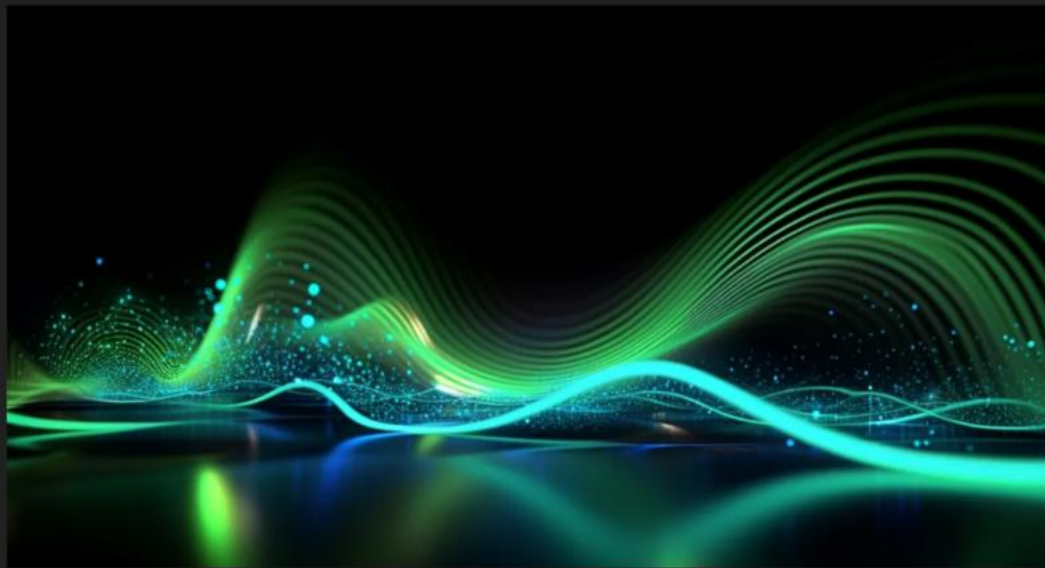
“以原图为基础，保留前景设备的原本细节。在背景桌子后方右侧添加：1. 一个****极度虚化****的人形机器人原型（仅保留轮廓，无清晰细节）2. 后方左侧添加一台****模糊虚化****的桌面显示器（屏幕显示模糊的数据监测界面，文字不可辨认）构图要求：- 严格采用****前景聚焦+强背景虚化****的景深效果，所有新增元素均处于焦外，保持低饱和度、低对比度，仅作为氛围点缀 - 核心视觉焦点必须牢牢锁定在最前方的设备本体上，背景元素不可抢镜，边缘柔和模糊，与前景设备形成明显虚实对比 - 整体色调延续原图的冷蓝色科技感，光影与反光风格保持一致”







+



生成的图片

一张色彩参考图

描述词：

“图一整体构图不变，背景色值由蓝光变为蓝绿渐变，参考图二的色彩变化，不要直接替换图二的背景”



2

图标生成

图标生成 平台推荐

1. *KIMI*

2. *Gemini 3.0*

描述词:

“你是资深图标设计师与前端工程师。请为我生成一套【统一风格】的SVG图标，
要求:

