

DROHNENABWEHR & ROBOTIK · AUTONOME PATROUILLE

D-DOG

L2 Schicht · Beobachtung & Streife

Ein vierbeiniger Patrouillenroboter, der Tag-und-Nacht-Kameras in tote Winkel am Boden bringt und an Ihre Leitstelle meldet.



KERNVORTEILE

- 01 Deckt tote Winkel ab**
Bringt eine Kamera in Bereiche, die eine feste Kamera nicht einsehen kann.
- 02 Patrouilliert Tag und Nacht**
Autonome Rundgänge mit Hindernisvermeidung und leisem Betrieb.
- 03 Teil des Systems**
Die Bodenebene von D-Fence SPECTRA, mit Meldung an Ihre Leitstelle.

SO FUNKTIONIERT ES

- 01 Kartieren**
Der Roboter kartiert das Gelände mit SLAM und LiDAR.
- 02 Patrouillieren**
Er läuft seine Runde autonom und weicht Hindernissen aus.
- 03 Beobachten**
Die Kameranutzlast überträgt Video bei Tag und bei Nacht.

SPEZIFIKATIONEN

Plattform	Vierbeiniger Patrouillenroboter
Navigation	Autonom, SLAM + LiDAR, Hindernisvermeidung
Einsatzreichweite	Bis zu 10 km
Nutzlastschnittstelle	Bis zu 15 kg
Nutzlasten	Modular: Kameras (inkl. Bi-Spektrum-PTZ), Sensoren, Antennen
Lagebild	360°, Tag & Nacht; Wärmebildkameras
Steuerung	Vollständige Fernsteuerung; Integration in Leitsysteme

04 Melden

Bediener verfolgen das Bild und übernehmen bei Bedarf die Fernsteuerung.

AUSSCHREIBUNGSTEXT

1. ALLGEMEINES

Das System ist D-DOG von D-FENCE Electronic Fencing and Security Systems Ltd. (zertifiziertes Qualitätsmanagement nach ISO 9001:2015) oder ein freigegebenes gleichwertiges System, das alle Anforderungen dieses Abschnitts erfüllt.

2. FUNKTION

Ein vierbeiniger Patrouillenroboter, der Tag-und-Nacht-Kameras in tote Winkel am Boden bringt und an Ihre Leitstelle meldet.

3. DAS SYSTEM MUSS BIETEN

- **Autonome Navigation:** SLAM + LiDAR.
- **Hindernisvermeidung:** Moderne Sensoren erkennen Hindernisse und umgehen sie.
- **360°-Lagebild:** Tag und Nacht, mit Wärmebild-Kameranutzlasten.
- **Geräuscharm:** Leiser Betrieb für diskrete Patrouillen.
- **Modulare Nutzlasten:** Kameras, Sensoren und Kommunikationsmodule.
- **Geländegängig:** Robust und auf Ausdauer gebaut.
- **Fernsteuerung:** Vollständige Fernsteuerung und Integration in Leitsysteme.

4. TECHNISCHE ANFORDERUNGEN

- **Plattform:** Vierbeiniger Patrouillenroboter
- **Navigation:** Autonom, SLAM + LiDAR, Hindernisvermeidung
- **Einsatzreichweite:** Bis zu 10 km
- **Nutzlastschnittstelle:** Bis zu 15 kg
- **Nutzlasten:** Modular: Kameras (inkl. Bi-Spektrum-PTZ), Sensoren, Antennen
- **Lagebild:** 360°, Tag & Nacht; Wärmebildkameras
- **Steuerung:** Vollständige Fernsteuerung; Integration in Leitsysteme

5. DETEKTIONSABLAUF

1. **Kartieren:** Der Roboter kartiert das Gelände mit SLAM und LiDAR.
2. **Patrouillieren:** Er läuft seine Runde autonom und weicht Hindernissen aus.
3. **Beobachten:** Die Kameranutzlast überträgt Video bei Tag und bei Nacht.
4. **Melden:** Bediener verfolgen das Bild und übernehmen bei Bedarf die Fernsteuerung.

6. EINZUREICHENDE UNTERLAGEN

Vor der Installation legt der Auftragnehmer das Datenblatt des Herstellers, die Montageanleitung und den Zonenplan zur Freigabe vor.