



输电线路除冰 机器人



山东海恩德 智能科技有限公司

SHANDONG HIGH END INTELLIGENT TECHNOLOGY CO.,LTD.

输电线路除冰机器人

Transmission Line De-icing Robot

标准版除冰机器人

作业环境 10kV-1000kV带电输电线路导线、地线

上线方式 无人机吊装

移动速度 0-2m/s

工作温度 $\geq -40^{\circ}\text{C}$

爬坡角度 $\leq 75^{\circ}$

作业方式 带电作业 | 停电作业



标准版无人机挂载除冰机器人主要由机器人本体和控制终端组成。机器人采用轮式移动机构，装配除冰刀具和敲冰锤，使用无人机吊装上下线，可进行机械冲撞式除冰、敲冰及碾压式除冰，带电清除附着在输电线路上的冰柱。单次作业时长3-4小时，电池采用快拆式结构设计，更换便捷。

轻量化除冰机器人

作业环境 10kV-1000kV带电输电线路导线、地线

上线方式 无人机吊装

移动速度 0-1.5m/s

工作温度 $\geq -40^{\circ}\text{C}$

爬坡角度 $\leq 55^{\circ}$

作业方式 带电作业 | 停电作业



轻量化无人机挂载除冰机器人主要由机器人本体和控制终端组成。机器人采用轮式移动机构，装配除冰刀具和敲冰锤，使用无人机吊装上下线，可进行机械冲撞式除冰、敲冰及碾压式除冰，带电清除附着在输电线路上的冰柱。单次作业时长3-4小时，电池采用快拆式结构设计，更换便捷。

飞行除冰机器人

作业环境 10kV-1000kV带电输电线路导线、地线

上线方式 自主飞行上线

移动速度 0-2m/s

工作温度 $\geq -40^{\circ}\text{C}$

爬坡角度 $\leq 55^{\circ}$

作业方式 带电作业|停电作业



飞行除冰机器人主要由机器人本体和控制终端组成。机器人采用轮式移动机构，装配除冰刀具和敲冰锤，可自主飞行上下线，可进行机械冲撞式除冰、敲冰及碾压式除冰，带电清除附着在输电线路上的冰柱。单次作业时长约30分钟，电池采用快拆式设计，更换便捷。

