



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



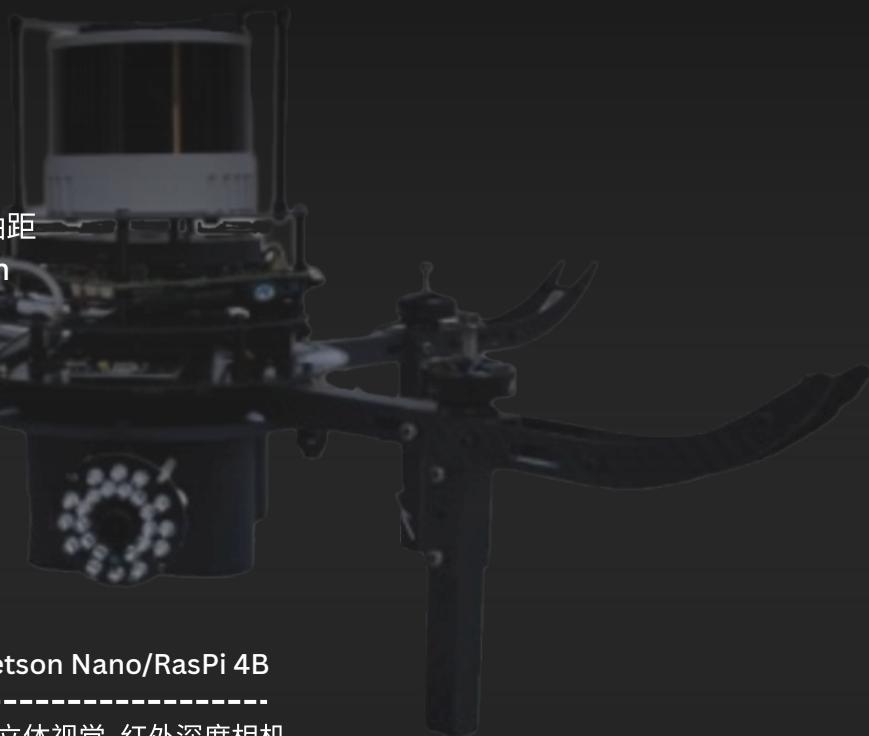


AE-X350 四旋翼飞行器

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
航空电子设备
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

