



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



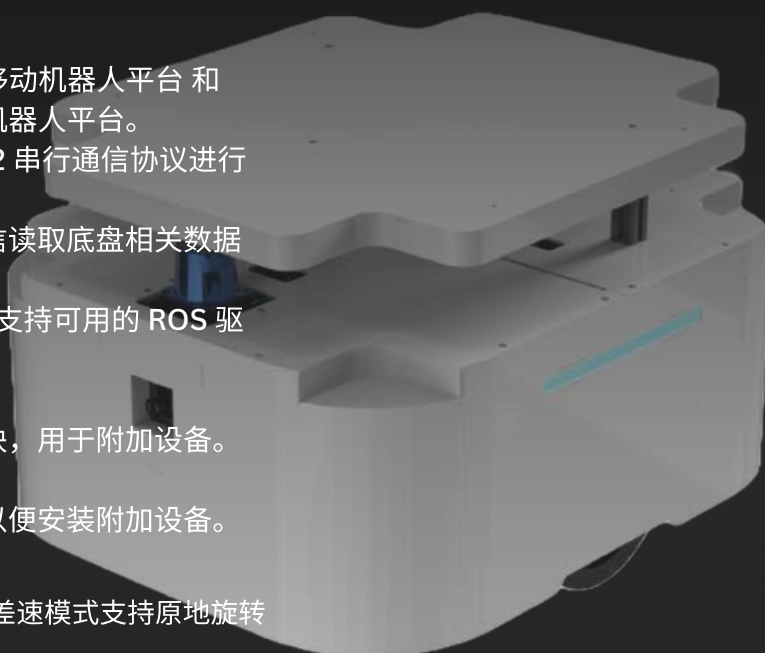
DT 系列通用移动机器人平台

DT-01

完整规格表

主要特点

- 2 种类型：普通移动机器人平台 和 SLAM 智能导航机器人平台。
- 支持通过标准 232 串行通信协议进行控制。
- 允许通过串行通信读取底盘相关数据和状态。
- 兼容 ROS 开发，支持可用的 ROS 驱动程序包。
- 自动充电系统
- 配备外部电源模块，用于附加设备。
- 可定制的外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 两轮驱动差速模式支持原地旋转

尺寸 500*420*310 (mm) (长*宽*高)

速度 1.3m/s

载重 50kg

续航 3h

电池容量 24V 12Ah

适用场地 适用于室内平坦和中等粗糙度的硬质地面，如工厂、商场和庭院中的地面



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



DT 系列通用移动机器人平台

DT-01 Pro

完整规格表

主要特点

- 2 种类型：普通移动机器人平台 和 SLAM 智能导航机器人平台。
- 支持通过标准 232 串行通信协议进行控制。
- 允许通过串行通信读取底盘相关数据和状态。
- 兼容 ROS 开发，支持可用的 ROS 驱动程序包。
- 自动充电系统
- 配备外部电源模块，用于附加设备。
- 可定制的外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。

运动模式 两轮驱动差速模式支持原地旋转

尺寸 730*460*260 (mm) (长*宽*高)

速度 1.5m/s

载重 120kg

续航 >4h

电池容量 24V 20Ah

适用场地 适用于室内平坦和中等粗糙度的硬质地面，如工厂、商场和庭院中的地面



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





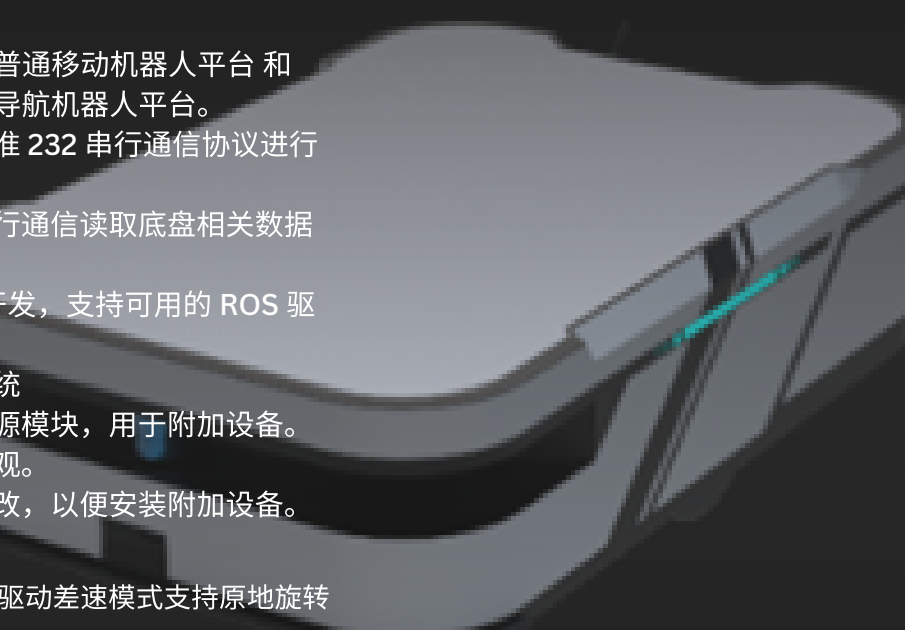
DT 系列通用移动机器人平台

DT-02 Pro

完整规格表

主要特点

- 2 种类型：普通移动机器人平台 和 SLAM 智能导航机器人平台。
- 支持通过标准 232 串行通信协议进行控制。
- 允许通过串行通信读取底盘相关数据和状态。
- 兼容 ROS 开发，支持可用的 ROS 驱动程序包。
- 自动充电系统
- 配备外部电源模块，用于附加设备。
- 可定制的外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 两轮驱动差速模式支持原地旋转

尺寸 980*670*268mm (mm) (长*宽*高)

速度 1.2m/s

载重 300kg

续航 >3h

电池容量 48V 20Ah

适用场地 适用于室内平坦和中等粗糙度的硬质地面，如工厂、商场和庭院中的地面



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





PT 系列通用移动机器人平台

PT-01 Pro

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 支持通过标准 232 串行通信协议进行控制。
- 允许通过串行通信读取底盘相关数据和状态。
- 兼容 ROS 开发，支持可用的 ROS 驱动程序包。
- 自动充电系统
- 配备外部电源模块，用于附加设备。
- 可定制的外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 四轮驱动差速模式支持原地旋转

尺寸 995*615*435 (mm) (长*宽*高)

速度 1.2m/s

载重 80kg

续航时间 2h

电池容量 48V 20Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 适用于室内和室外环境，包括城市道路、农田、沙石山路



