

变电站在线智能巡视系统

智能、高效、可靠的变电站巡视解决方案

概述

SUMMARY

UT-A300X变电站在线智能巡视系统基于深度学习、多传感器融合、边缘计算、激光雷达定位等多种先进技术,利用机器人和视频设备联合开展室内外设备巡视作业,实现对工作区域全覆盖式远程巡视,提升企业运维的设备状态感知、主动预警、风险管控能力,解决了人工巡检模式存在成本较高、效率较低、缺陷预警不及时等问题。系统用机器替代人工巡检,对工作区域内设备健康状态进行及时和有效管理,降低企业运行风险;同时也显著减轻运维人员工作量,提升运维检修效率。



室内运维机器人

停止精度: $\pm 2\text{mm}$
执行灵活: 六自由度机械臂
视觉传感多样: 支持双光巡检
连续工作: 6h续航, 自动快充



室外巡检机器人

停止精度: $\pm 2\text{mm}$
爬坡灵活: 支持 15° 坡度运行
视觉传感多样: 支持双光巡检
连续工作: 6h续航, 自动快充



轨道巡检机器人

滑触式供电: 24小时不间断
部署方便: 小型化、轻量化、模块化
多合一局放检测: 超声波+地电波+特高频
高定位精度: $\pm 2\text{mm}$

系统特点

SYSTEM CHARACTERISTICS

智能规划

自主规划运维路线, 对接两票系统接收操作票任务; 机器人行进路线、操作对象图形化拖曳, 配置灵活。

精准操控

对接防误系统, 确保每一次操作任务安全、严谨、可靠。机器人支持远程操作, 操作任务远程复核。

在线巡视

在线执行巡视任务, 实时监测设备运行状态及环境变化。

自主学习

采用深度学习算法, 通过数据累积分析, 自适应识别设备。

产品功能

PRODUCT FUNCTION



智能巡视



视频实时监视

基于 360°全方位可见光摄像头,通过视频监控实时、回放查看重要设备外观情况及现场环境情况。



设备状态识别

根据可见光视频及图像等巡视数据,精确识别变电站一、二次设备及各类仪表状态。



设备缺陷识别

基于深度学习算法的视觉识别技术,实现对设备运行状态及缺陷的精准识别和诊断。



安全行为识别

对现场人员相关安全行为进行识别管控。



智能联动

站内设备状态与视频相关联,对设备安全进行实时监控。



温度监测

通过红外热像仪对现场温度进行实时监控,实现高温预警和着火点检测。



声纹分析

搭载拾音器,对设备运行时发出的声音进行时域和频域分析,判断设备工作状态是否正常。



气体检测

搭配多种气体传感器,可实现气体(SF₆、CO、H₂S、CH₄、烟雾、PM2.5等)的检测。

智能操作



精准导航

采用激光雷达、深度摄像头等传感器,智能检测识别障碍物,主动停驶和绕障,精准导航。



精确定位

利用机械臂及搭载的视觉系统精确定位需操作的设备,根据其位置和姿态坐标进行运动规划。



防误校核

机器人自动提取操作票信息进行现场设备状态识别,进一步校验操作逻辑,防止误操作的发生。



实时反馈

操作完成后,机器人再次识别与复核操作设备状态,操作结果及状态信息实时反馈至控制后台。

应用场景

APPLICATION SCENE



室外巡视



设备操作



轨道机器人巡检



珠海优特电力科技股份有限公司
ZHUHAI UNITECH POWER TECHNOLOGY CO., LTD.

联系电话

0756-2662963

公司官网

www.ut.com.cn

资料编码: PPM3-DW-A-BDZZXS-3-01



关注微信



访问网站