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

空载荷 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



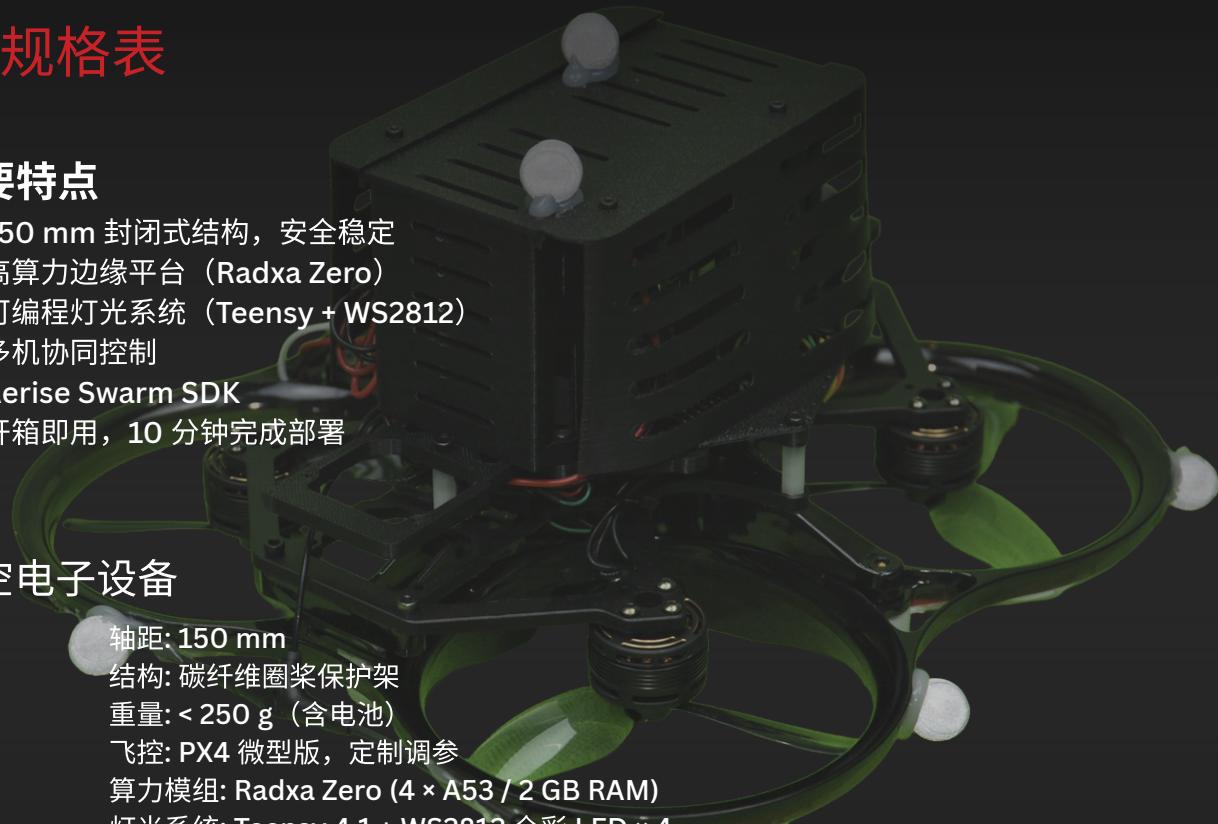


AE-Q150 微型智能无人机系统

完整规格表

主要特点

- 150 mm 封闭式结构，安全稳定
- 高算力边缘平台（Radxa Zero）
- 可编程灯光系统（Teensy + WS2812）
- 多机协同控制
- Aerise Swarm SDK
- 开箱即用，10 分钟完成部署



航空电子设备

规格

轴距: 150 mm
结构: 碳纤维圈桨保护架
重量: < 250 g (含电池)
飞控: PX4 微型版, 定制调参
算力模组: Radxa Zero (4 × A53 / 2 GB RAM)
灯光系统: Teensy 4.1 + WS2812 全彩 LED × 4
通信: Wi-Fi / ROS2 Bridge / MQTT
电源: 4 S Li-Po 850 mAh
飞行时间: 8 – 10 分钟
安全特性: 低电保护 / 急停 / 软件限高

主要功能

- 一键起降 / 安全悬停
- 群体起飞与同步灯效
- 动捕系统集成
- 轻量 VIO 接口
- Python 编程接口
- Gazebo 仿真接口
- 安全防护机制

应用场景

- 科研与教育
- 算法验证平台
- 展览与演出
- 数字孪生 / 仿真研究



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc





AE-Q150 微型智能无人机系统

完整规格表

软件生态

Aerise Drone Research Stack 包含：

1. Aerise Core Service – 飞控桥接与安全守护
2. LightShow Gateway – 灯光控制与同步管理
3. Aerise Swarm SDK – Python & ROS 接口
4. Swarm Studio (可选) – 可视化编队与光影脚本设计工具
5. Gazebo Sim Bridge – 仿真与实机接口统一
6. License Manager – 授权与功能位管理

套装与配置

套装	内容
Solo Research Kit	AE-Q150 × 1 + Swarm SDK Basic + 授权 + 文档
Mini Swarm Kit	AE-Q150 × 3 + Swarm SDK Pro + 动捕桥接软件
Edu Class Kit	AE-Q150 × 6 + Swarm Studio GUI + 培训支持
Show Swarm Kit	AE-Q150 × 10 + LightShow 控制台 + 脚本引擎

技术支持与授权

- 提供 SDK 文档、示例库与快速上手教程
- 每台设备绑定唯一 License 文件
- 提供远程技术支持与系统更新
- 可选培训与现场调试服务



+65 8852 0092



sales@aerise.cc



aerise.cc