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





PT 系列通用移动机器人平台

PT-03

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 支持通过标准 232 串行通信协议进行控制。
- 允许通过串行通信读取底盘相关数据和状态。
- 兼容 ROS 开发，支持可用的 ROS 驱动程序包。
- 自动充电系统
- 配备外部电源模块，用于附加设备。
- 可定制的外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 四轮驱动差速模式支持原地旋转

尺寸 1575*1065*565 (mm) (长*宽*高)

速度 1.5m/s

载重 200kg

续航时间 >2h

电池容量 48V 40Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 适用于室内和室外环境，包括城市道路、农田、沙石山路



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



MT 系列阿克曼转向机器人

MT-01

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可为底盘提供 ROS 驱动程序包。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。

运动模式 前转向后驱动型阿克曼底转向盘结构

尺寸 1046*688*462(mm) (长*宽*高)

速度 2.5m/s

载重 80kg

续航时间 3h

电池容量 24V 40Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 适用于室内外场景，适合多种地形，例如：城市道路、农田、沙地山路、室内平地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



MT 系列阿克曼转向机器人

MT-04 Pro

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可为底盘提供 ROS 驱动程序包。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。

运动模式 前转向后驱动型阿克曼底转向盘结构

尺寸 1535*810*465 (mm) (长*宽*高)

速度 2.4m/s

载重 200kg

续航时间 2-3h

电池容量 48V 20Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 适用于室内外场景，适合多种地形，例如：城市道路、农田、沙地山路、室内平地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



MT 系列阿克曼转向机器人

ET-01

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可为底盘提供 ROS 驱动程序包。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。

运动模式 前转向后驱动型阿克曼底转向盘结构

尺寸 1365*848*488 (mm) (长*宽*高)

速度 5m/s

载重 150kg

续航时间 2-3h

电池容量 48V 20Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 适用于室内外场景，适合多种地形，例如：城市道路、农田、沙地山路、室内平地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



HT 系列全方位转向机器人

HT-01 Mini

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，底盘上有可用的 ROS 驱动程序包。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 四轮四驱全向底盘转向结构

尺寸 710*490*385 (mm) (长*宽*高)

速度 2.0m/s

载重 120kg

续航时间 2h

电池容量 48V 15Ah

运动模式 自旋、横移、斜移、阿克曼
切换

适用地形 适用于室内外场景，适合多种地形，例如：城市道路、农田、沙地山路、室内平地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



HT 系列全方位转向机器人

HT-01

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，底盘上有可用的 ROS 驱动程序包。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 四轮四驱全向底盘转向结构

尺寸 1270*756*550 (mm) (长*宽*高)

速度 1.5m/s

载重 240kg

续航时间 3h

电池容量 48V 40Ah

运动模式 自旋、横移、斜移、阿克曼
切换

适用地形 适用于室内外场景，适合多种地形，例如：城市道路、农田、沙地山路、室内平地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



HT 系列全方位转向机器人

HT-03

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，底盘上有可用的 ROS 驱动程序包。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构修改，以便安装附加设备。



运动模式 四轮四驱全向底盘转向结构

尺寸 1500*1350*1250 (mm) (长*宽*高)

速度 1.5m/s

载重 300kg

续航时间 3h

电池容量 48V 40Ah

运动模式 自旋、横移、斜移、阿克曼
切换

适用地形 适用于室内外场景，适合多种地形，例如：城市道路、农田、沙地山路、室内平地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



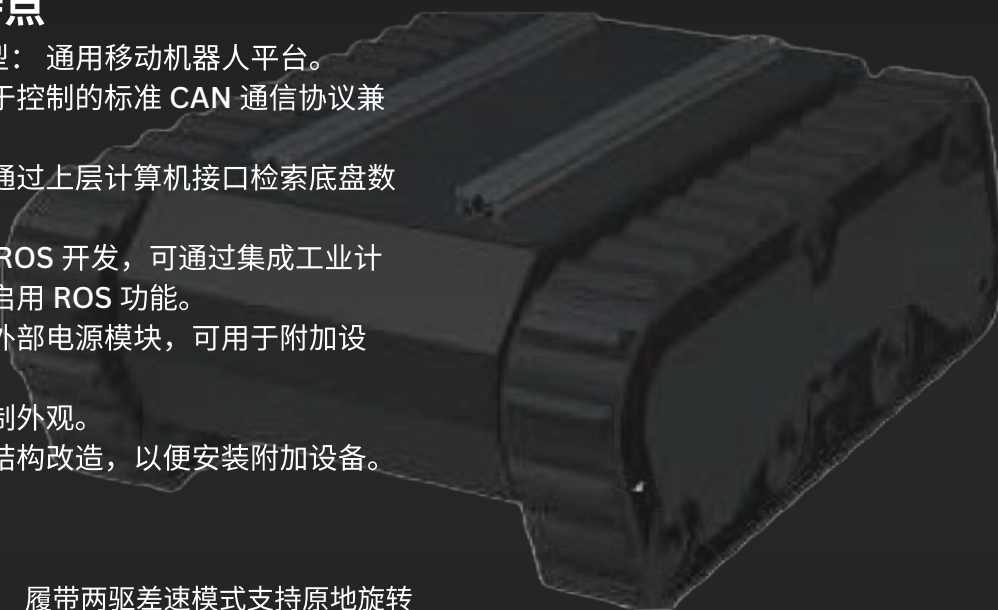
GT 系列阿克曼转向机器人

GT-01 Mini

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可通过集成工业计算机启用 ROS 功能。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。



运动模式 履带两驱差速模式支持原地旋转

尺寸 895*600*328 (mm) (长*宽*高)

速度 1.2m/s

载重 50kg

续航时间 >3h

电池容量 48V 20Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 用于室内外场景，可应对多种地形，如农田、林地牧场、山区矿区、建筑工地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





GT 系列阿克曼转向机器人

GT-01

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可通过集成工业计算机启用 ROS 功能。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。



运动模式 履带两驱差速模式支持原地旋转

尺寸 1435*900*685 (mm) (长*宽*高)

速度 1.4m/s

载重 300kg

续航时间 >3h

电池容量 48V 40Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 用于室内外场景，可应对多种地形，如农田、林地牧场、山区矿区、建筑工地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



GT 系列阿克曼转向机器人

GT-02

完整规格表

主要特点

- 1 类型：通用移动机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可通过集成工业计算机启用 ROS 功能。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。

运动模式 履带两驱差速模式支持原地旋转

尺寸 1682*1353*1326 (mm) (长*宽*高)

速度 1.2m/s

载重 200kg

续航时间 2h

电池容量 48V 50Ah

快速更换
电池 支持

适用地形 用于室内外场景，可应对多种地形，如农田、林地牧场、山区矿区、建筑工地等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





特种移动机器人 MK-01

完整规格表

主要特点

- 2 种类型：普通移动机器人平台和 SLAM 智能导航机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可通过集成工业计算机实现 ROS 功能。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。



运动模式 麦克纳姆轮全向底盘支持原地旋转

尺寸 807*512*474 (mm) (长*宽*高)

速度 1.2m/s

载重 200kg

续航时间 3h

电池容量 24V 40Ah

适用地形 室内常规粗糙硬质路面：室内厂区、室内商场、室内校园等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



特种移动机器人

SeaRobot-01

完整规格表

主要特点

- 2 种类型：普通移动机器人平台和 SLAM 智能导航机器人平台。
- 与用于控制的标准 CAN 通信协议兼容。
- 允许通过上层计算机接口检索底盘数据。
- 支持 ROS 开发，可通过集成工业计算机实现 ROS 功能。
- 配备外部电源模块，可用于附加设备。
- 可定制外观。
- 支持结构改造，以便安装附加设备。

运动模式 四轮四驱原地旋转

尺寸 1030*615*688 (mm) (长*宽*高)

速度 1.2m/s

载重 80kg

续航时间 2h

电池容量 48V 20Ah

适用地形 室内常规粗糙硬质路面：室内厂区、室内商场、室内校园等。



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc

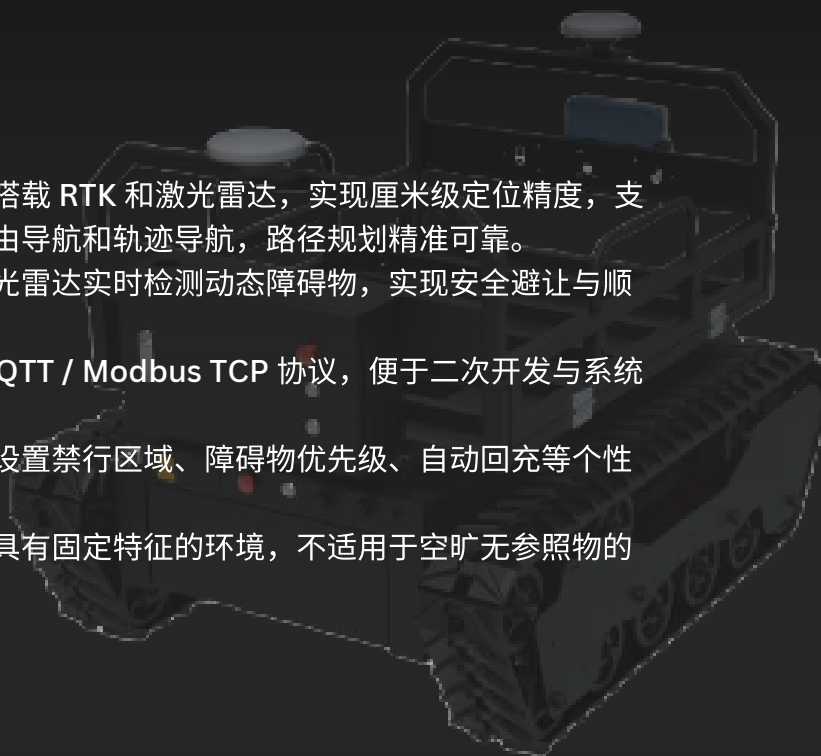


GT-01 R300

完整规格表

主要特点

- 激光建图与导航：搭载 RTK 和激光雷达，实现厘米级定位精度，支持点对点、自主自由导航和轨迹导航，路径规划精准可靠。
- 动态避障：通过激光雷达实时检测动态障碍物，实现安全避让与顺畅通行。
- 开放协议：支持 MQTT / Modbus TCP 协议，便于二次开发与系统集成。
- 功能定制化：支持设置禁行区域、障碍物优先级、自动回充等个性化功能配置。
- 使用场景：适用于具有固定特征的环境，不适用于空旷无参照物的空间。



尺寸	1465*1000*950 (mm) (长*宽*高)
----	----------------------------

最高速度	1.4m/s
------	--------

底盘承重能力	250kg
--------	-------

爬坡能力	30%
------	-----

越障能力 (垂直阶梯)	12cm
----------------	------

充电时间	3h
------	----

材质	Q235
----	------



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





GT-01 R300

完整规格表

垂直负载	300kg
转向电机功率	1500W*2
理论续航时间	>3小时
防护等级	IP54
电池容量	48V 40Ah
工作温度	-10-60°C
紧急停止方式	远程紧急停止 / 硬件紧急停止
电机控制精度	± 1rpm
导航方式	RTK 集成导航
导航精度	± 10cm
导航协议	MQTT



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





GT-01 U300

完整规格表

主要特点

- 自动跟踪：跟随手持标签，实现转弯及自动追踪。
- 全天候运行：IP65 防护等级，适应 -10°C 至 60°C 环境，防水防泥。
- 远程及跟随模式：支持 100 米远程控制及近距离跟随。
- 碰撞保护：超声波检测与紧急停车保障安全。
- 功能定制：支持禁区设置、障碍物优先级和自动充电。
- 使用场景：农业模块快速安装，支持全农场作业。



尺寸	1450*1000*950 (mm) (长*宽*高)
----	----------------------------

最高速度	1.4m/s
------	--------

底盘承重能力	250kg
--------	-------

爬坡能力	30%
------	-----

越障能力 (垂直阶梯)	12cm
----------------	------

充电时间	3h
------	----

材质	Q235
----	------



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc

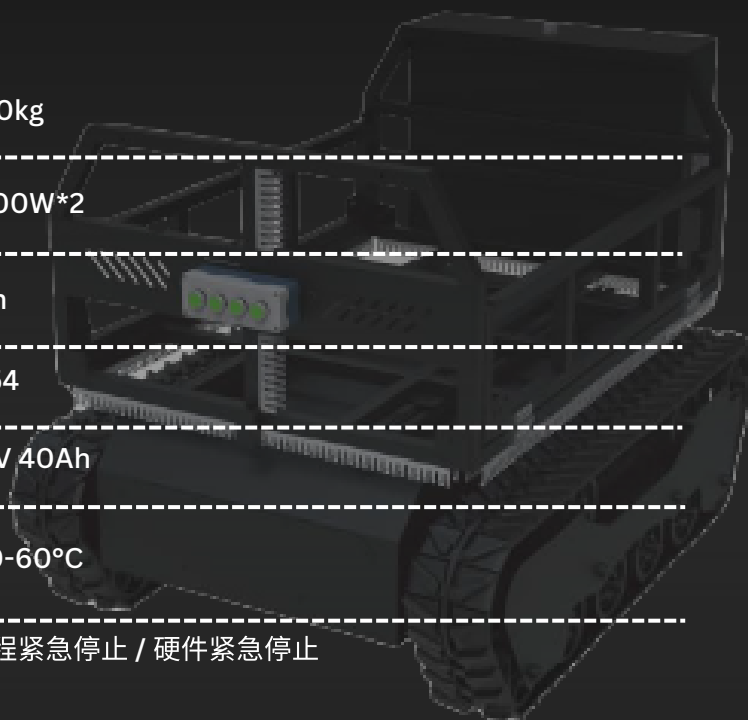




GT-01 U300

完整规格表

垂直负载	300kg
转向电机功率	1500W*2
理论续航时间	>3h
防护等级	IP54
电池容量	48V 40Ah
工作温度	-10-60°C
紧急停止方式	远程紧急停止 / 硬件紧急停止
电机控制精度	± 1rpm



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



York-P1

完整规格表

主要特点

- 多移动模态切换：支持四轮差速和麦克纳姆轮全向移动模式。
- 视觉跟踪自动驾驶：高清摄像头配合图像处理算法，实现视觉跟踪自动驾驶。
- 激光雷达技术：采用单线激光雷达技术，实时构建高精度二维地图。
- 路径规划与动态避障：利用激光雷达数据进行环境分析和最优路径计算。
- 深度摄像头算法识别：集成先进计算机视觉与深度视觉算法。
- 视觉与激光雷达融合导航：融合视觉和雷达数据，构建三维彩色地图。

运动模式

四轮差速运动模型（橡胶轮）
麦克纳姆轮全向运动模式（Mecanum轮）

尺寸

390*310*336 (mm)（长*宽*高）

最大速度（空载）

1m/s

自重

6.5kg

导航方式

2D SLAM激光导航

定位精度

±5cm

电池容量

12V 10Ah

控制方式

串口通信

支持系统

Ros, Ubuntu

传感器及配件

单线2D激光雷达
RK3588主控板
IMU模块
深度相机
场景沙箱（可选）
9.7英寸触摸屏
包装箱
模型飞机遥控器



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



AMR-P1

完整规格表

主要特点

- 智能红绿灯识别: 结合雷达与摄像头, 实现对行人、车辆和交通信号灯的识别与检测。
- 多传感器融合学习: 多种传感器信息集成, 并具备故障诊断能力, 提高系统鲁棒性。
- 传感器校准: 对视觉、激光雷达 (LiDAR)、IMU 等数据进行分析与校准, 确保测量精度。
- 仿真软件支持: 在虚拟环境中测试和优化算法, 提高算法开发与验证效率。
- 地图构建与路径规划: 利用位姿与障碍物数据实现环境建图与自动路径规划功能。
- RTK高精度导航: 实现高精度的户外定位与导航, 支持实地操作和教学实验。

运动模式

四轮差速运动模型

尺寸

995*715*740 (mm) (长*宽*高)

最大速度 (空载)

1.2m/s

底盘承重能力

80kg

自重

80kg

爬坡能力 (空载)

15°

越障能力
(垂直阶梯)

10cm

导航方式

3D SLAM 激光导航, RTK 高精度定位



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



AMR-P1

完整规格表

定位精度 $\pm 10\text{cm}$

电池容量 (可扩容) 48V 40AH 锂离子 (Li-ion)

控制方式 RS232 串口通信

系统支持 Ros, Ubuntu

传感器与配件
16线 3D 激光雷达
RTK 高精度定位模块
工业级导航控制计算机
深度相机
ROS 高精度惯性测量单元 (IMU, Sealand)
防撞杆
充电模块 (可选)
15.6 英寸显示屏



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



AMR-M1

完整规格表

主要特点

- 智能交通灯识别：通过雷达与摄像头结合，实现对行人、车辆以及交通信号灯的实时检测与识别。
- 多传感器融合学习：集成多种传感器（如视觉、激光雷达、IMU等）数据，具备自动故障诊断与学习能力，提高系统稳定性与可靠性。
- 传感器校准：对摄像头、激光雷达、惯性测量单元（IMU）等传感器进行数据分析与精度校准，确保导航和感知系统的准确性。
- 自动驾驶仿真平台：在虚拟环境中进行安全的测试和验证，用于算法优化与功能验证，降低实车测试风险。
- 地图构建与路径规划：结合位姿估计与障碍物信息，实现自动导航、路径生成与动态避障功能。
- RTK高精度定位导航：基于RTK（实时动态差分）技术，进行厘米级精度的户外定位与自主导航，适用于高精度教学与工程应用。

运动方式	阿克曼前转向后轮驱动
底盘尺寸	1535*810*465 (mm) (长*宽*高)
最大速度 (空载)	2.4m/s
底盘载重	200kg
自重	110kg
爬坡能力 (空载)	20%
越障 (垂直台阶)	8cm
导航方式	3D SLAM 激光导航，RTK 导航



