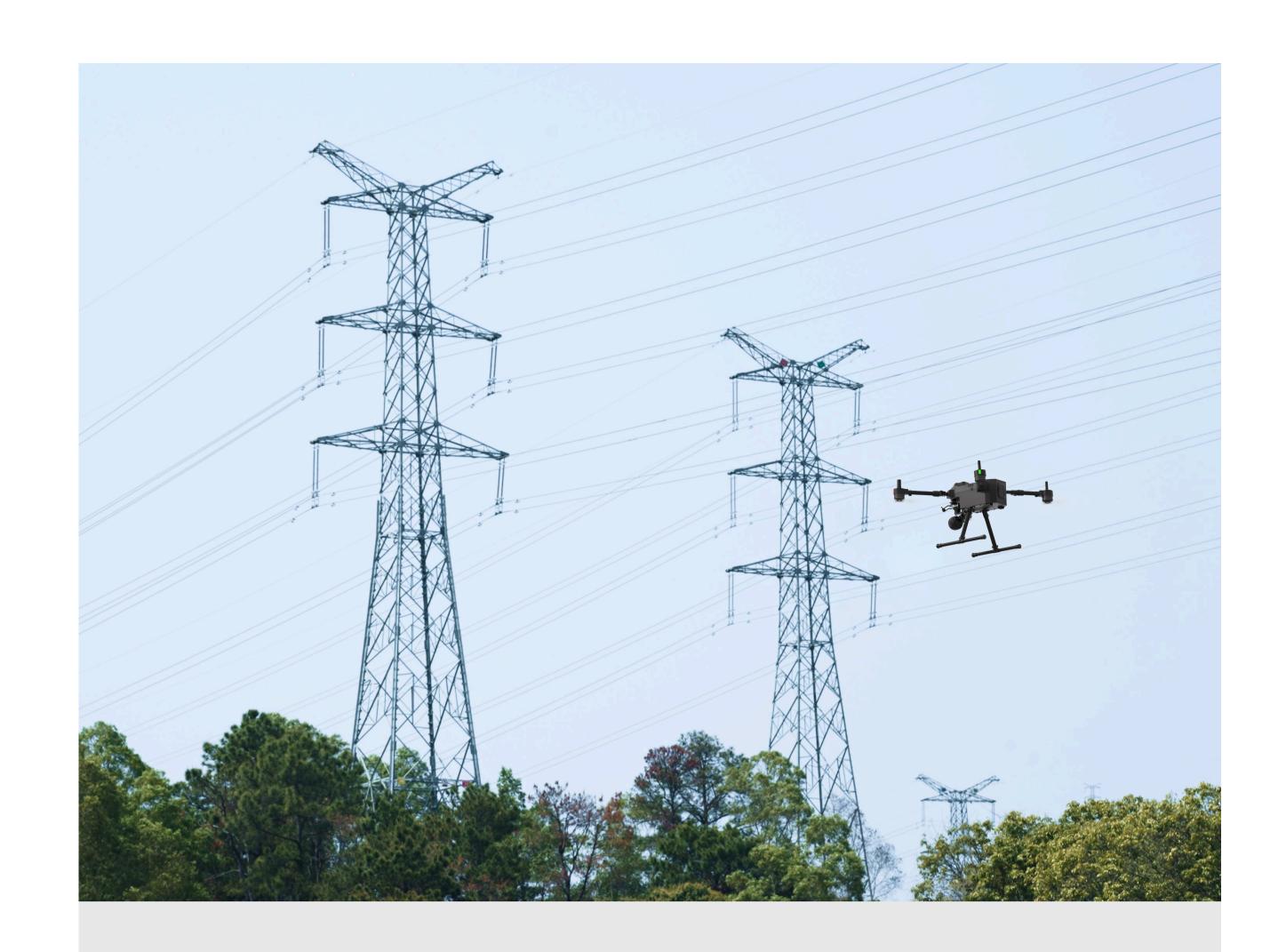


RESE

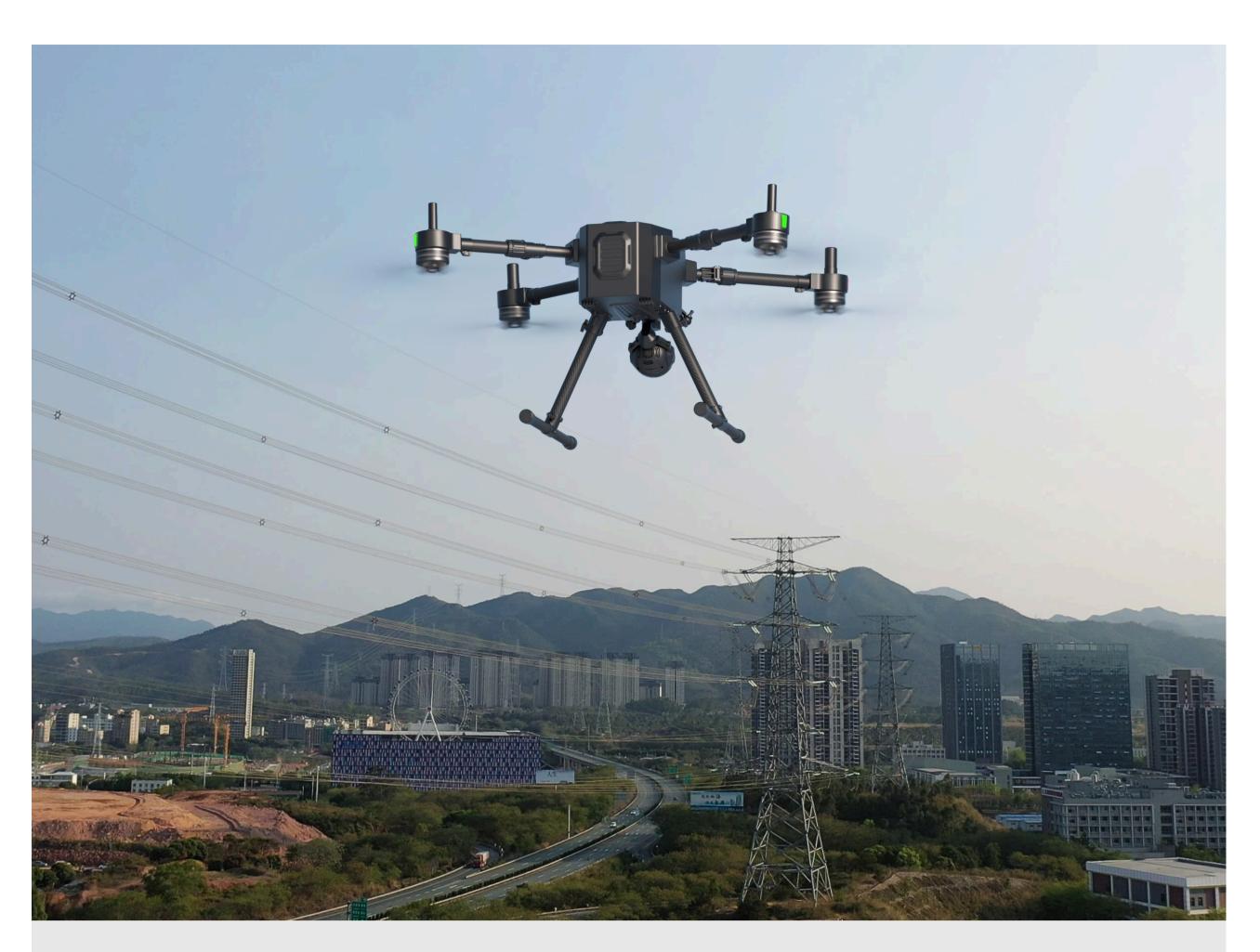
P16

01	产品清单 1. 应用场景汇总 2. 方案产品一览表	P ²
02	应用案例 1. 输电杆塔巡检 2. 配网巡检 变电站巡检 3. 风力发电机/光伏电站巡检 4. 输电/配网抢修	P3 P4 P5
03	操作指引 1. 安装指引 2. 标准操作流程	P6 P7 - P12
04	购买索引 各方案产品参数及购买索引	P13 - P15
05	关于我们 关于锐川机器人	P16