1)总数:10个

2)画布: 24x24

3) 风格: 线性 (outline) , 统一线宽2px, 圆角端点与圆角连接

4)颜色: 默认使用currentColor(不要写死黑色) , 不要渐变、不要阴影

5)SVG 要求: 每个图标都必须是可直接使用的完整..., 包含xmlns、viewBox

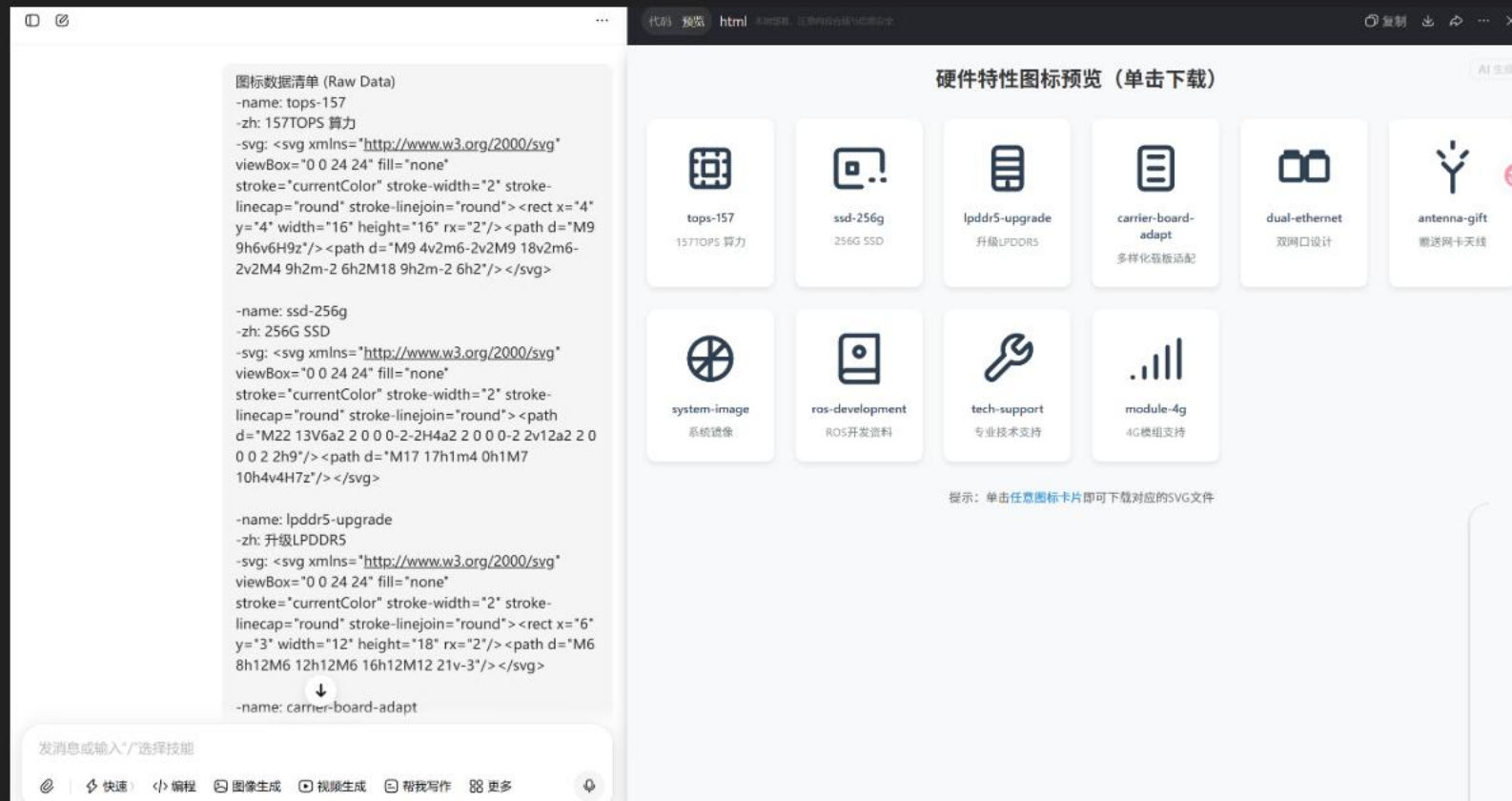
6) 结构要求: 按以下格式输出, 每个图标一段,

便于复制保存: -name:图标英文名

(kebab-case) -zh:中文含义 -svg:一整段 SVG 代码 (不要用 markdown代码块包裹, 不要省略)