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AMR-M1

完整规格表

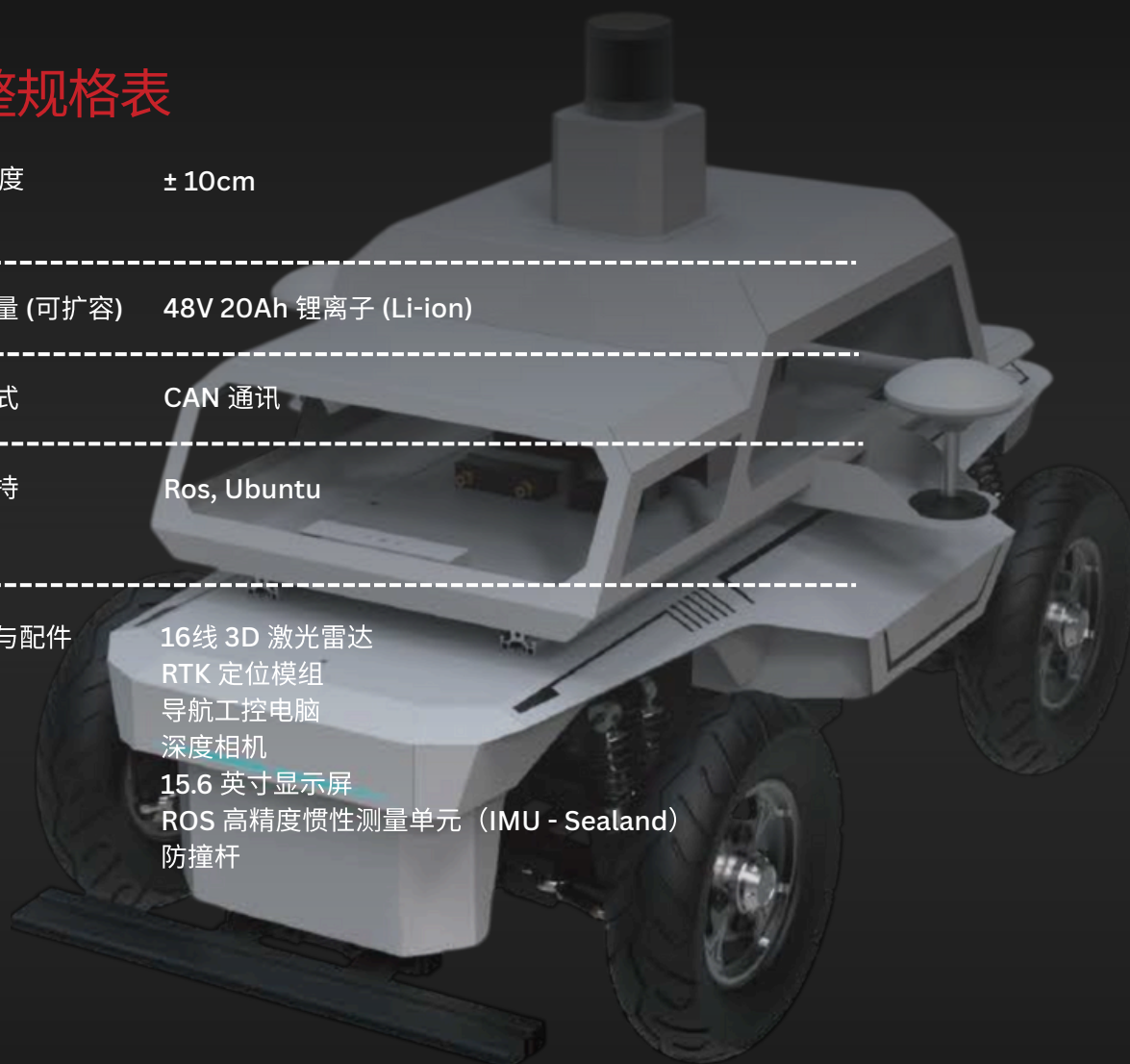
定位精度 $\pm 10\text{cm}$

电池容量 (可扩容) 48V 20Ah 锂离子 (Li-ion)

控制方式 CAN 通讯

系统支持 Ros, Ubuntu

传感器与配件
16线 3D 激光雷达
RTK 定位模组
导航工控电脑
深度相机
15.6 英寸显示屏
ROS 高精度惯性测量单元 (IMU - Sealand)
防撞杆



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



AMR Sensor-M1

完整规格表

主要特点

- 智能交通灯识别: 结合雷达与摄像头, 实现对行人、车辆及交通信号灯的精准检测与识别。
- 多传感器融合学习: 整合多种传感器 (如视觉、激光雷达、IMU等) 数据, 并具备故障诊断能力, 提升系统的鲁棒性与智能化水平。
- 传感器校准: 支持对摄像头、激光雷达、IMU 等关键传感器进行精度校准, 确保数据的一致性与可靠性, 优化感知与定位性能。
- 自动驾驶仿真软件平台: 在虚拟环境中安全测试算法, 支持路径规划、避障、感知等功能的开发与验证, 降低实车测试风险。
- 地图构建与路径规划: 基于机器人位姿与环境障碍物数据, 实现地图建构、路径规划与自主导航等核心功能。
- 丰富的教学资源支持: 支持基于 ROS、Autoware 的系统学习与开发, 结合真实车辆实践, 提升学生在传感器系统搭建、编程与控制方面的综合能力。

运动模式

阿克曼前转向后轮驱动

尺寸

1560*890*1541 (mm) (长*宽*高)

最大速度

8km/h

自重

200kg

垂直负载

200kg

最大爬坡角度

10% (满载)

导航方式

3D SLAM 激光导航, RTK 导航

定位精度

± 10cm



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AMR Sensor-M1

完整规格表

电池容量 (可扩容) 48V 40Ah

控制模式 CAN 通讯

系统支持 Ros, Ubuntu

传感器与配件
16线 3D 激光雷达
RTK 定位模组
超声波模块
毫米波雷达
面阵雷达 (可选)
导航控制电脑
单目摄像头
15.6 英寸显示屏
ROS 高精度惯性测量单元 (IMU-Sealand)
防撞杆



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-D1

完整规格表

主要特点

- 激光建图与避障：支持大规模室内环境建图与动态障碍物检测，实现安全灵活的路径规划。
- 高精度导航：定位精度达到 $\pm 5\text{cm}$ ，结合路径规划功能，确保机器人精准移动。
- 机械臂抓取：配备机械臂控制抓取功能，开放ROS接口，方便二次开发与扩展。
- 多源数据闭环反馈：融合IMU、里程计、电压等多种传感器数据，实现实时状态反馈与精准控制。
- 低电量自动充电：支持固定充电位置与低电量触发条件设置，实现自动回充。
- 标准协议与数据通信：提供导航与机械臂接口控制，支持开放协议，方便集成与互操作。

产品技术参数：

尺寸: 500*420*310 (mm) (长*宽*高)
底盘质量: 35kg
材料: Q235
垂直负载: 50kg
编码器线数: 4096线
防护等级: IP22
使用温度: -10-60°C
充电时间: <3h
电机功率: 60W*2
电机类型: 轮毂电机 (直流无刷)
最大速度: 1.3m/s
理论续航: 3h
电池容量: 24V 20AH (锂电池, 可扩容)
对外供电: 24V/19V/12V
急停方式: 遥控急停/硬件急停/软件急停
系统支持: ROS/WIN/UBUNTU
导航方式: 激光导航 (2D SLAM)
导航精度: $\pm 50\text{mm}$
导航协议: MQTT
遥控模式: 2.4G 航模遥控器



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-D1

完整规格表

产品技术参数: 避障方式: 支持停障、避障
导航模式: 点对点、预设路线、轨迹等
转弯半径: 原地旋转 (0°)
辅助定位精度: $\pm 10\text{mm}$

机械臂参数: 工作半径: 626mm
有效负载: 1.5kg
材料/本体重量: 铝合金 + 塑料壳 / 4.2kg
重复精度: $\pm 0.1\text{mm}$
末端速度: $\leq 2\text{m/s}$
功耗: 最大功耗 $\leq 120\text{W}$, 综合功耗 $\leq 40\text{W}$
控制方式: 拖动示教/离线路径/API/上位机
噪音: $< 60\text{dB}$
电源: DC24V (24V-26V)
防护等级: IP54
通讯方式: CAN
工作环境: $-20-50^{\circ}\text{C}$, 湿度 25%-85%, 非冷凝

电动夹爪参数: 重量: 0.5kg
精度: $\pm 0.5\text{mm}$
开合距离: 0-70mm
额定夹持力: 40N
最大夹持力: 50N
供电电压: DC24V
功耗: 最大功耗 $\leq 50\text{W}$, 总功耗 $\leq 30\text{W}$
自锁功能: 不支持
接触面材料: 橡胶
外部接口: 电源接口1, CAN接口1



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-D1 Pro

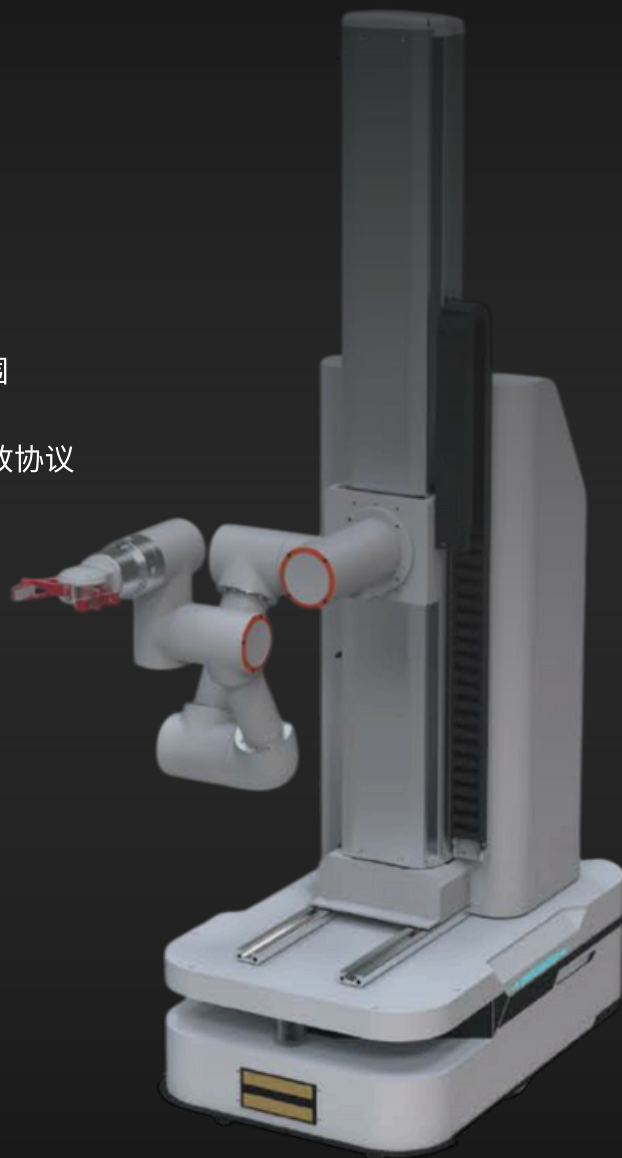
完整规格表

主要特点

- 激光建图与避障：支持大规模室内建图与动态避障
- 高精度导航： $\pm 5\text{cm}$ 定位精度与路径规划
- 机械臂抓取：配备机械臂控制抓取与开放 ROS 接口功能
- 多源数据闭环：IMU/里程计/电压实时反馈
- 垂直电动升降扩展：提升速度 250mm/s ，垂直行程范围 1000mm
- 标准协议与数据通信：提供导航与机械臂接口控制及开放协议

产品技术参数:

尺寸: $730*460*260\text{ (mm)}$ (长*宽*高)
底盘重量: 46kg
材料: Q235
垂直负载能力: 120kg
编码器线数: 4096线
防护等级: IP22
工作温度: $-10\text{--}60^\circ\text{C}$
充电时间: $<3\text{h}$
电机功率: $150\text{W}*2$
电机类型: 轮毂电机 (直流无刷)
最大速度: 1.5m/s
理论续航时间: $>4\text{h}$
电池容量: $24\text{V } 40\text{AH}$ (锂电池, 可扩展)
外部电源: $24\text{V}/19\text{V}/12\text{V}$
紧急停止方式: 遥控急停/硬件急停/软件急停
系统支持: ROS/WIN/UBUNTU
导航精度: $\pm 30\text{mm}$
导航方式: 激光导航 (2D SLAM)
导航协议: MQTT
远程控制方式: 2.4G 模型遥控器
避障方式: 支持障碍物检测与避障
导航模式: 点对点/预设路线/轨迹等
转弯半径: 原地旋转 (0°)
辅助定位精度: $\pm 10\text{mm}$



