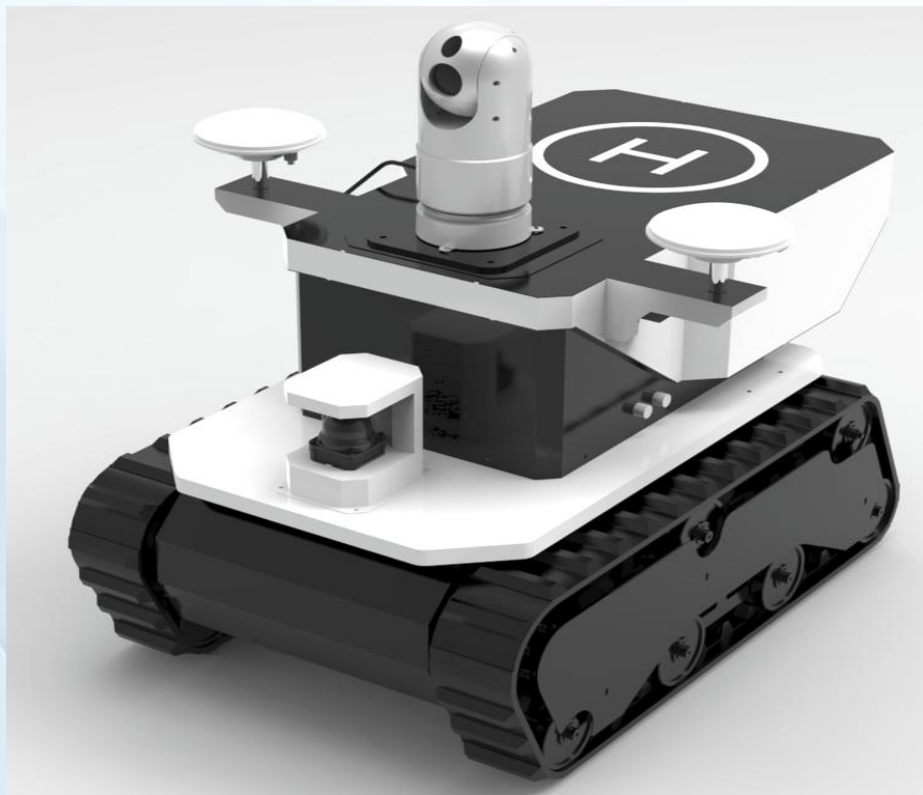


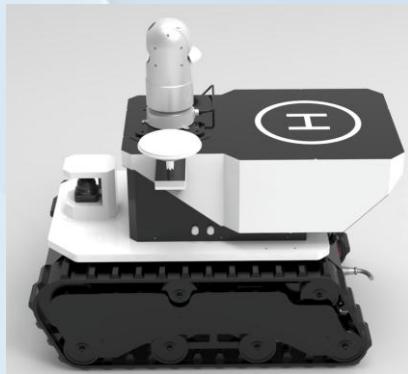
智能无人车产品介绍

典型无人车——履带机器人TR200



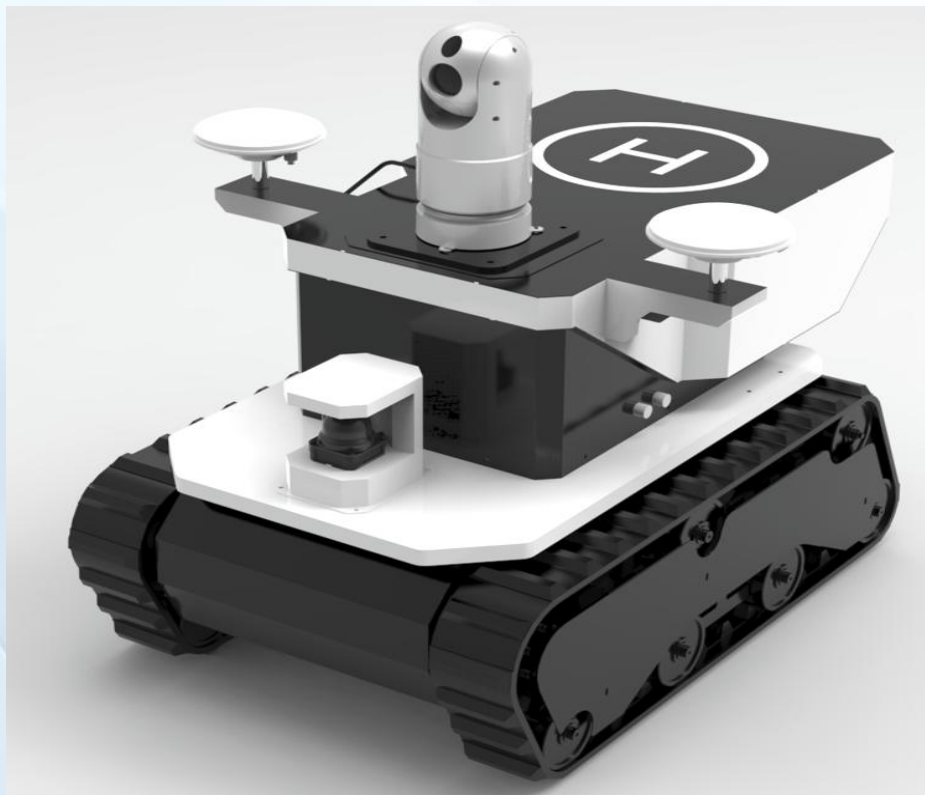
TR200高性能小型线控履带底盘，集激光导航与RTK高精度定位技术于一体，能够实现复杂环境下的厘米级精准定位与稳定自主导航。该底盘采用坚固灵活的履带式设计，具备出色的越障与地形适应能力，同时通过先进的线控系统实现精准的运动控制与快速响应。产品深度融合双导航模式，在室内外场景下均可实现无缝切换与稳定运行，满足巡检、勘探、安防、农业及特种作业等多领域自动化移动平台的搭建需求，为客户提供稳定可靠、智能高效的移动机器人底层解决方案。

尺寸	长895*宽600*高900mm	续航	2H（根据电池可扩展）
底盘质量	100KG	充电时间	3H（根据电池扩展情况调整）
离地高度	135MM	电机功率	400W*2
防护等级	IP54	最大速度	1.2M/S
使用温度	-10~60摄氏度	转弯半径	原地旋转(0°)
电池类型	锂电池	垂直负载	50KG
电池容量	标配48V/40AH（可扩展）	控制模式	CAN