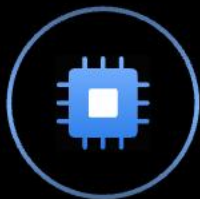
7) 图标清单如下 (请严格按清单生成, 不要增减) :157TOPS、256G SSD、升级LPDDRS、多样化载板适配、双网口设计、赠送网卡天线、系统镜像、ROS开发资料、专业技术支持、4G模组支持”

将生成的SVG 代码复制到 豆包：



描述词： “（生成的SVG代码）生成一个html网页，展示所有图标，单击既可下载SVG;”

矢量图标，调整方便



157TOPS



256G SSD



升级LPDDRS



多样化载板适配



双网口设计



赠送网卡天线



系统镜像



ROS开发资料



专业技术支持



4G模组支持

3 视觉结构控制

通过标注严格控制图片结构（即梦）：

生成基底图：

选择一张产品白底图，描述词“专业工业计算机产品摄影，超写实，商业广告风格，戏剧性明暗对比布光，主光来自左前方，辅光消除生硬阴影，放置在高光泽黑色亚克力表面上，纯黑深背景，金属机身上有细腻的镜面高光，USB 接口和文字标签处对焦锐利，8K 分辨率，极致细节，使用索尼 A7R V + 索尼 FE 100mm f/2.8 STF GM OSS 拍摄，浅景深，散景效果，真实质感，工业设计，科技硬件。”



生成结果：

简单绘制需求后喂给AI:

描述词: “在设备的背后加一个悬浮半透明科技蓝全息屏幕内统一放 4 分屏实时监控画面，极简HMI的感觉叠在设备后，作为辅助元素，低调不突出，如参考蓝色的标注处”





GMSL 接口深度定制

长距离、零延迟的视觉盛宴



4 路 GMSL2 摄像头实时回传 | 0 卡顿 | 0 衰减

4

参数表格

原始表格喂给豆包：

	A	B	C
1	核心类别	参数项	规格详情
2		产品名称	reComputer Robotics J4012 (带 GMSL 扩展)
3	基础信息	SKU	100026552
4		系列定位	机器人 (Robotics) 系列
5		核心模块	NVIDIA® Jetson™ Orin™ NX (16GB)
6	核心性能	AI 算力	高达 157 TOPS (在 Super/MAXN 模式下)
7		内存	16GB
8	软件生态	预装系统	JetPack 6.2 及 Linux BSP
9		仿真支持	支持 NVIDIA Isaac Sim 机器人仿真平台
10		GMSL 支持	集成 GMSL 扩展板, 最高支持 4 路 GMSL2 摄像头接口
11	视觉与扩展	网络接口	双千兆以太网口 (RJ45)
12		工业总线	集成 CAN、I2C、UART
13		无线扩展	支持 Wi-Fi / BLE / LTE 模块扩展
14		输入电压	19 - 54 V DC 宽压输入 (适配移动机器人电池)
15	物理特性	工作温度	-20 °C 至 60 °C (25W 模式); MAXN 模式下可达 55 °C
16		散热设计	铝合金外壳高效被动 / 主动散热
17			
18			
19			
20			
21			

输入样式要求：

描述词： “把表格变成在线可预览，响应式设计，背景纯黑，表头背景色为左右线性渐变 #7AB2FF—#277AE8，渐变效果应用于整个表头行（标签），而非单个表头单元格（标签），确保从左到右颜色过渡连贯，字体纯白，英文字体使用Montserrat,中文字体使用思源黑体，注意同类项单元格自动合并不要重复”