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-D1 Pro

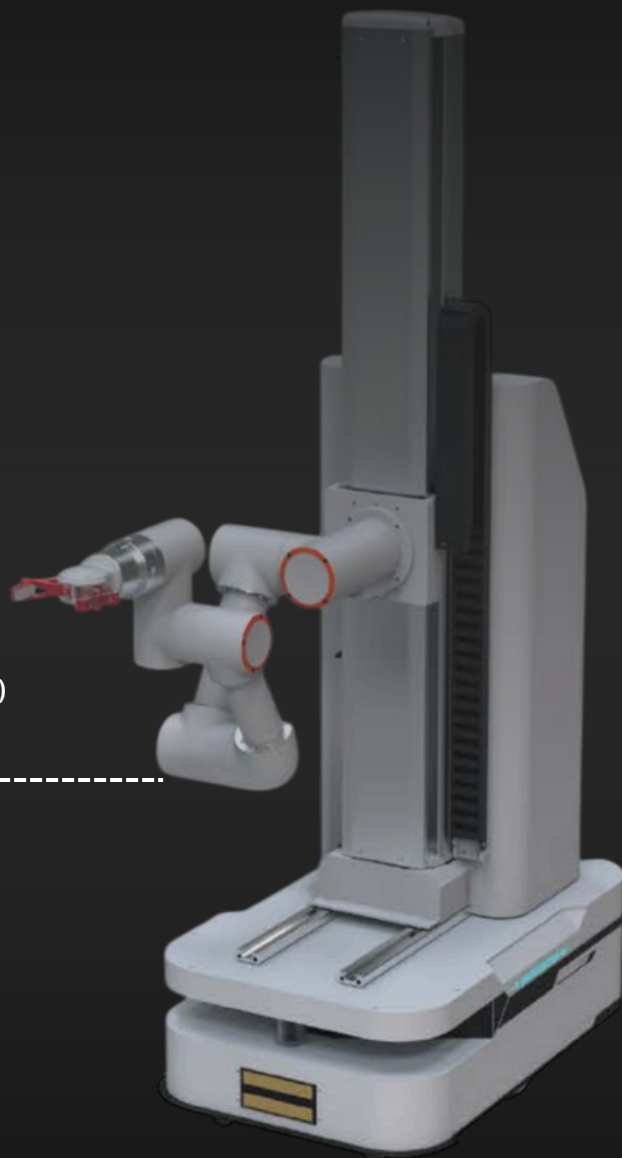
完整规格表

机械臂参数:

工作半径: 622mm
负载: 3kg
材料/本体重量: 铝 + 钢 / 约10kg
重复精度: $\pm 0.05\text{mm}$
末端速度: $\leq 2\text{m/s}$
人机交互: 10.1 英寸示教器或移动终端APP
IO端口: 2DI, 2DO, 1AI, 1AO
噪音: $< 65\text{dB}$
电源: 24V/1.5A
防护等级: IP54
典型功耗: 200W (平均), 230W (峰值)
工作环境: $-20-60^{\circ}\text{C}$, 湿度 90%RH (无冷凝)

电动机械爪参数:

推荐负载: 3kg
重量: 0.46kg
额定夹持力: 10-35N
供电电源: 24V (DC)
开合距离: 0-90mm
通讯方式: RS485
控制器: 内置
自锁功能: 不支持
IO端口: 2DI / 2DO
传感器接口: 1 UART



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-D2 Pro

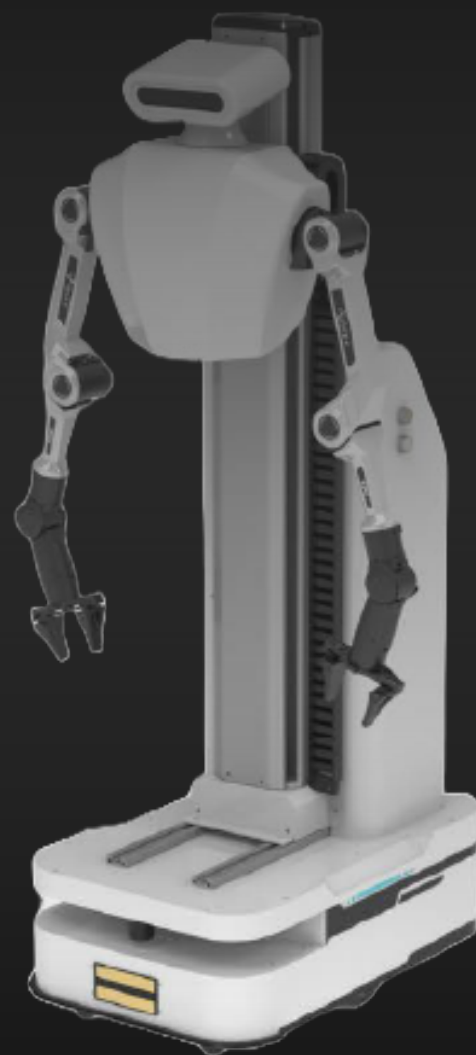
完整规格表

主要特点

- 激光建图与避障：支持大规模室内建图与动态避障
- 高精度导航：±5cm 定位精度与路径规划
- 双仿生机械臂精密控制：±10mm 重复精度 + 1.5kg 负载能力
- 多源数据闭环：IMU/里程计/电压实时反馈
- 垂直电动升降扩展：提升速度 250mm/s，垂直行程范围 1000mm
- 标准协议与数据通信：提供导航与机械臂接口控制及开放协议

产品技术参数:

尺寸: 730*460*260 (mm) (长*宽*高)
底盘重量: 46kg
材料: Q235
垂直负载能力: 120kg
编码器线数: 4096线
防护等级: IP22
工作温度: -10-60°C
充电时间: <3h
电机功率: 150W*2
电机类型: 轮毂电机 (直流无刷)
最大速度: 1.5m/s
理论续航时间: >4h
电池容量: 24V 40AH (锂电池, 可扩展)
外部电源: 24V/19V/12V
紧急停止方式: 遥控急停/硬件急停/软件急停
系统支持: ROS/WIN/UBUNTU
导航方式: 激光导航 (2D SLAM)
导航精度: ±30mm
导航协议: MQTT
远程控制方式: 2.4G 模型遥控器
避障方式: 支持障碍物检测与避障
导航模式: 点对点/预设路线/轨迹等
转弯半径: 原地旋转 (0°)
辅助定位精度: ±10mm



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-D2 Pro

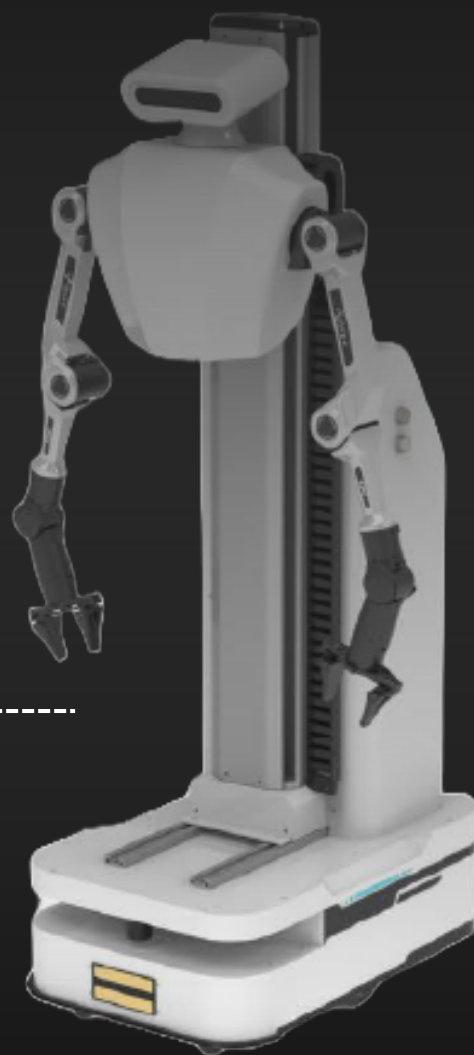
完整规格表

机械臂参数:

工作半径: 626mm
负载: 1.5kg
材料/本体重量: 铝合金 + 塑料壳 / 4.2kg
重复精度: $\pm 0.1\text{mm}$
末端速度: $\leq 2\text{m/s}$
功耗: 最大功耗 $\leq 120\text{W}$, 总功耗 $\leq 40\text{W}$
控制方式: 拖动示教/离线路径/API/上位机
噪音: $< 60\text{dB}$
电源: DC24V (24V~26V)
防护等级: IP54
通讯方式: CAN
工作环境: $-20\sim 50^{\circ}\text{C}$, 湿度 25%-85% RH (无冷凝)

电动机械爪参数:

重量: 0.5kg
精度: $\pm 0.5\text{mm}$
开合距离: 0-70mm
额定夹持力: 40N
最大夹持力: 50N
供电电压: DC24V
功耗: 最大功耗 $\leq 50\text{W}$, 总功耗 $\leq 30\text{W}$
自锁功能: 不支持
接触面材料: 橡胶
外部接口: 电源接口1, CAN接口1



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-H1

完整规格表

主要特点

- 多线激光导航与避障：支持室外建图导航及不同高度障碍物的动态避障
- 高精度导航：±5cm 定位精度与路径规划
- 机械臂抓取：配备机械臂控制抓取与开放 ROS 接口功能
- 全向底盘高灵活运动：支持横向/斜向/零半径转弯及 1m 狭窄通道通过
- 垂直电动升降扩展：提升速度 250mm/s，垂直行程范围 1000mm
- 标准协议与数据通信：提供导航与机械臂接口控制及协议开放

产品技术参数

尺寸：710*490*385 (mm) (长*宽*高)
底盘重量：70kg
材料：Q235
垂直负载能力：120kg
编码器线数：4096线
防护等级：IP54
工作温度范围：-10°C ~ 60°C
充电时间：3小时
电机功率：驱动电机 150W ×4 + 转向电机 60W ×4
电机类型：100mm
最大速度：2.0m/s
理论续航时间：3小时
电池容量：48V 25AH (锂电池，可扩展)
外部电源：48V / 24V / 19V / 12V
紧急停止方式：遥控急停 / 硬件急停 / 软件急停
系统支持：ROS / Windows / Ubuntu
爬坡能力：20%坡度
越障能力 (垂直台阶)：5cm
运动模式：全向运动
坡道驻车：伺服驻车
导航方式：激光导航 (3D SLAM)
导航精度：±80mm
导航协议：MQTT
远程控制方式：2.4G 模型遥控器



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-H1

完整规格表

机械臂参数:

工作半径: 622mm
负载: 3kg
材料/本体重量: 铝 + 钢 / 约10kg
重复精度: $\pm 0.05\text{mm}$
末端速度: $\leq 2\text{m/s}$
人机交互: 10.1 英寸示教器 / 移动端应用
IO端口: 2DI, 2DO, 1AI, 1AO
噪音水平: $< 65\text{dB}$
电源: 24V / 1.5A
防护等级: IP54
典型功耗: 200W (平均) / 230W (峰值)
工作环境: $-20^{\circ}\text{C} \sim 60^{\circ}\text{C}$, 湿度 90%RH (无冷凝)

电动机械爪参数:

推荐负载: 3kg
重量: 0.46kg
额定夹持力: 10-35N
供电电源: 24V DC
开合距离: 0-90mm
通讯方式: RS485
控制器: 内置
自锁功能: 不支持
IO端口: 2DI / 2DO
外部接口: 1 UART



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-H2

完整规格表

主要特点

- 多线激光导航与避障：支持室外建图导航及不同高度障碍物的动态避障
- 高精度导航： $\pm 5\text{cm}$ 定位精度与路径规划
- 双仿生机械臂精密控制： $\pm 10\text{mm}$ 重复精度 + 1.5kg 负载能力
- 全向底盘高灵活运动：支持横向/斜向/零半径转弯及 1m 狭窄通道通过
- 垂直电动升降扩展：提升速度 250mm/s ，垂直行程范围 1000mm
- 标准协议与数据通信：提供导航与机械臂接口控制及协议开放

产品技术参数:

尺寸: 710*490*385 mm (长宽高)
底盘重量: 70kg
材料: Q235
垂直负载能力: 120kg
编码器线数: 4096线
防护等级: IP54
工作温度范围: $-10^{\circ}\text{C} \sim 60^{\circ}\text{C}$
充电时间: 3小时
电机功率: 驱动电机 $150\text{W} \times 4$ + 转向电机 $60\text{W} \times 4$
离地高度: 100mm
最大速度: 2.0m/s
理论续航时间: 3小时
电池容量: 48V 25AH (锂电池, 可扩展)
外部电源: 48V / 24V / 19V / 12V
紧急停止方式: 遥控急停 / 硬件急停 / 软件急停
系统支持: ROS / WIN / UBUNTU
爬坡能力: 20%
越障能力 (垂直台阶): 5cm
运动模式: 全向运动模式
坡道驻车: 伺服驻坡
导航方式: 激光导航 (3D SLAM)
导航精度: $\pm 80\text{mm}$
导航协议: MQTT
远程控制方式: 2.4G 模型遥控器



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc



CMR-H2

完整规格表

机械臂参数:

工作半径: 626mm
负载: 1.5kg
材料/本体重量: 铝合金 + 塑料外壳 / 4.2kg
重复精度: $\pm 0.1\text{mm}$
末端速度: $\leq 2\text{m/s}$
功耗: 最大功耗 $\leq 120\text{W}$, 总功耗 $\leq 40\text{W}$
控制方式: 拖动示教 / 离线路径 / API / 上位机
噪音: $< 60\text{dB}$
电源: DC24V (24V~26V)
防护等级: IP54
通讯方式: CAN
工作环境: $-20\sim 50^{\circ}\text{C}$, 湿度 25%-85% RH (无冷凝)

电动机械爪参数:

重量: 0.5kg
精度: $\pm 0.5\text{mm}$
开合距离: 0-70mm
额定夹持力: 40N
最大夹持力: 50N
供电电压: DC24V
功耗: 最大功耗 $\leq 50\text{W}$, 总功耗 $\leq 30\text{W}$
自锁功能: 不支持
接触面材料: 橡胶
外部接口: 电源接口1, CAN接口1



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc

