

趴轨式（上下胶带间）巡检机器人

博宜特趴轨式智能巡检机器人本体前后2个可见光摄像头、3个红外热成像仪、温湿度传感器、拾音器、声光报警器、气体监测模块、动力单元，可实现对皮带机环境监测、设备状态监测（温度检测、异响检测）等。同时智能巡检机器人本体自带自动充电、安全避障、精确定位、轨道清扫等功能，机器人本体采用双轨道行走方式，并且可实现自动巡检和定时巡检功能。设计制造达到IP66防护等级，并具备防潮、防腐蚀能力。





参数名称	性能参数
IP 防护	IP66
尺 寸	710mm (L) × 285mm (W) × 80mm (H)
工作环境温度	-20℃ ~ +60℃
存储温度	-30-85 ° c
工作环境湿度	5%—95%RH
典型功耗	260W
充电方式	300W无线充电+直充
行走速度	0~1m/s 连续可调
默认巡检速度	0.5m/s
水平定位精度	重复定位精度：≤±10cm；
爬坡能力	≥ 45°
行走安全	可双向探测距离0.3-1 米， 0.5 米停车
刹车距离	最大速度下紧急刹车，制动距离<15cm
续航能力	充满电续航能力不小于 8 小时，行走距离大于10km， 电池容量大于30AH
充电时间	0-100%的充电时间： 3.5小时以内
供电方式	38V锂电池供电+无线充电
电池寿命	完全充放电次数不少于500次，电池容量不小于80%
行走方式	轨道运行
巡航方式	支持自动巡航与手动巡航和定制巡检
通讯方式	无线通讯
防风能力	能够在8级的风力以下正常工作，非工作状态能够抵御 不低于13级的风力
机器人抗干扰性能	距电子设备1.2m处发出的电磁和射频干扰(频率400~ 500MHz，功率5W)，不影响其正常工作