#	A	B	C
1	核心类别	参数项	规格详情
2	基础信息	产品名称	reComputer Robotics J4012 (带 GMSL 扩展)
3		SKU	100026552
4		系列定位	机器人 (Robotics) 系列
5	核心性能	核心模块	NVIDIA® Jetson™ Orin™ NX (16GB)
6		AI 算力	高达 157 TOPS (在 Super/MAXN 模式下)
7		内存	16GB
8	软件生态	预装系统	JetPack 6.2 及 Linux BSP
9		仿真支持	支持 NVIDIA Isaac Sim 机器人仿真平台
10		GMSL 支持	集成 GMSL 扩展板, 最高支持 4 路 GMSL2 摄像头接口
11	视觉与扩展	网络接口	双千兆以太网口 (RJ45)
12		工业总线	集成 CAN、I2C、UART
13		无线扩展	支持 Wi-Fi / BLE / LTE 模块扩展
14	物理特性	输入电压	19~54 V DC 宽压输入 (适配移动机器人电池)
15		工作温度	-20 °C 至 60 °C (25W 模式); MAXN 模式下可达 55 °C
16		散热设计	铝合金外壳高效被动 / 主动散热
17			
18			
19			
20			
21			



核心类别	参数项	规格详情
基础信息	产品名称	reComputer Robotics J4012 (带 GMSL 扩展)
	SKU	100026552
	系列定位	机器人 (Robotics) 系列
核心性能	核心模块	NVIDIA® Jetson™ Orin™ NX (16GB)
	AI 算力	高达 157 TOPS (在 Super/MAXN 模式下)
	内存	16GB
软件生态	预装系统	JetPack 6.2 及 Linux BSP
	仿真支持	支持 NVIDIA Isaac Sim 机器人仿真平台
	GMSL 支持	集成 GMSL 扩展板, 最高支持 4 路 GMSL2 摄像头接口
视觉与扩展	网络接口	双千兆以太网口 (RJ45)
	工业总线	集成 CAN、I2C、UART
	无线扩展	支持 Wi-Fi / BLE / LTE 模块扩展
物理特性	输入电压	19~54 V DC 宽压输入 (适配移动机器人电池)
	工作温度	-20 °C 至 60 °C (25W 模式); MAXN 模式下可达 55 °C
	散热设计	铝合金外壳高效被动 / 主动散热

豆包生成的是一段Html代码，支持即时预览。可直接截图使用。
(响应式设计，拖动浏览器窗口自由改变表格宽度)

参数表

核心类别	参数项	规格详情
基础信息	产品名称	reComputer Robotics J4012 (带 GMSL 扩展)
	SKU	100026552
	系列定位	机器人 (Robotics) 系列
核心性能	核心模块	NVIDIA® Jetson™ Orin™ NX (16GB)
	AI 算力	高达 157 TOPS (在 Super/MAXN 模式下)
	内存	16GB
软件生态	预装系统	JetPack 6.2 及 Linux BSP
	仿真支持	支持 NVIDIA Isaac Sim 机器人仿真平台
视觉与扩展	GMSL 支持	集成 GMSL 扩展板, 最高支持 4 路 GMSL2 摄像头接口
	网络接口	双千兆以太网口 (RJ45)
	工业总线	集成 CAN、I2C、UART
	无线扩展	支持 Wi-Fi / BLE / LTE 模块扩展
物理特性	输入电压	19-54 V DC 宽压输入 (适配移动机器人电池)
	工作温度	-20 °C 至 60 °C (25W 模式); MAXN 模式下可达 55 °C
	散热设计	铝合金外壳高效被动 / 主动散热

#如果样式不符合预期，随时自定义：

- 1、上传刚才生成的html文件；
- 2、添加描述词：(例)整体字号+4px或-4px

进阶可编辑版本：

步骤1：把本地html变成在线链接并生成H2D文件

- 在 GitHub 上创建一个新仓库。
- 将你的 HTML 文件上传到这个仓库。
- 进入仓库的 Settings → Pages，在 Source 中选择分支（如 main或 master）并保存。
- 几分钟后，你的网站就会生成一个类似 <https://你的用户名.github.io/仓库名/>的在线链接。
- Chrome中下载Html to Design插件，生成.h2d文件

步骤2：

Figma 中 Html to Design 插件打开.h2d文件即可编辑，Figma文件保存本地再导入Mastergo,即可在Mastergo编辑