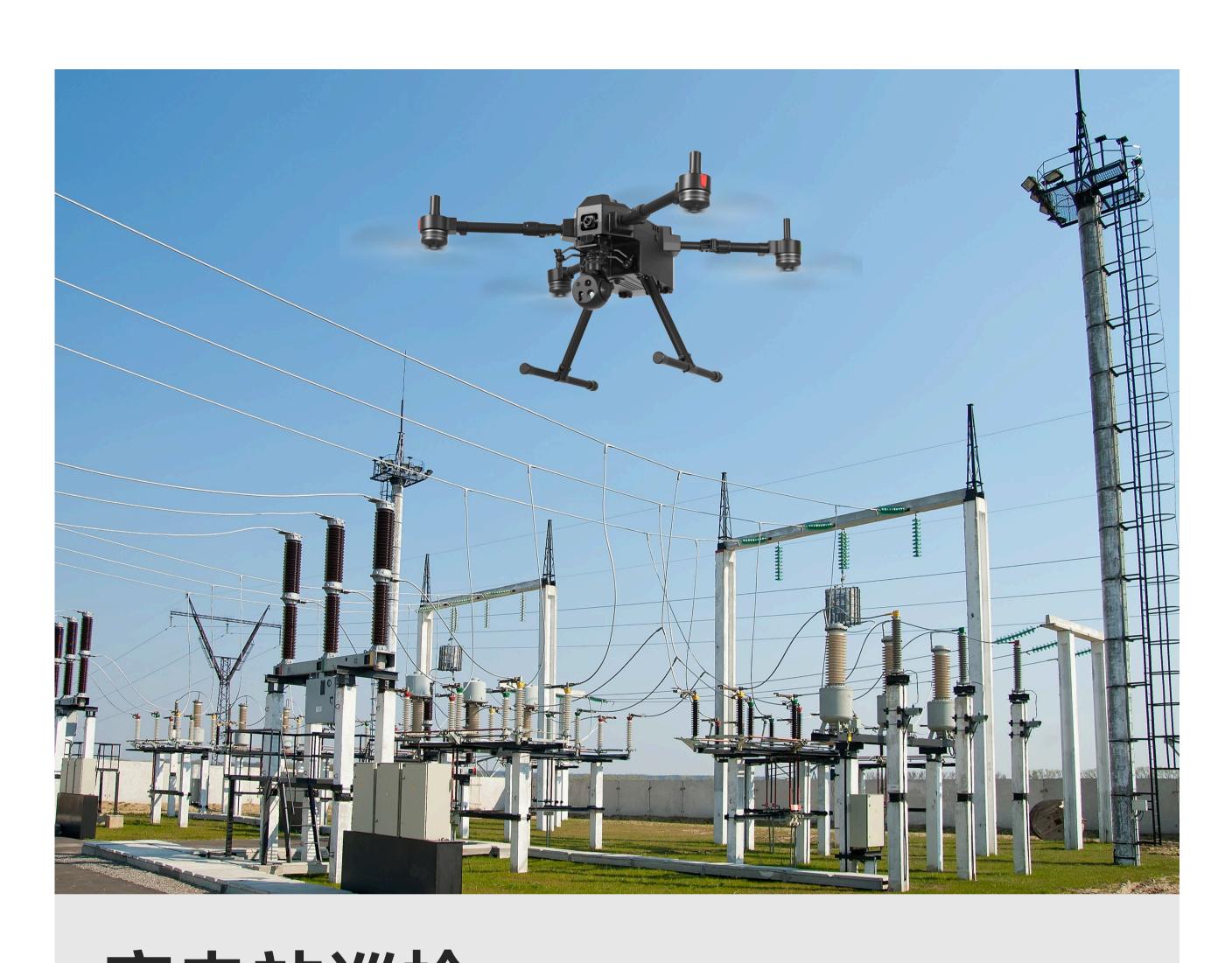
RESE



输电杆塔巡检 快速切换FPV/变焦镜头,远近距离多角度巡查



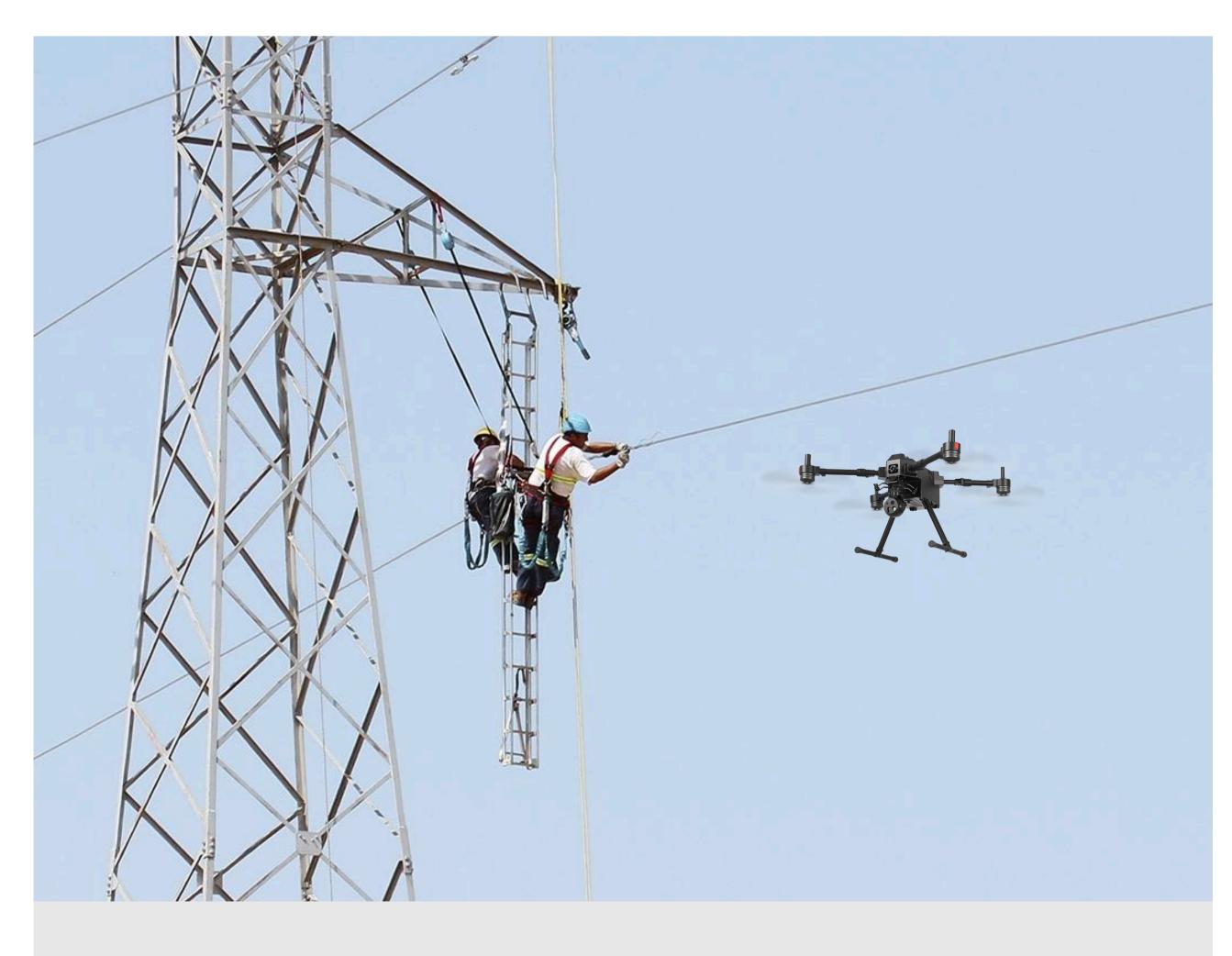
配网巡检 红外/可见光双光联动精细巡检, UniGCS一键巡线



变电站巡检 解决人工无法靠近危险设施及复杂环境视野死角问题



风力发电机/光伏电站巡检偏远郊区快速巡检,及时消缺,减少锁停损失



输电/配网抢修 解决灾害损毁道路及夜间抢修难题,快速锁定问题



序号	类别	可选组件
1	整机飞行平台	UniDrone E900 行业级多旋翼无人机
2	云台相机挂载	锐川UniPod MT11迷你四光 / ZT6迷你双光 / ZR30光电吊舱 / ZR10





业务痛点:

- 1. 输电通道距离长,点位多,多在山林郊区,单人巡检效率有限,且工作量极大;
- 2. 环境复杂, 涉及高海拔地区、低温雪后环境;
- 3. 人工巡检视线死角多,易有遗漏;巡检人员常需穿山越林、攀爬电塔,危险系数高;
- 4. 部分缺陷可见光难以发现;
- 5. 数据保存追溯困难;

解决方案:

- 1. 机臂折叠,脚架快拆,快速转场,轻松放入汽车后备箱;
- 2. 35KM半径高空视角巡检,全方位无死角,支持近距离多角度巡查,快速切换4K FPV / 变焦视角;
- 3. 可见光-热成像同步信息采集,联动变倍,快速定位过热问题,实现精细化巡检;
- 4. UniGCS提前设定航线,自动飞行作业,定点拍照,提升巡线效率;



业务痛点:

- 1. 城市配网线路通常可达数千公里, 杆塔数万基, 且多位于郊区/山区; 线路复杂, 工作量极大;
- 2. 直接影响城区生活/工业用电,要求精细度更高,巡检频率大;

解决方案:

- 1. 无人机精细化巡检, 4K FPV / 变焦镜头快速切换, 红外 / 变焦双光联动, 快速识别基塔问题, 及时消缺;
- 2. UniGCS一键巡线,降低一线操作门槛,提升巡检效率;



业务痛点:

- 1. 设备危险度高,人工可进入区域受限,且存在视线死角,容易遗漏;
- 2. 设备数量多且结构复杂, 巡检任务繁重;

解决方案:

- 1. 无人机高空视角,全方位无死角,近距离多角度检查风险;
- 2. 红外镜头精准识别设备局部过热等隐患,保障变电站安全稳定运行;



业务痛点:

- 1. 风电厂和光伏电站多位于偏远郊区,环境恶劣。且占地广、分布稀疏,需高空作业,人工巡检安全风险较大;
- 2. 风机设备造价高昂,需及时发现细微损伤并消缺;
- 3. 海上风电等特殊场景,难以人工巡检;
- 4. 巡检过程需锁停风机,人工巡检效率低,长时间锁停带来大量发电损失;

解决方案:

- 1. 无人机高空视角, 灵活变倍, 可见光/红外双光联动, 精细巡检, 及时发现设备损伤/污秽等问题;
- 2. 35KM巡逻半径,轻松跨越山海。提前设置航线,快速自主巡检,降低锁停时间;
- 3. 适用于海上等不适合人工巡检的特殊场景;



业务痛点:

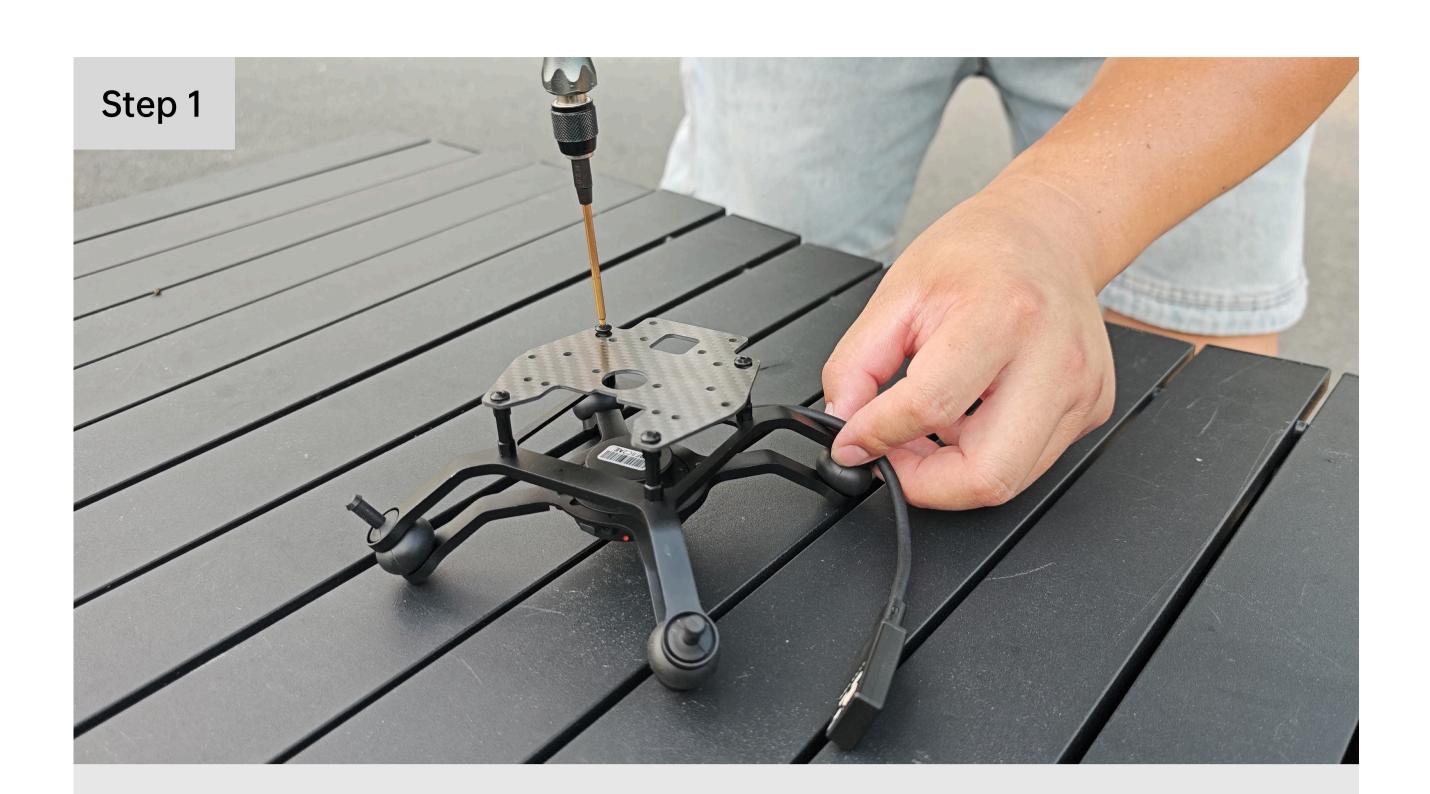
- 1. 特大暴雨、山体滑坡等自然灾害,在造成电力线路损害的同时,往往也会破坏道路,人工巡检困难;
- 2. 城市用电关乎生产、生活方方面面,对抢修效率要求极高;
- 3. 夜间突发故障,难以快速定位问题;

解决方案:

- 1. 无人机高空视角,远程操控,跨越损坏道路,高清变焦发现问题;
- 2. 可见光/热成像画面分屏, 同步变焦, 快速锁定问题位置, 提高抢修效率;

RESID

硬件安装:



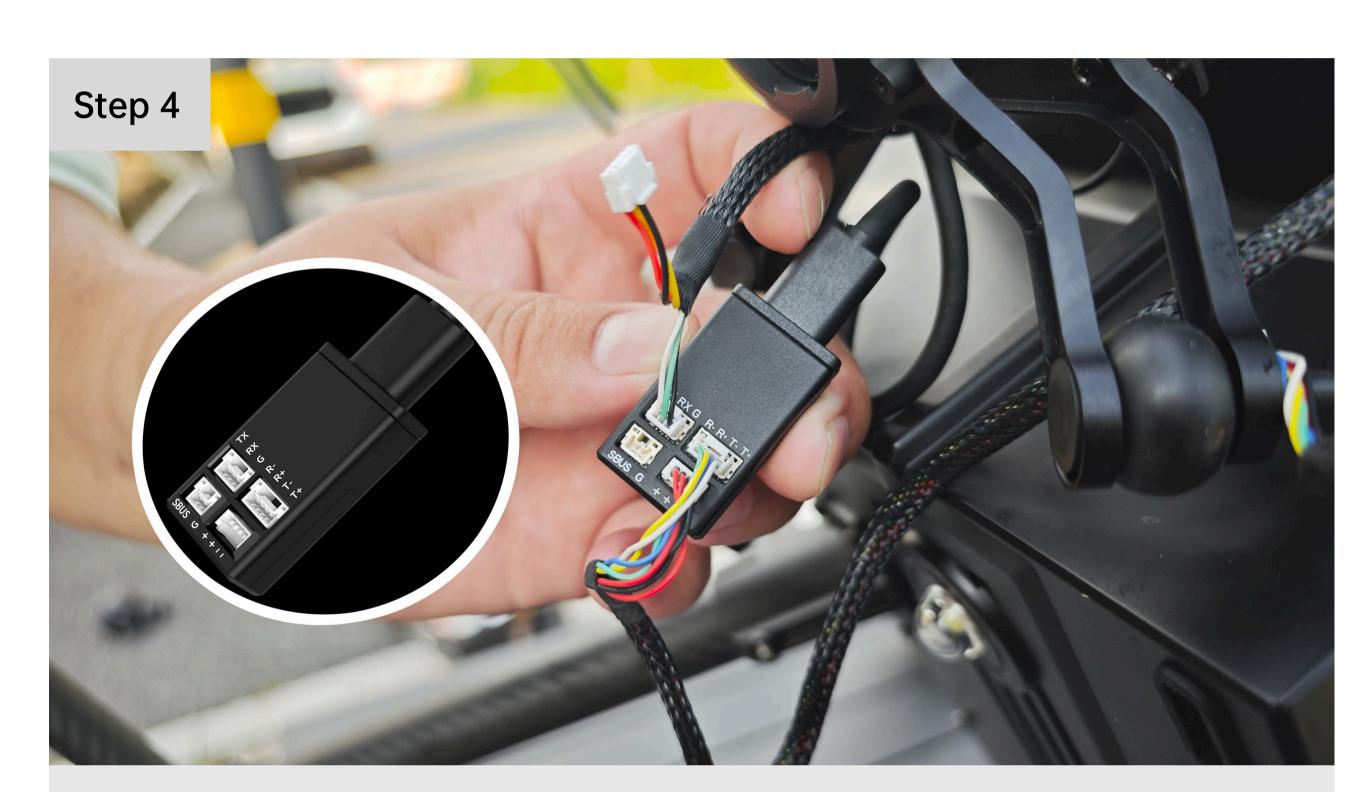
使用M3*8螺丝将"云台相机固定板"与"UniPod MT11快拆减震爪"固定



使用M3*6螺丝将装好固定板的减震快拆底座安装 在UniDrone E900机身



装入UniPod MT11快拆减震爪并用螺丝锁紧



相机端接入供电 UART&SBUS Gimbal LAN



装入相机并逆时针旋转转紧



温馨提示:请勿将UniPod MT11 安装在旧版快拆减震爪上!

RESE

01 飞行前检查和设置

打开遥控器电源,安装无人机电池,通过UniGCS APP设置云台相机

02 UniGCS提前航线规划

提前创建常用巡检线路,通过设置航点,规划重点检视区域,提升巡检效率

03一键起飞

开启无人机电源, 选择巡检线路, 一键起飞

04 单基塔精细巡检

标配4K FPV镜头,支持FPV/变焦快速切换。AI功能快速识别绝缘子,热成像功能进行区域测温和定点测温

05自动巡线,一键降落

完成巡检任务,自动返航降落/一键返航

飞行前检查和设置

Step 1 到达作业地点,拿出 UniDrone E900



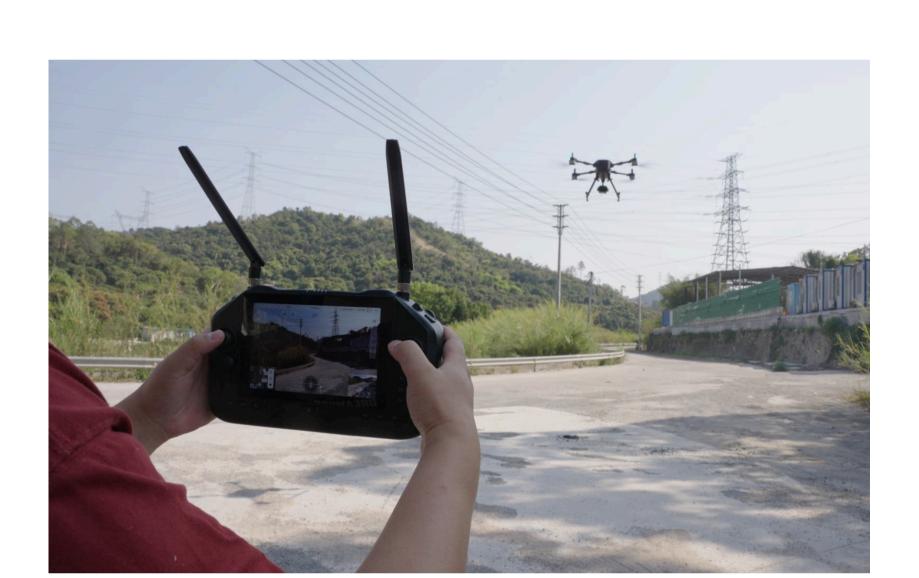
Step 4 打开UniGCS APP,将 Al", 将Camera B设置为"4K FPV(PRO)"



Step 2 短按一次电源按键, 并长 按2S开启遥控器电源



Step 5 起飞前完成"日常作业的 Camera A设置为"SIYI 飞行前检查",确定周边 无行人车辆,解锁起飞无 人机



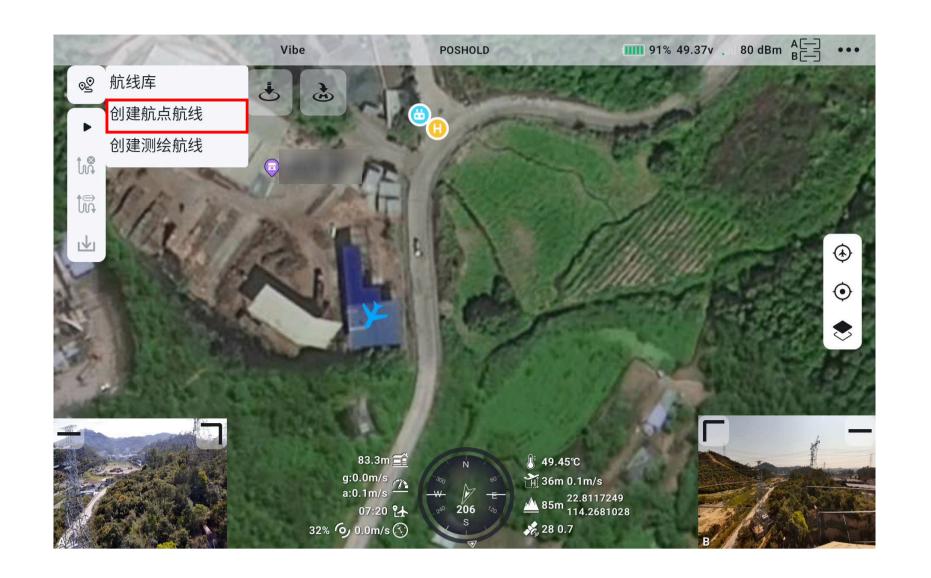
Step 3 装入电池并锁紧电池锁 扣,短按一次电源按键并 长按2S开启无人机电源



UniGCS提前航线规划

RESE S O T

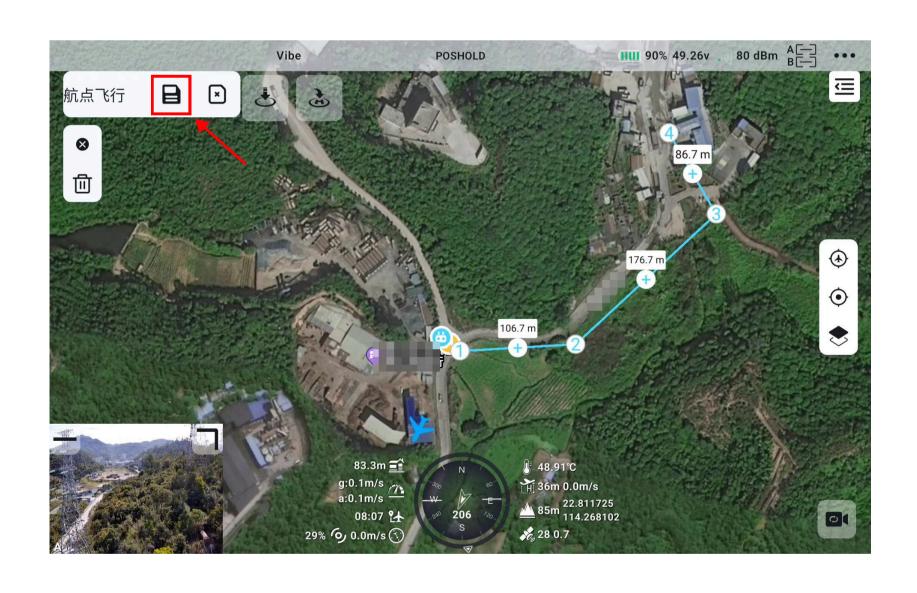
Step 1 点击"创建航线"



Step 4 设置"安全起飞高度" (推荐60m)



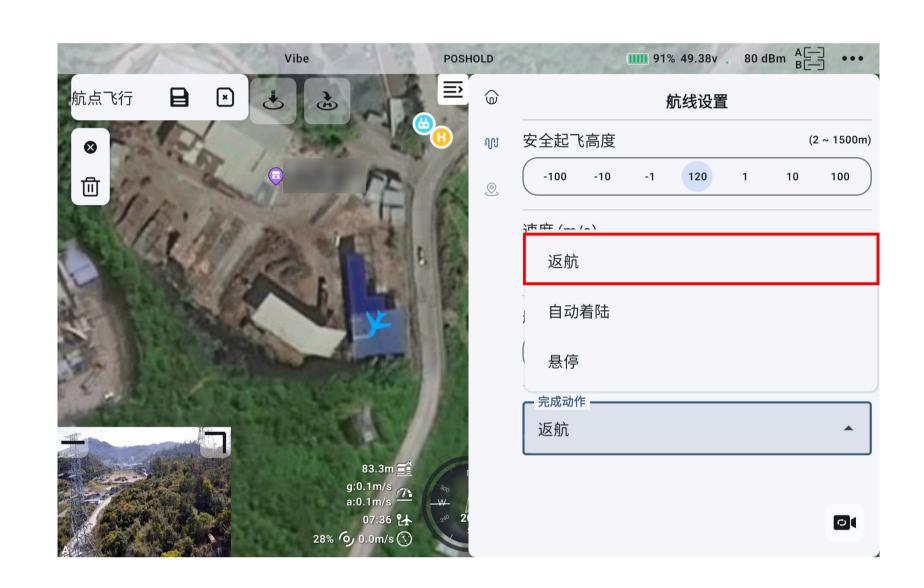
Step 7 点击保存航线



Step 2 设置"航线高度" (最大飞行高度120m)



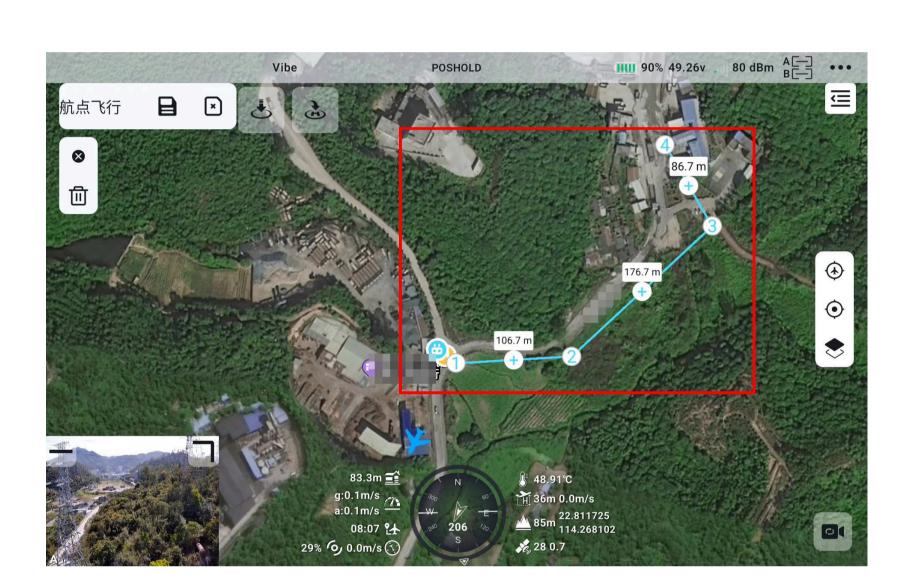
Step 5 设置完成动作为"返航"



Step 3 设置"航线速度" (推荐8-12m/s)



Step 6 点击巡检区域,设置航点



一键起飞

REED 6 1

Step 1 选择"航线库"

Step 2 选择需飞行航线

Step 3 开始任务,查看飞机电压 检查机臂套筒是否锁紧



Step 4 查看航点飞行高度和速度 以及完成任务后的动作

Step 5 上传航线

Step 6 一键执行任务







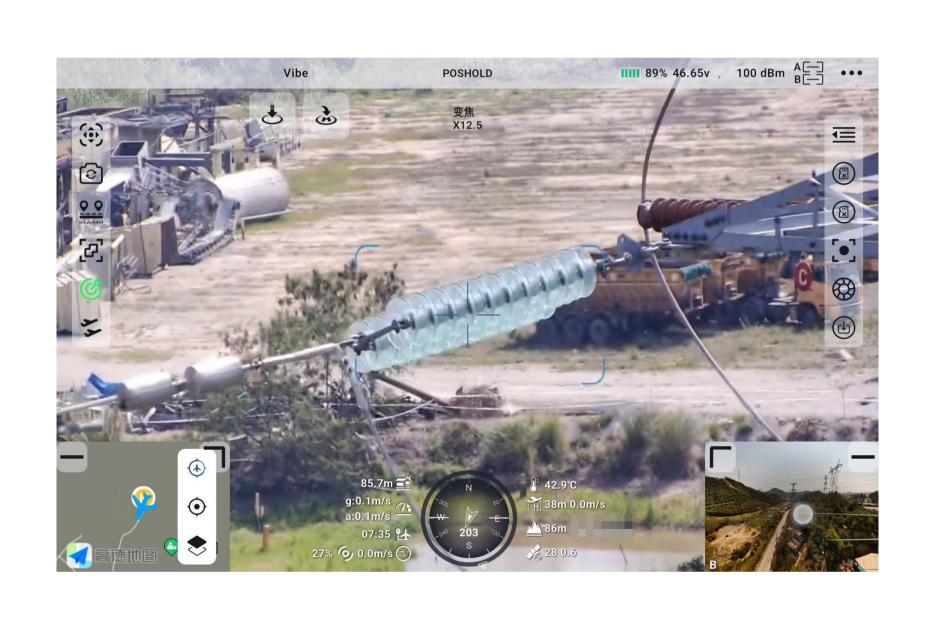
Al识别绝缘子, 热成像测温

RESE B O T

Step 1 到达目标点,可以通过 180倍混合变焦检查设备 是否存在缺陷



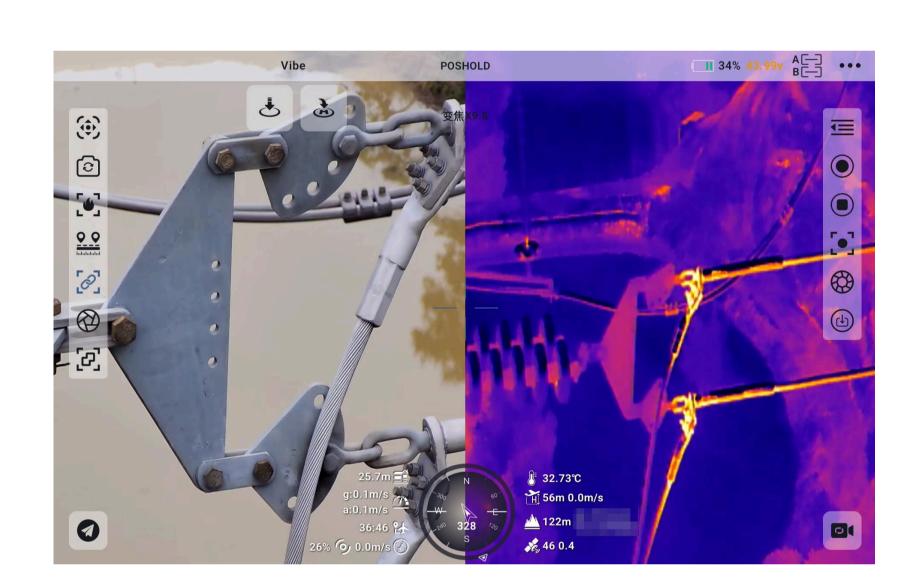
Step 4 点击识别的绝缘子, 云台相机快速锁定跟踪所需要 查看的绝缘子目标物体



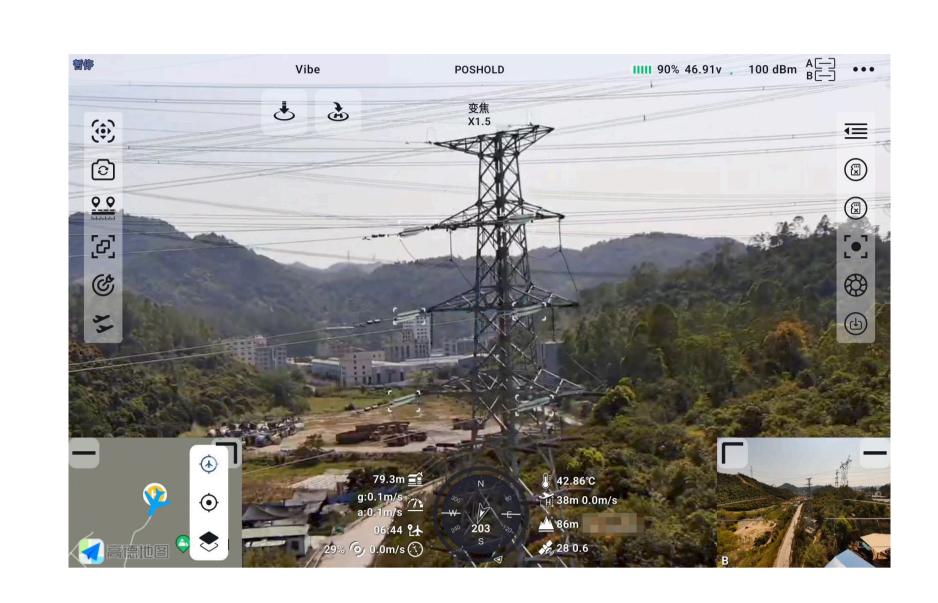
Step 2 点击屏幕右下角小窗,快速切换4K FPV / 变焦视角,实现多角度精细巡检



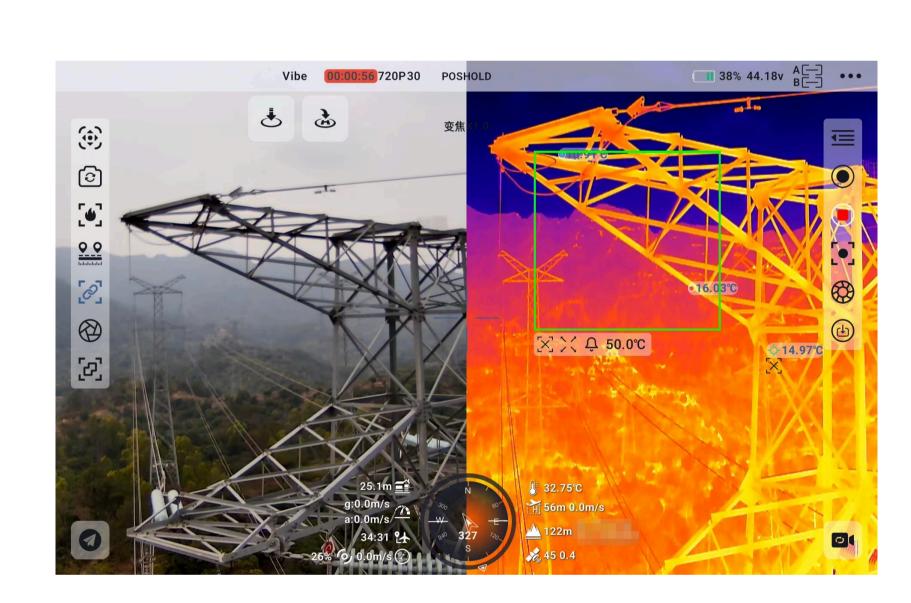
Step 5 根据使用需求,您也可以 设置画面为变焦和"热成 像双相机流拼接画面", 可同时查看变焦和热成像 画面



Step 3 开启AI功能,系统快速 识别画面中的绝缘子



Step 6 在热成像画面中框选画面 区域可进行区域测温,显示画面最低最高温度点, 点击画面中任意位置进行 定点测温



自动巡检,一键降落

RESE S O T

Step 1 UniGCS提前航线规划

Step 2 完成航线任务后, 自动返航

Step 3 确定降落位置无行人车辆 后缓慢降落无人机



1775.8m 1

Step 4 关闭无人机电源

Step 5 关闭遥控器电源

Step 6 将无人机、遥控器等附件 存放在安全收纳箱







方案一 热成像-品牌版	序号	类别	可选组件
	1	整机飞行平台	UniDrone E900 行业级多旋翼无人机
	2	云台相机挂载	锐川UniPod MT11迷你四光吊舱
	3	地面站软件	UniGCS