▪ 输电线路结冰现状

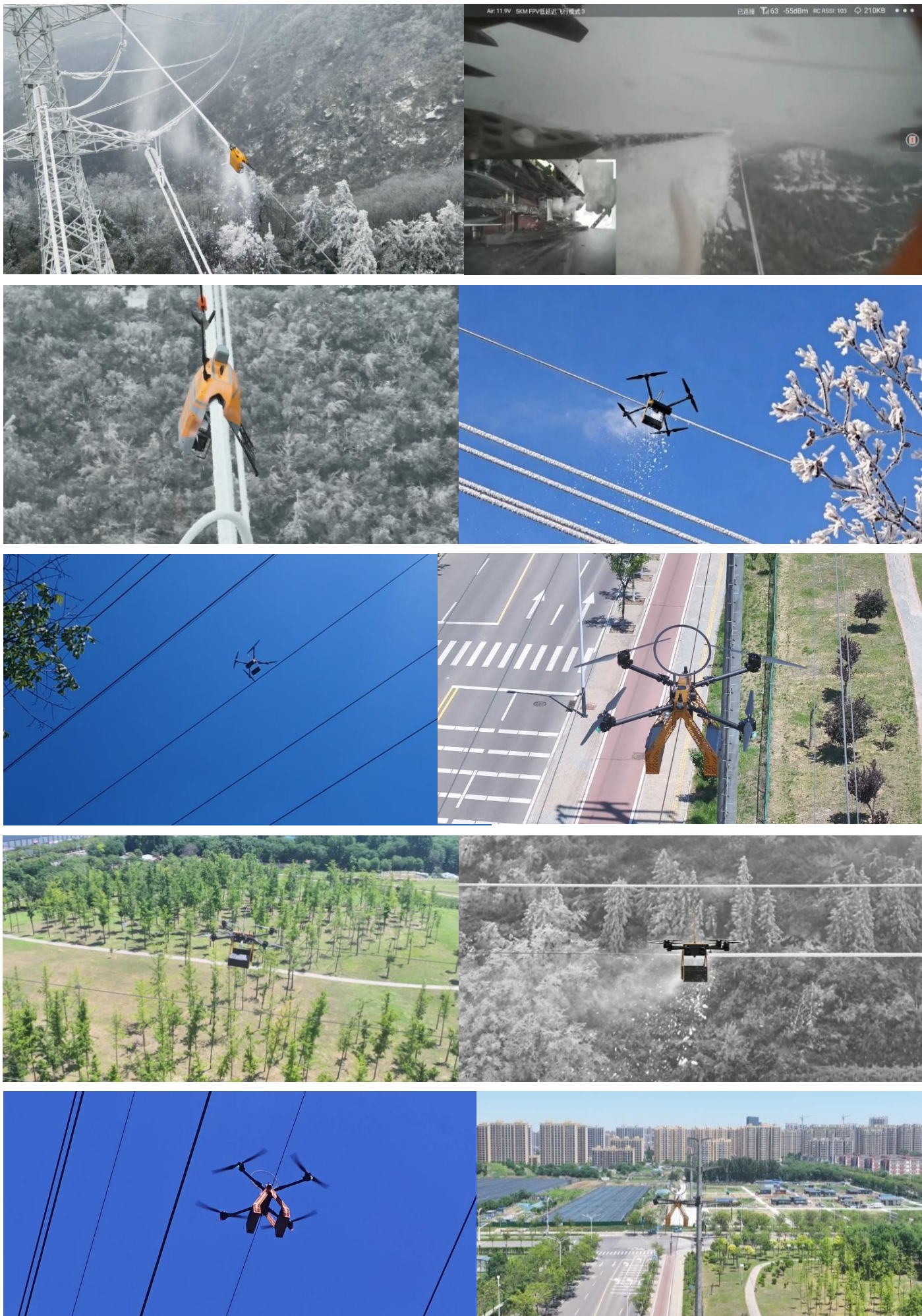


· 技术指标

输电线路除冰机器人参数				
类型	DEICE-ROB-01 	DEICE-ROB-02 	DEICE-ROB-03 	DEICE-ROB-04 
设备尺寸	500*420*500mm (不含冰刀和吊环)	480*460*456mm (不含冰刀和吊环)	500*420*530mm (不含冰刀和吊环)	1450*1450*456mm (螺旋桨展开尺寸, 不含吊环)
整体重量	22kg	16kg	25kg	32kg
除冰方式	挤压除冰 冲撞式冰刀除冰	挤压除冰 冲撞式冰刀除冰 敲冰锤	挤压除冰 冲撞式冰刀除冰 敲冰锤	挤压除冰 冲撞式冰刀除冰 敲冰锤
除冰速度	1.5m/s (5.4km/h)	1.5m/s (5.4km/h)	2m/s (7.2km/h)	2m/s (7.2km/h)
适用导线 线径	8mm-30mm (智能适应线径)	8mm-30mm (智能适应线径)	8mm-40mm (智能适应线径)	8mm-40mm (智能适应线径)
摄像头 数量	2个(前视, 压冰)	2个(前视, 压冰)	2个(前视, 压冰)	2个(前视, 压冰)
爬坡角度	≤75°	≤55°	≤75°	≤55°
上线方式	无人机吊装方式			自主飞行上下线
单次作业 时长	3h(可更换电池, 支持快拆)			30min(可更换电池, 支持快拆)
适用电压 等级	10kV-1000kV 带电输电线路导线、地线			
通信方式	无线			
通信距离	2km(无遮挡)			
作业环境 温度	≥-40°C			
行走机构	轮式行走机构			
视频功能	除冰作业实时视频显示、录像、回放			
备注	电池支持快拆更换, 可增配多块锂电池			

▪ 除冰机器人应用案例







创新永不停息...



微信号



视频号



山东省济南市历下区世纪大道海信创智谷 2 号楼 15 层



13969169582

15275176293



<http://www.highend-ai.com/>