



AE-X330 四旋翼飞行器

完整规格表

主要特点

- 机架配置: X 配置
- 机臂长度: 330mm 对角线电机轴距
- 板载计算机: Intel NUC / Jetson Xavier/ Jetson nano/ RasPi 4B
- 电源: 6000mAh, 4S 锂电池
- 电机: KV2500 高达 1.38kg/电机
- 续航时间: 15 至 20 分钟

航空电子设备

板载计算机 Intel NUC/Jetson Xavier/Jetson Nano/RasPi 4B

导航 IMU, GPS, RGB 相机, 红外深度相机, 高度激光雷达

自动驾驶仪 Pixhawk 系列自动驾驶仪, 冗余 IMU, 冗余电源, RTOS

飞行模式 手动, 高度控制, 定位控制, 板外, 全自动 (在 GPS 环境中使用)

电源规格 电池: 6000mAh 4S 锂电池

推力 电机: KV2500 最高 1.38 kg/电机
螺旋桨: 6 英寸

飞行性能 起飞重量: 1.5kg (空载)
飞行时间: 15-20 分钟



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-X350 四旋翼飞行器

完整规格表

主要特点

- 机架配置: X 配置
- 机臂长度: 350mm 对角线电机轴距
- 板载计算机: Intel NUC / Jetson Xavier/ Jetson nano/ RasPi 4B
- 电源: 9000mAh, 6S 锂电池
- 电机: KV1300
- 续航时间: 15 至 20 分钟

航空电子设备

板载计算机 Intel NUC/Jetson Xavier/Jetson Nano/RasPi 4B

导航 IMU, GPS, RGB 相机, UWB, 立体视觉, 红外深度相机, 高度激光雷达, 3D/2D 激光雷达

自动驾驶仪 Pixhawk 系列自动驾驶仪
冗余 IMU, 冗余电源, RTOS

飞行模式 手动, 高度控制, 定位控制, 板外,
全自动 (在 GPS 环境中使用)

电源规格 电池: 9000mAh 6S 锂电池

推力 电机: KV1300
螺旋桨: 7 英寸

飞行性能 起飞重量: 2.0kg (空载)
飞行时间: 15-20 分钟



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-Q400A 四旋翼飞行平台

完整规格表

主要特点

- 机架配置: X 配置
- 机臂长度: 400mm 对角线电机轴距
- 板载计算机: Intel NUC / Jetson Xavier/ Jetson nano/ RasPi 4B
- 电源: 9000mAh, 4S 锂电池
- 电机: KV880 高达 1.2kg/电机
- 续航时间: 20 分钟

航空电子设备

板载计算机 Intel NUC/Jetson Xavier/Jetson Nano/RasPi 4B

导航 IMU, GPS, 立体相机, UWB

自动驾驶仪 Pixhawk 系列自动驾驶仪
冗余 IMU, 冗余电源, RTOS

飞行模式 手动, 高度控制, 板外,
全自动 (在 GPS 环境中使用)

电源规格 电池: 9000mAh 4S 锂电池

推力 电机: KV880 高达 1.2kg/电机
螺旋桨: 9 英寸

飞行性能 起飞重量: 1.8kg (空载)
飞行时间: 20 分钟



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-Q550 四旋翼可定制平台

完整规格表

主要特点

- 机架类型：碳纤维机架
- 机臂长度：550mm（可调范围 520-600mm）
- 起落架：软缓冲设计
- 可选配置：机架保护套
- 电源：10Ah 6S 锂聚合物电池
- 电机：KV380

应用领域

- 建筑巡检
- 电网巡检
- 隧道巡检
- 安防监控

高度传感器：40m / 120m 激光雷达
自动驾驶仪：基于 RTOS 的自动驾驶仪
遥测通信（自动驾驶仪）：915MHz / 433MHz / Wi-Fi
遥控接收机：视距范围可达 1km
电调（ESC）：4 合 1，40A
导航计算机：Intel NUC / 可定制主板
导航计算机数据链：Wi-Fi 模块
定位传感器：GPS / RTK GPS / 超宽带射频模块 / 激光扫描仪 / 动作捕捉系统

