

反无人机与机器人 · 自主巡逻

D-DOG

L2 防护层 · 观察与巡逻

一款四足巡逻机器人，携带昼夜摄像机深入地面盲区，并向您的控制室报告。



主要优势

- 01 覆盖盲区**
将摄像机带到固定摄像机看不到的地面区域。
- 02 昼夜巡逻**
自主巡逻，具备避障功能，运行安静。
- 03 系统的一部分**
作为 D-Fence SPECTRA 的地面防护层，向您的控制室报告。

工作原理

- 01 建图**
机器人利用 SLAM 和 LiDAR 绘制站点地图。
- 02 巡逻**
自主完成巡逻路线并避开障碍物。
- 03 观察**
摄像机载荷昼夜传输视频。
- 04 报告**
操作员观看视频画面，必要时接管远程控制。

技术规格

平台	四足巡逻机器人
导航	自主导航，SLAM + LiDAR，避障
作业范围	最远 10 km
载荷接口	最大 15 kg
载荷	模块化：摄像机（含双光谱 PTZ）、传感器、天线
感知能力	360°，昼夜可用；热成像摄像机
控制	全面远程控制；可与控制系统集成

招标技术规范文本

1. 总则

系统应采用 D-FENCE Electronic Fencing and Security Systems Ltd. (质量管理体系通过 ISO 9001:2015 认证) 的 D-D0G, 或满足本节全部要求的经批准的同等产品。

2. 功能

一款四足巡逻机器人, 携带昼夜摄像机深入地面盲区, 并向您的控制室报告。

3. 系统应提供

- **自主导航:** SLAM + LiDAR.
- **避障:** 先进传感器探测障碍物并绕行。
- **360° 感知:** 昼夜可用, 配备热成像摄像机载荷。
- **低噪音:** 安静运行, 实现隐蔽巡逻。
- **模块化载荷:** 摄像机、传感器和通信模块。
- **全地形:** 坚固耐用, 经久可靠。
- **远程控制:** 全面远程控制, 并可与控制系统集成。

4. 技术要求

- **平台:** 四足巡逻机器人
- **导航:** 自主导航, SLAM + LiDAR, 避障
- **作业范围:** 最远 10 km
- **载荷接口:** 最大 15 kg
- **载荷:** 模块化: 摄像机 (含双光谱 PTZ) 、传感器、天线
- **感知能力:** 360°, 昼夜可用; 热成像摄像机
- **控制:** 全面远程控制; 可与控制系统集成

5. 探测流程

1. **建图:** 机器人利用 SLAM 和 LiDAR 绘制站点地图。
2. **巡逻:** 自主完成巡逻路线并避开障碍物。
3. **观察:** 摄像机载荷昼夜传输视频。
4. **报告:** 操作员观看视频画面, 必要时接管远程控制。

6. 提交文件

安装前, 承包商应提交制造商的产品规格书、安装说明和防区布局图, 以供审批。