

机房挂轨机器人

ZWIN-PATROL06

机房挂轨机器人采用 DC36V 滑触线轨道供电，支持 7×24 小时连续不间断作业，机身轻巧低耗，配备超声波雷达保障行走安全；搭载360° 旋转双光谱云台，集成高清可见光相机与红外热成像仪，可选配 SF6/O2/O3/CO/H2/CO2/MDC/CH4/H2S 等气体传感器，温湿度气体传感器，依托里程计 / RFID / 磁感应 多模式导航，可自动识别仪表读数、设备温度、墙面渗漏、气体泄漏、人员闯入等多种隐患；具备休眠模式，在非巡检状态下关闭除平台通讯以外功能的电源供给，同时可实现与其他设备联动功能接口；配套 B/S 架构监控平台，支持巡检任务编排、历史数据曲线分析、分级告警与多维度统计报表，预留 HTTP 标准对接 API，广泛适配配电室、数据机房等室内场景，实现全流程无人值守自动化巡检。

图像识别

红外测温

巡检功能

远程遥控

动态环境监测

双向语音对讲

算法定制
(视觉识别)



轨道巡检机器人主要有定路径巡检、指定点巡检、遥控巡检、高清可见光实时视频监控、红外测温、巡检报表等功能，以自主或遥控的方式，在无人值守的环境中替代人工执行巡检任务。



Technical Specifications

技术参数

机器人技术指标

概要	名称	机房挂轨机器人
	型号	ZWIN-PATROL06
	工作温度	-20℃～55℃
	工作相对湿度	5%～95%（无冷凝水）
	大气压强	80～110KPa
基础参数	尺寸	550*270*370mm
	重量	≤25KG
	驱动形式	伺服电机(单驱)
	通讯方式	电力载波
	供电方式	滑触线供电(36V)
驱动系统	速度	0-0.5m/s
	转弯半径	300mm
导航系统	导航方式	编码器+RFID+磁感应定位
	定位精度	±3mm
云台系统	水平方向	0°～360°
	控制速度	水平：30°/s
		垂直：40°/s
人机交互	遥控功能	web端遥控/手柄控制
	指示灯	绿（运行）/红（告警）/黄（故障）/蓝（充电）
升降系统	机械臂	伸缩速度15mm/s（速度可调）