航空电子设备

电源规格 电池：最高支持 10Ah 6S LiPo 电池

推力 电机类型：无刷电机
螺旋桨尺寸：13/14 英寸

飞行性能 最大承载：最高可达 2kg
最大飞行时长：30 分钟



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-H16 重载六旋翼飞行平台

完整规格表

主要特点

- 机架配置：六旋翼飞行器框架
- 机臂长度：1600mm
- 板载计算机：基于 Linux 的系统，集成 ROS
- 电源：22000mAh、6S、25C 锂聚合物电池 (可将容量翻倍为 44000mAh)
- 电机：KV150 高达 4.8kg/电机
- 飞行时间：46 分钟 (不使用系绳供电) 或使用系绳供电可无限飞行

航空电子设备

板载计算机 x86 架构 CPU, 内置图形卡, SSD 存储, 集成 ROS 的 Linux 系统

导航 M8N GPS, 高度达 40m 的激光雷达测距仪, 集成三冗余 IMU

自动驾驶仪 使用基于 Pixhawk 的自动驾驶仪的 Aerise 定制固件, 三重 IMU 冗余, 三重电源冗余, 双冗余气压传感器, 双冗余指南针传感器, RTOS

飞行模式 GPS, 高度模式
双控制器功能 (1 个主控制器, 1 个从控制器)
可为不同有效载荷定制云台
内置避障系统: 360 度

电源规格 电池: 22000mAh、6S、25C 锂聚合物电池 (可将容量翻倍为 44000mAh)

推力 电机: KV150 高达 4.8kg/电机
螺旋桨: 2892 碳纤维螺旋桨

飞行性能 起飞重量: 8.0kg (空载)
起飞重量: >8kg 且 <17kg (含载荷)

摄像机和云台系统 输出格式: 千兆以太网
控制接口: UART、S.Bus
传感器: 1/2.8 CMOS



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-V7-2300 VTOL 飞行器

完整规格表

主要特点

- 机架配置：固定翼
- 碳纤维机身，机身重量 2kg
- 可配置多个电池单元（6S / 12S）
- 高效率，支持 EPP 运输箱
- 即插即用功能

航空电子设备

规格	配置：4+1 VTOL 固定翼
	材料：碳纤维
	翼展：2300mm
	机长：1250mm
	最大起飞重量：9kg(6S)，12.5kg(12S)
	最大任务载荷：2.5kg
	最大速度：35m/s
	巡航速度：18-20m/s
	最大飞行高度：4500m
	空载飞行时间：240 分钟
	最大续航能力：240km
	抗风能力：5 级
	电池：6S 32Ah 或 12S 27Ah
	包装尺寸：1220*320*300mm（长*宽*高）

即插即用 功能	许多可能的有效载荷：测量传感器，跟踪有效载荷等。 快速释放，安全插头，快速平尾安装，有效载荷舱
------------	--



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-V9-2300 VTOL 飞行器

完整规格表

主要特点

- 碳纤维机身
- 机臂长度：翼展 2300mm，长度 1150mm
- 单组 12S 电池可进行 4 小时航测
- 专为航测作业设计
- 无需工具即可快速拆卸，即插即用特性

航空电子设备

规格	配置：4+1 VTOL 固定翼
	材料：碳纤维
	最大起飞重量：12.5kg
	最大任务载荷：2.5kg
	最大速度：35m/s
	巡航速度：18-20m/s
	最大高度：4500m
	空载荷飞行时间：240 分钟
	最大续航能力：240km
	抗风能力：5 级
	电池：12S 27Ah
	包装尺寸：1220*320*300 (mm) (长*宽*高)

即插即用	许多可能的有效载荷：测量传感器，跟踪有效载荷等。
功能	快速释放、安全插头、快速平尾安装、有效载荷舱



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc