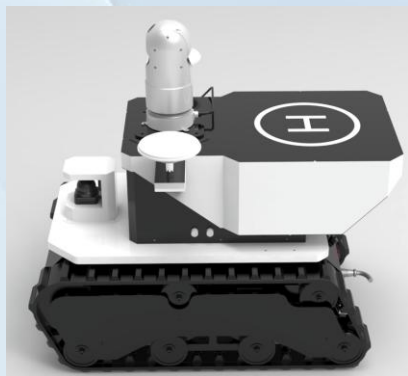


- 小型履带式线控底盘
- 原地旋转/差速控制/高精度伺服控制/ROS导航

典型无人车——履带机器人TR300



TR300高性能重型线控履带底盘，集激光导航与RTK高精度定位技术于一体，能够实现复杂环境下的厘米级精准定位与稳定自主导航。该底盘采用坚固灵活的履带式设计，具备出色的越障与地形适应能力，同时通过先进的线控系统实现精准的运动控制与快速响应。产品深度融合双导航模式，在室内外场景下均可实现无缝切换与稳定运行，满足巡检、勘探、安防、农业及特种作业等多领域自动化移动平台的搭建需求，为客户提供稳定可靠、智能高效的移动机器人底层解决方案。



- 中型履带式线控底盘
- 原地旋转/差速控制/高精度伺服控制/ROS导航

尺寸	长1435*宽900*高1200mm	续航	2H（根据电池可扩展）
底盘质量	360KG	充电时间	3H（根据电池扩展情况调整）
离地高度	200MM	电机功率	1500W*2
防护等级	IP54	最大速度	1.4M/S
使用温度	-10~60摄氏度	转弯半径	原地旋转(0°)
电池类型	锂电池	垂直负载	200KG
电池容量	标配48V/40AH（可扩展）	控制模式	CAN

