



智能无人巡检系统

智能无人巡检系统

智能无人车



适用场景

- 一、园区巡检
- 二、车间巡检
- 三、仓库巡检

.....

智能无人车

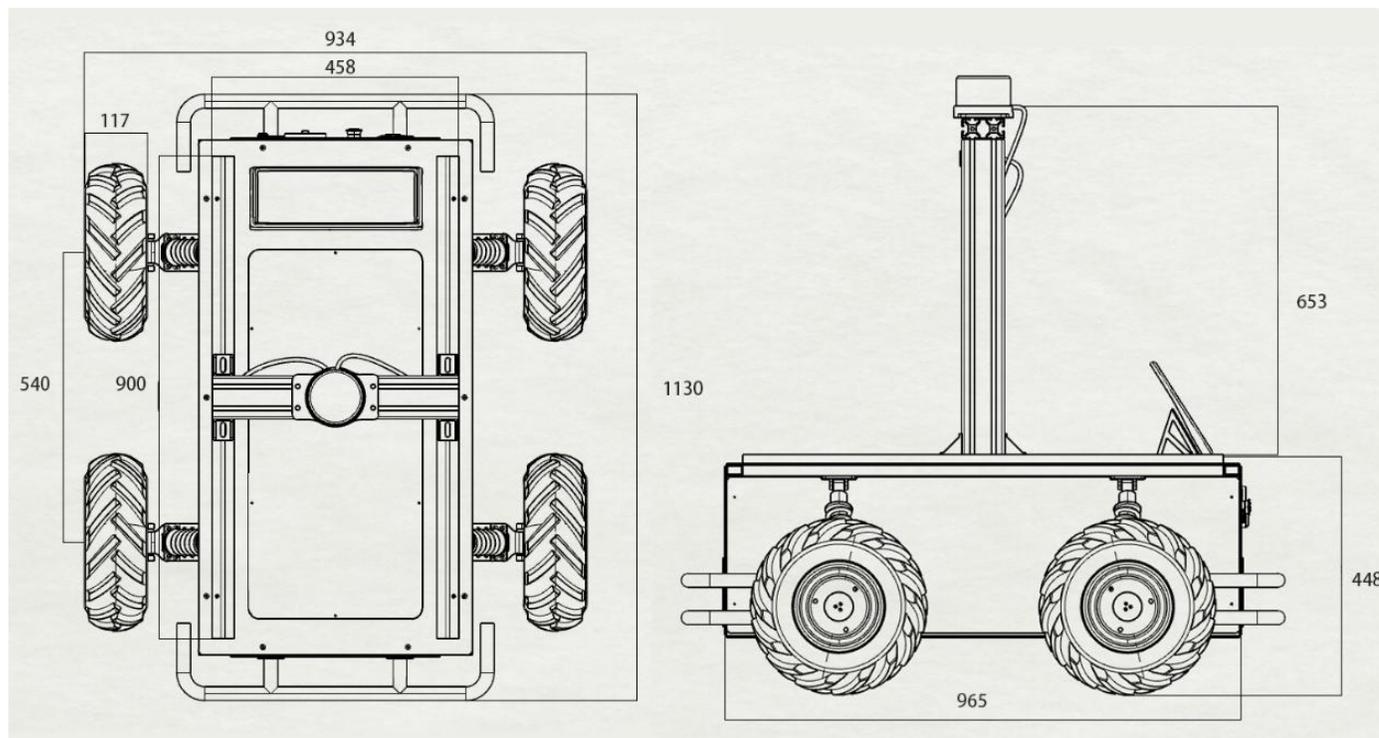
- 1. 自主机动
- 2. 异常警报
- 3. 远程交互
- 4. 实时数据检测

场景

- 1. 异常行为识别报警
- 2. 可疑目标比对识别
- 3. 多传感器协同检测

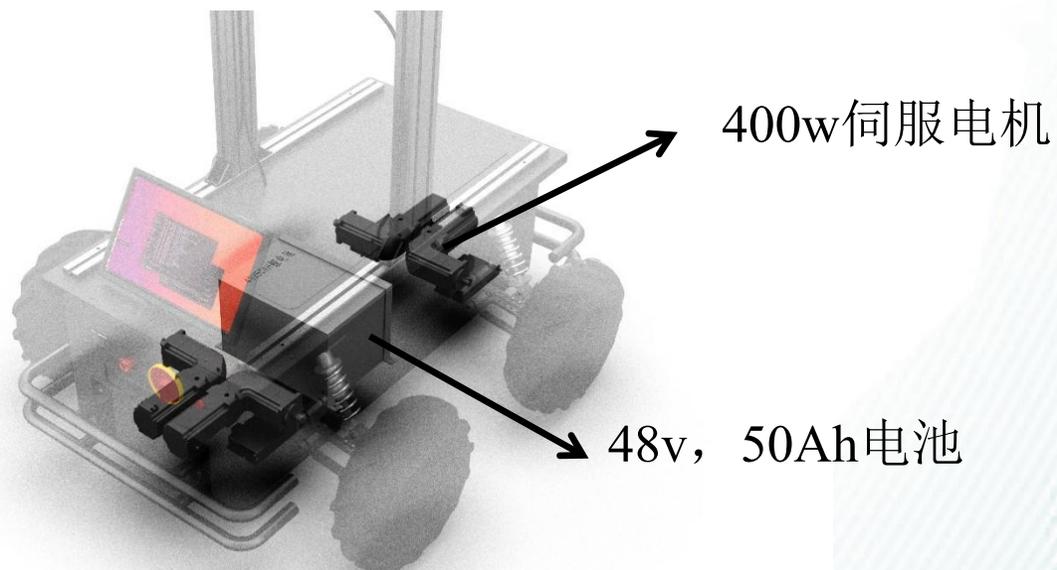
1. 外观与结构:

底盘采用双横臂独立悬架，结构稳定可靠，可承载160kg负载无机身形变。



2. 驱动与负载

- ① $4 \times 400\text{w}$ 的伺服电机驱动，通过四轮差速驱动，机动灵活；
- ② $4 \times 600\text{w}$ 低压伺服驱动器，具有最大3倍过载设计；
- ③ 具有过流、过热、过压等多种保护，确保驱动系统安全性。



3. 相机

搭载2个1080P的海康机器人工业相机 MV-CA016-10UC，可进行红绿灯、车辆、行人识别。

传感器类型	CMOS, 全局快门	增益	0 dB ~ 17 dB
传感器型号	IMX273	曝光时间	16 μ s ~ 10 sec
像元尺寸	3.45 μ m \times 3.45 μ m	快门模式	自动、手动、一键曝光
靶面尺寸	1/2.9"	Binning	支持 1 \times 1, 2 \times 2
分辨率	1440 \times 1080	下采样	支持 1 \times 1, 2 \times 2
帧率	166fps	镜像	支持水平镜像、垂直镜像
动态范围	71 dB	缓存容量	128 MB
信噪比	40 dB	数据接口	USB3.0
供电	5~15VDC	功耗	<2.8 W (USB供电)
镜头接口	C-Mount	镜头	4mm定焦工业镜头
外形尺寸	29 \times 29 \times 30 (mm)	重量	约56 g



4. 雷达

搭载16线360° 激光雷达。

测量最远距离	100米	通道数	16
精度	±3厘米	波长	903 nm
回传方式	双重回传	功率	8 W
视场角（垂直）	30°（±15°）	工作电压	9 - 32 V（DC）
角分辨率（垂直）	2°	重量	830克
视场角（水平）	360°	尺寸	103mm x 72 mm（直径x高度）
角分辨率（水平）	0.1° -0.4°	工作温度：	-10° 至+60° C
旋转速率	5-20Hz	防护标准：	IP67



5-1. 主机

搭载高性能i7处理器，为相机和雷达SLAM提供算力基础。



- 1、铝矩型材外壳，SGCC箱体
- 2、i7-6700 CPU，
- 3、2、32GB内存，
- 4、机械硬盘 500G，
- 5、ubuntu 18.0系统，
- 6、4*USB3.0, 1*Mini PCIe, 支持4G及Wifi/BT等无线功能，
PCIe X16 +
- 7、1*PCIeX1 + 2*PCI扩展，
- 8、直流DC 12~24V宽压供电，高性能，