	序号	类别	可选组件
方案二	1	整机飞行平台	UniDrone E900 行业级多旋翼无人机
热成像-常规版	2	云台相机挂载	SIYI ZT6 迷你双光
	3	地面站软件	UniGCS

	序号	类别	可选组件
方案三可见光-品牌版	1	整机飞行平台	UniDrone E900 行业级多旋翼无人机
	2	云台相机挂载	SIYI ZR30 光电吊舱
	3	地面站软件	UniGCS

方案四	序号	类别	可选组件
	1	整机飞行平台	UniDrone E900 行业级多旋翼无人机
可见光-常规版	2	云台相机挂载	SIYI ZR10 光电吊舱
	3	地面站软件	UniGCS

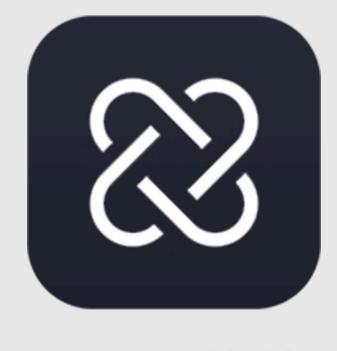






购买索引

项目	参数	项目	参数
对称电机轴距	900mm	900mm	
续航时间	55min (空载) 43min (满载)	定位定向精度	双天线RTK
图传距离	35km	通信频段	2.4G & 5G
FPV模式	俯仰跟随模式+FPV模式	AI功能	全目标识别-跟踪-跟飞
遥控器配置	7 inch 1080P	电池类型	智能电池/软包电池
最大水平飞行速度	20m/s	机身尺寸	整机尺寸(不含浆): L738*W673*H425mm
最大飞行海拔	5000m	から対人とう	折叠尺寸: L428*W412*H425mm
特色功能	多任务载荷适配、支持双抗	章、4K超广角FPV相机、双列 挂载、双IMU冗余、FOC电调 、机臂折叠脚架快拆、Ardu	引、航线规划、自动返航、



地面站软件 UniGCS

产品介绍:

UniGCS 是一款专为无人机飞行操作量身打造的移动应用,集智能航线规划、低延时高清视频显示、精准相机控制、AI 智能识别跟踪、遥控器设置、飞控设置等多项功能于一体,为无人机操作者提供无与伦比的高效直观操作体验。



购买索引

RESID



	镜头焦距: 15-50mm (等效焦距: 81-270mm)		
	影像传感器: 1/2" CMOS,有效像素4800万	云台	
变焦相机	FOV: 28.98°(D) 23.48(H) 17.81(V)		
	录像分辨率: 3840*2160, 2560*1440, 1920*1080, 1280*720	激光	
	拍照分辨率: 3840*2160, 8000*6000	视频	

调色盘: 11种调色板

红外相机

镜头焦距: 15-50mm (等效焦距: 81-270mm)	快拆结构	支持
影像传感器: 1/2" CMOS,有效像素4800万	云台可控水平转动范围	俯仰: -90° ~ 20°
FOV: 28.98°(D) 23.48(H) 17.81(V) 录像分辨率: 3840*2160, 2560*1440, 1920*1080, 1280*720	激光测距	测距范围: 5~1200米
拍照分辨率: 3840*2160, 8000*6000	视频输出信号接口	以太网口
镜头焦距: 18mm FOV: DFOV: 31°	控制信号输入方式	S.Bus、UART、以太网口 (TCP、UDP)
数字变焦: 8倍 录像分辨率: 640*512, 1280*1024@AI	产品尺寸(含快拆减震爪)	141.5mm*141.5mm*169mm
照片分辨率: 640*512, 1280*1024@AI, 2560*2048@AI 波长范围: 8~14µm 测温范围: -20℃~60℃ 环境温度 调色盘: 11种调色板	产品重量(含快拆减震爪)	533.5g



购买索引



可见光相机	镜头: 定焦,六倍数码变倍 影像焦感器: 索尼1/2.8带CMOS	云台可控水平转动范围	-270° ~ +270°
	影像传感器: 索尼1/2.8英CMOS, 有效像素800万	视频输出信号接口	以太网口、Micro-HDMI、 CVBS
	分辨率: 640 x 512; 变焦: 2倍电子变焦; 镜头: 焦距13 mm / F1.0定焦无 热化; 测温模式: 全局测温、定点测温、 区域测温	控制信号输入方式	S.BuS、UART串口、 网口UDP/TCP
红外相机		产品尺寸	73.5*75*131.5 mm
		产品重量(含减震板)	197g



购买索引



镜头: 30倍光学变焦 (180倍混合变焦); TF卡录视频分辨率: 4K(4096×2160)@ 25 fps, 2K(2560×1440)@ 30 fps, 1080p(1920×1080)@ 30 fps, 720p(1280×720)@ 30 fps; 影像传感器: 1/2.7英寸CMOS, 有效像素800万

变焦相机

快拆结构	支持
云台可控水平转动范围	-270° ~ +270°
视频输出信号接口	以太网口、Micro-HDMI
控制信号输入方式	S.BuS、UART、网口UDP
产品尺寸(含快拆减震板)	132*100*159 mm
产品重量(含快拆减震)	628g



购买索引

SIYI ZR10 光电吊舱

变焦相机	镜头: 10倍光学变焦 (30倍混合变焦) TF卡录视频分辨率: 2K(2560×1440)@30fps 影像传感器: 1/2.7英寸CMOS、 有效像素400万	云台可控水平转动范围	-160° ~ +160°
		视频输出信号接口	以太网口
		控制信号输入方式	S.BuS、UART、网口UDP
产品重量	381g	产品尺寸	121*101*78 mm



购买索引

EHIIII BA

赋能全球无人机与智能机器人企业

业务领域



行业级别 多旋翼无人机



行业级别 垂直起降无人机



可搭载第三方 无人机负载设备

电力巡检 | 交通巡检 | 应急救援 | 地形测绘 | 森林/山区巡检 | 水利巡检 | 石油/天然气/管道/矿山巡检 | 系留改造 | 赛事安防 | 静态监测 | 消防救援

R = 2 3 0 T

版本号: 20250401



HELITICAS /



扫码了解更多

电话:

400-097-0971

邮箱:

info@reebot.com

网址:

www.reebot.com

锐川机器人(深圳)有限公司 Reebot Robotics Technology

地址:

深圳市南山区高新南四道18号创维半导体设计大厦东座1510