典型无人车——四轮机器人WR200



WR200小型全向移动底盘，采用创新的四轮独立驱动与独立转向机电一体化设计，赋予其卓越的全向平移与零半径原地旋转能力，运动控制极为灵活精准。该底盘深度融合激光导航与RTK双模导航系统，确保在室内外复杂场景中均能实现高精度定位与稳定自主路径规划。凭借其全向移动特性、鲁棒的硬件架构与高度开放的可编程性，本底盘是构建高端移动机器人应用的理想选择，特别适用于室内外巡检、智能物流、科研实验及特种服务机器人等需要高灵活度、高精度及定制化算法的前沿领域。。



- **全向移动四轮四转底盘**
- **原地旋转/全向移动模式/
高精度伺服控制/ROS导航**

尺寸	长980*宽650*高830mm	续航	2H（根据电池可扩展）
底盘质量	130KG	充电时间	3H（根据电池扩展情况调整）
离地高度	95MM	电机功率	230W*4+200W*4
防护等级	IP44	最大速度	1.8M/S
使用温度	-10~60摄氏度	转弯半径	原地旋转(0°)
电池类型	锂电池	垂直负载	150KG
电池容量	标配48V/20AH（可扩展）	控制模式	CAN

典型无人车——四轮机器人WR300



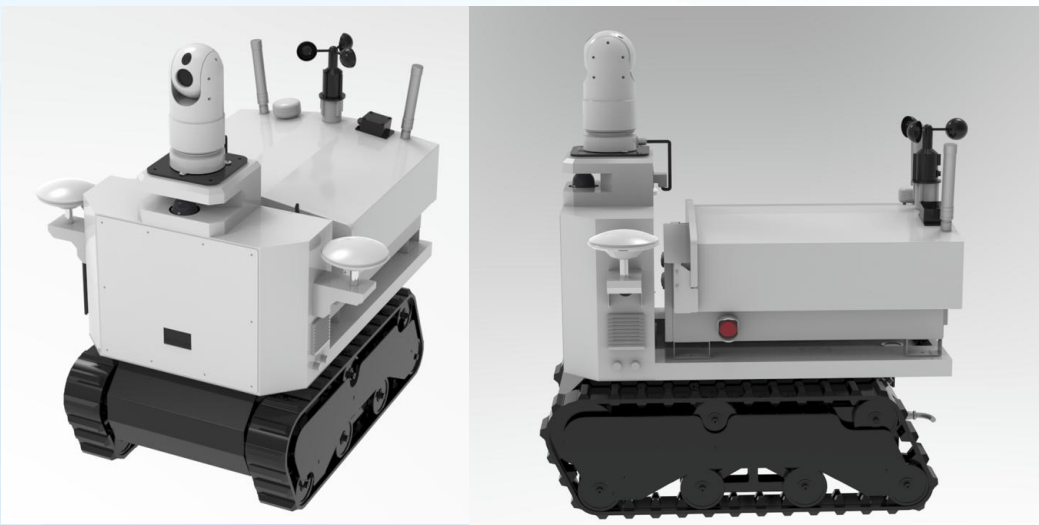
WR300中型全向移动底盘，采用创新的四轮独立驱动与独立转向机电一体化设计，赋予其卓越的全向平移与零半径原地旋转能力，运动控制极为灵活精准。该底盘深度融合激光导航与RTK双模导航系统，确保在室内外复杂场景中均能实现高精度定位与稳定自主路径规划。凭借其全向移动特性、鲁棒的硬件架构与高度开放的可编程性，本底盘是构建高端移动机器人应用的理想选择，特别适用于室内外巡检、智能物流、科研实验及特种服务机器人等需要高灵活度、高精度及定制化算法的前沿领域。

尺寸	长1270*宽756*高1050mm	续航	2H（根据电池可扩展）
底盘质量	155KG	充电时间	3H（根据电池扩展情况调整）
离地高度	180MM	电机功率	300W*4+200W*4
防护等级	IP54	最大速度	1.5M/S
使用温度	-10~60摄氏度	转弯半径	原地旋转(0°)
电池类型	锂电池	垂直负载	240KG
电池容量	标配48V/40AH（可扩展）	控制模式	CAN



- 全向移动四轮四转底盘
- 原地旋转/全向移动模式/
高精度伺服控制/ROS导航

典型无人车——空地一体无人车AGUV100



空地一体无人车，是一款深度融合地面全向移动、空中无人机协同与开放可编程能力的创新型智能机器人。该无人车采用先进的全向移动底盘，可实现平面内任意方向的灵活平移与零半径旋转，具备卓越的地面机动性。它集成了激光导航与RTK高精度导航系统，确保在复杂环境下实现厘米级精准定位与稳定自主导航。其核心创新在于上装集成了智能无人机机库与自动充电装置，能够为无人机提供安全的收纳、自动起降及持续能源补给。平台全面开放地面导航、运动控制、无人机调度及任务协同的软件接口与通信协议，支持用户进行深度的二次开发与功能定制，允许根据特定场景灵活规划空地协同策略、定制任务流程及集成专属算法。这一高度集成且开放的解决方案，专为智慧城市立体巡检、广域应急响应、大型设施综合运维、精准地理测绘及前沿科研等高端领域设计，为客户构建定制化的、智能高效的空地一体化自动作业系统提供了强大而灵活的核心平台。



集成无人车、无人机机巢、无人机于一体，实现空地一体联动巡检

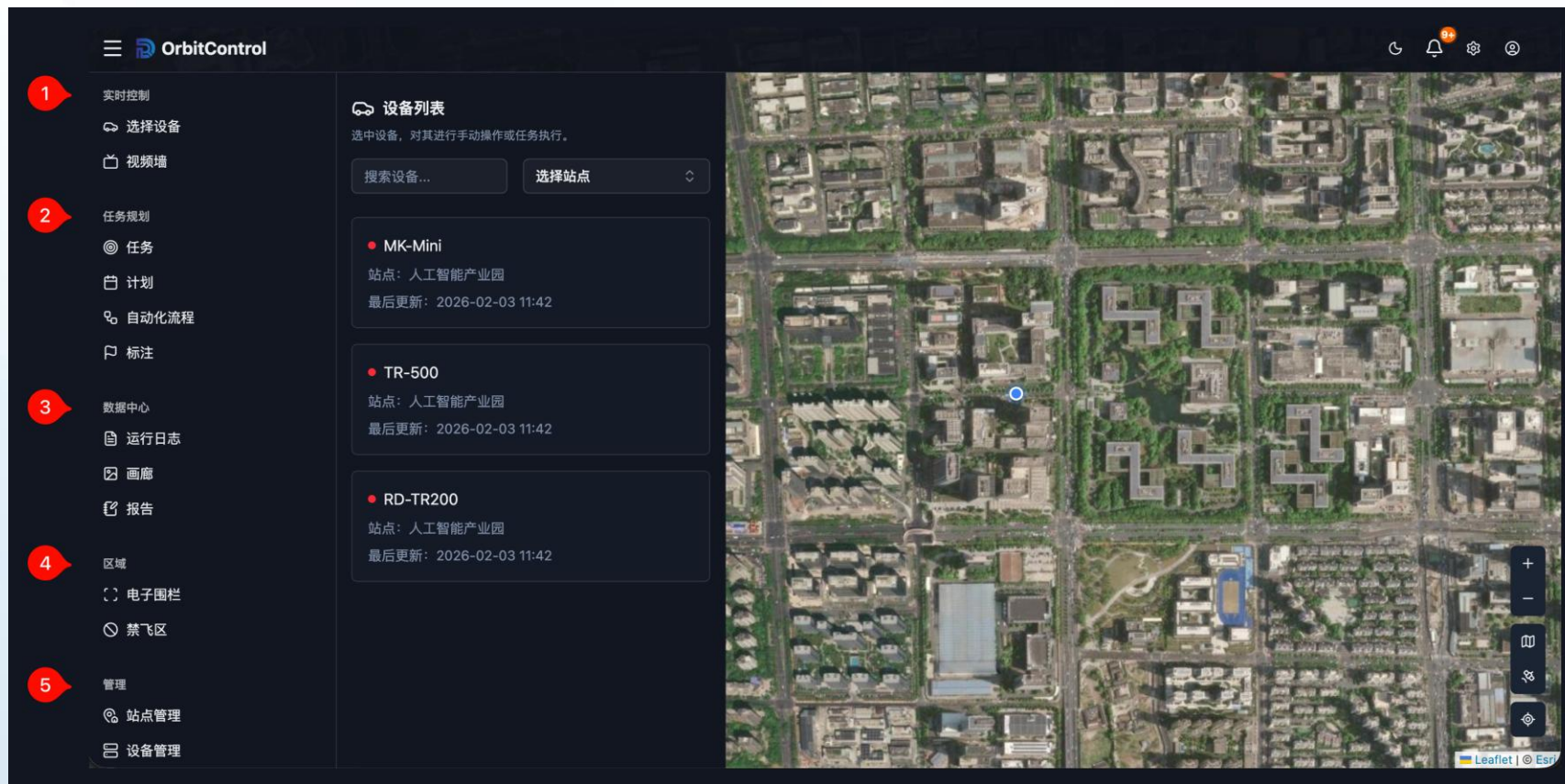
总体架构





智能巡检云端管理平台功能概述

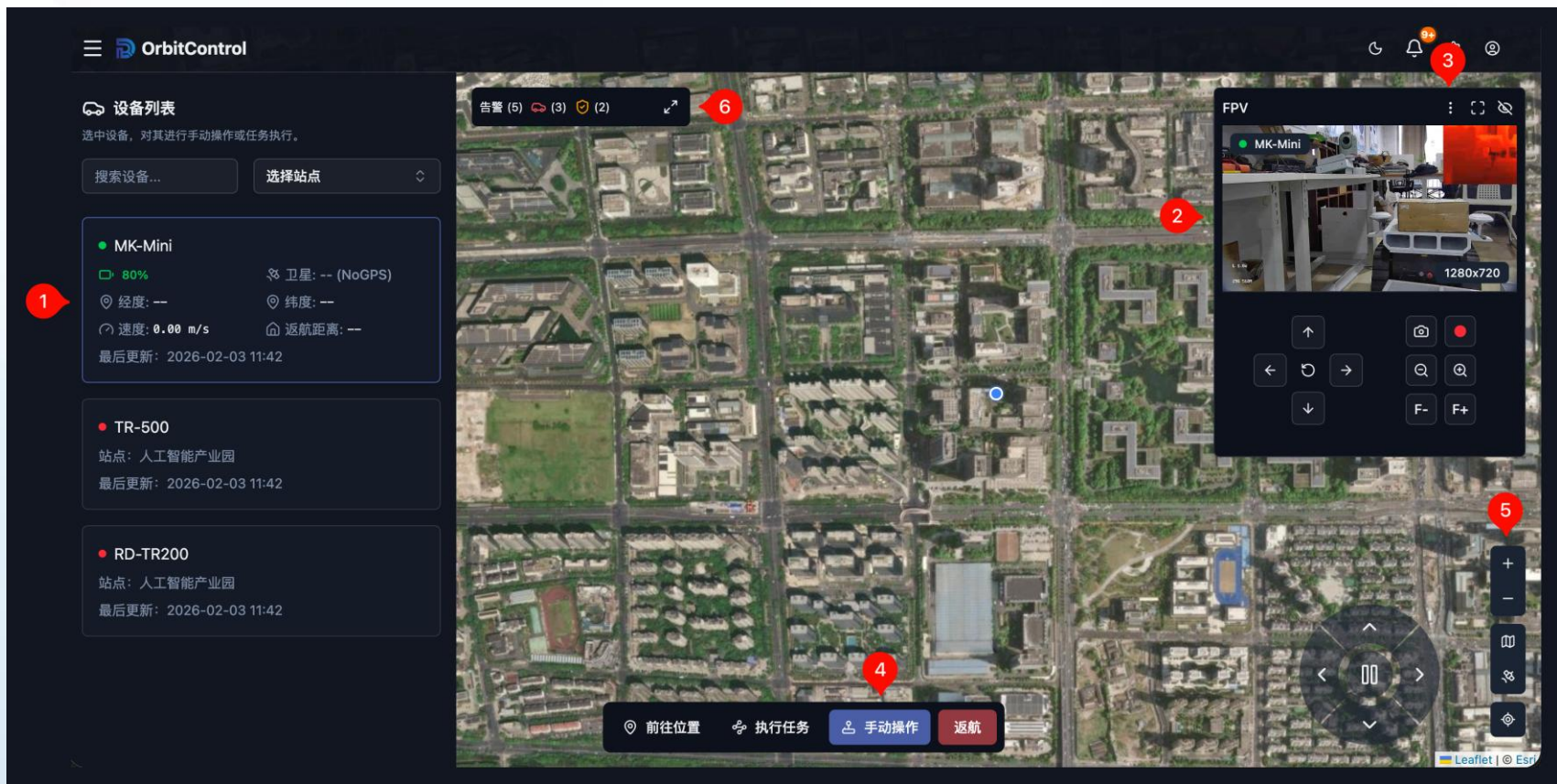
- 1.实时控制：** 主要涉及手动控制、设备实时状态/位置确定、实时视频查看、手动任务执行等
- 2.任务规划：** 主要包括任务设置、任务调度编排、流程自动化配置等
- 3.数据中心：** 设备数据集中到平台后的统一展现窗口，包括任务运行日志、设备采集的图片/视频数据等
- 4.区域：** 电子围栏（Geofence）、禁飞区（No-Fly_Zones）的配置
- 5.管理：** 各类核心实体数据的查看和管理，包括：设备管理、站点管理、地图管理、组织和人员管理等





实时控制

- 1.选择设备：**选择设备卡片后，会显示设备的电量、当前GPS信息（卫星数、经纬度等）、当前速度等
- 2.实时视频：**右上角会显示云台实时视频，也可点击按钮进行全屏显示
- 3.云台控制：**点击按钮后，会显示云台控制面板，对云台进行方向、焦距等操作，也可以进行拍照和录像等，数据会上传至云平台
- 4.设备控制面板：**在页面的正下方显示有设备控制面板，点击「手动操作」会显示右下角的虚拟摇杆，进行设备移动操作
- 5.地图操作：**支持地图的放大、缩小、图层切换、当前位置定位等操作
- 6.告警显示：**显示设备告警或者安全告警，点击可展示详细信息



任务规划——路径规划

1.任务查询：可以通过任务名称和所处站点进行查询，显示列表

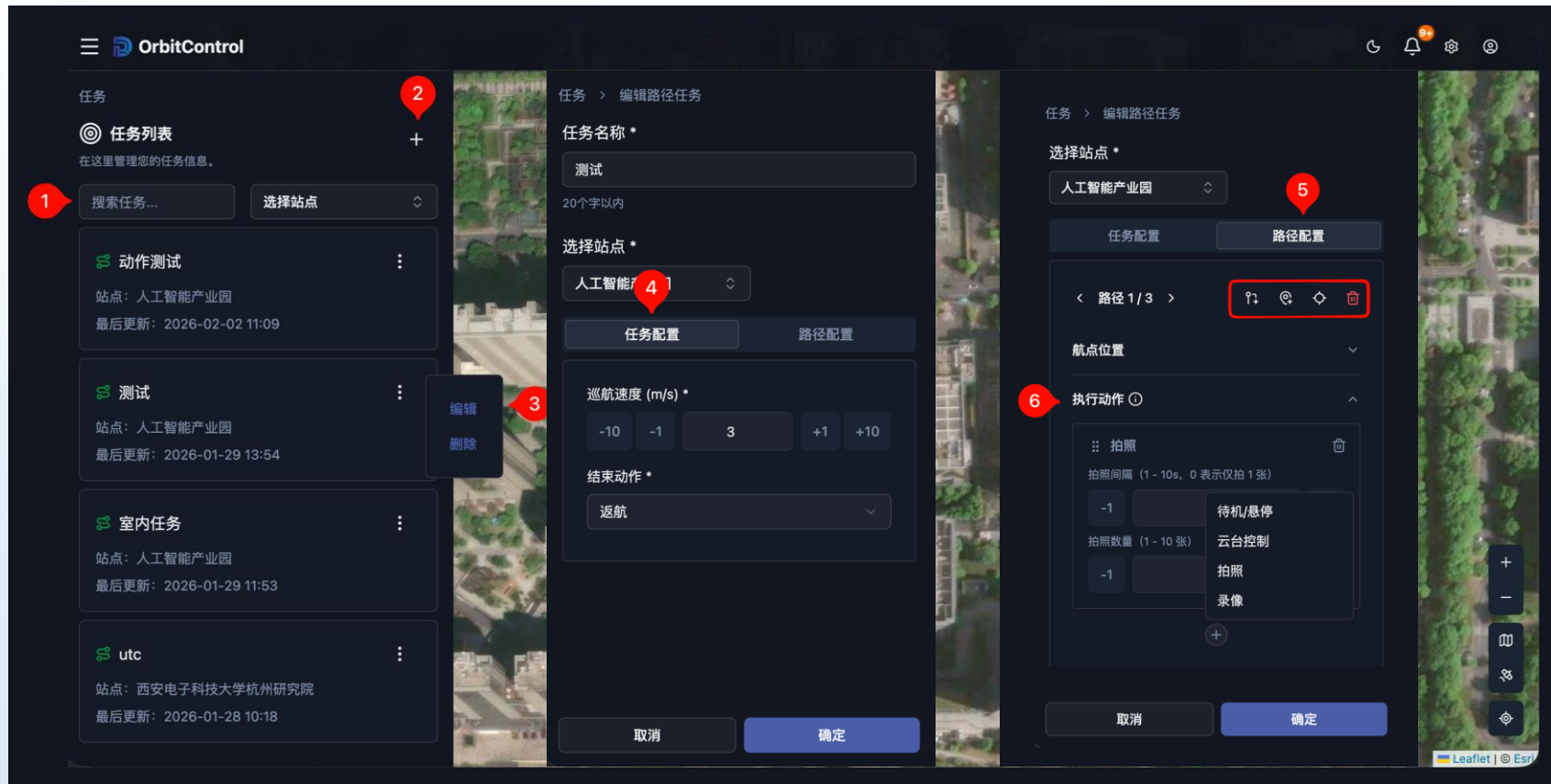
2.新建任务

3.编辑任务：新建和编辑任务参数

4.任务参数：进行任务相关配置，整体而言，可以配置巡航速度、结束动作等

5.路径配置：可以通过在地图上点击，或者通过设备录制的方式，进行路径管理，支持路径上每个航点的定位、删除功能

6.动作配置：可以为每一个航点配置一系列动作，动作在设备到达该航点后顺序执行，支持的动作包括：待机、控制云台角度和Zoom、拍照、录像等，后续还会扩展无人机、反无设备控制等操作





计划执行

任务配置后，可以配置计划进行自动化执行：

1. **点击新建**：弹出新建计划窗口
2. **新建计划**：可以根据开始时间、时间间隔（时、天、周、月等）、结束时间来进行灵活配置
3. **计划日历**：新建后，所有执行时间以及执行任务会议日历形式展现，不同颜色区分任务的不同状态，一目了然
4. **运行日志**：任务运行后，会在数据中心侧记录运行日志
5. **查看运行日志详情**：点击具体任务进入日志详情，会展示概览、回放和媒体文件信息，包括当时的运行统计数据（速度、位置、时长、电耗等）、运行产生的媒体数据，也可以重新回放当时的情况

The screenshot displays the OrbitControl interface with several key components:

- Plan Management (计划管理):** A calendar view for February 2026 showing a task '每日巡检, 下午05:20' on Sunday, 26th. A red circle '3' highlights this task.
- New Plan Dialog (新建计划):** A modal window for creating a new plan. It includes fields for title (每日巡检), device (人工智能产业园), task (测试), start time (2026/02/25 17:21), and repetition (daily, every 1 day). A red circle '2' highlights the '新建计划' button.
- Calendar (日历):** A weekly calendar view showing the task on Friday, 28th and Saturday, 29th. A red circle '1' highlights the '新建计划' button in the top right.
- Execution Log (运行日志):** A table listing task execution records. A red circle '4' highlights the '运行日志' button. The table has columns for task name, device name, site, and execution time.
- Log Details (日志详情):** A detailed view of a specific log entry for '测试' on 2026-02-09. It includes a '运行统计' (Execution Statistics) section with metrics like distance, time, height, and speed. A red circle '5' highlights the '运行统计' section.