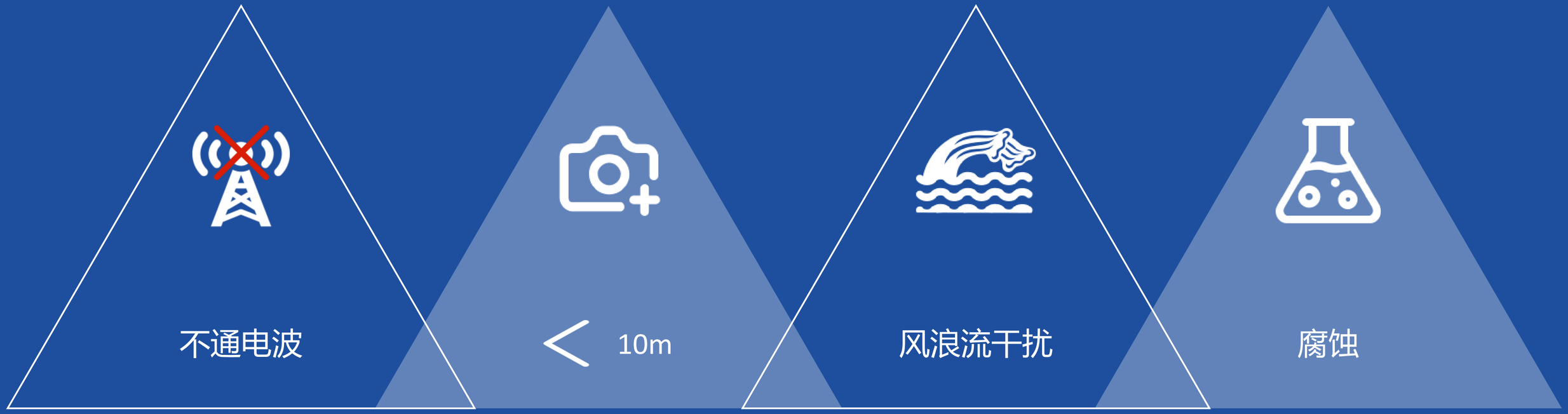
CHARPIE

水下机器人操作培训 2025

查湃智能 www.charpie.cn 021-58810772

技术难点

CHARPIE 查湃智能



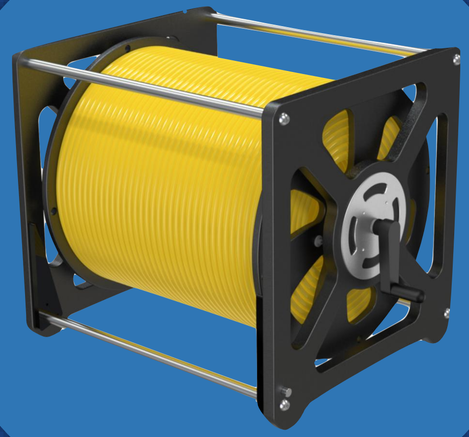
CHARPIE

水下机器人介绍

水下机器人系统

CHARPIE
查湃智能

应急救援机器人



电缆

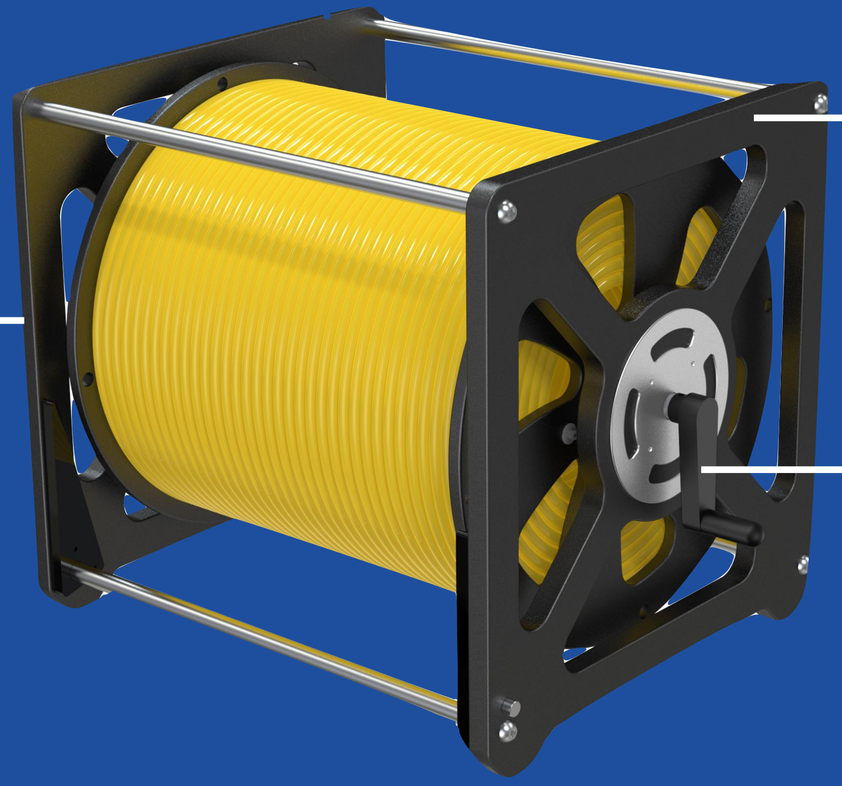
水面控制端

水下机器人

CHARPIE
查湃智能

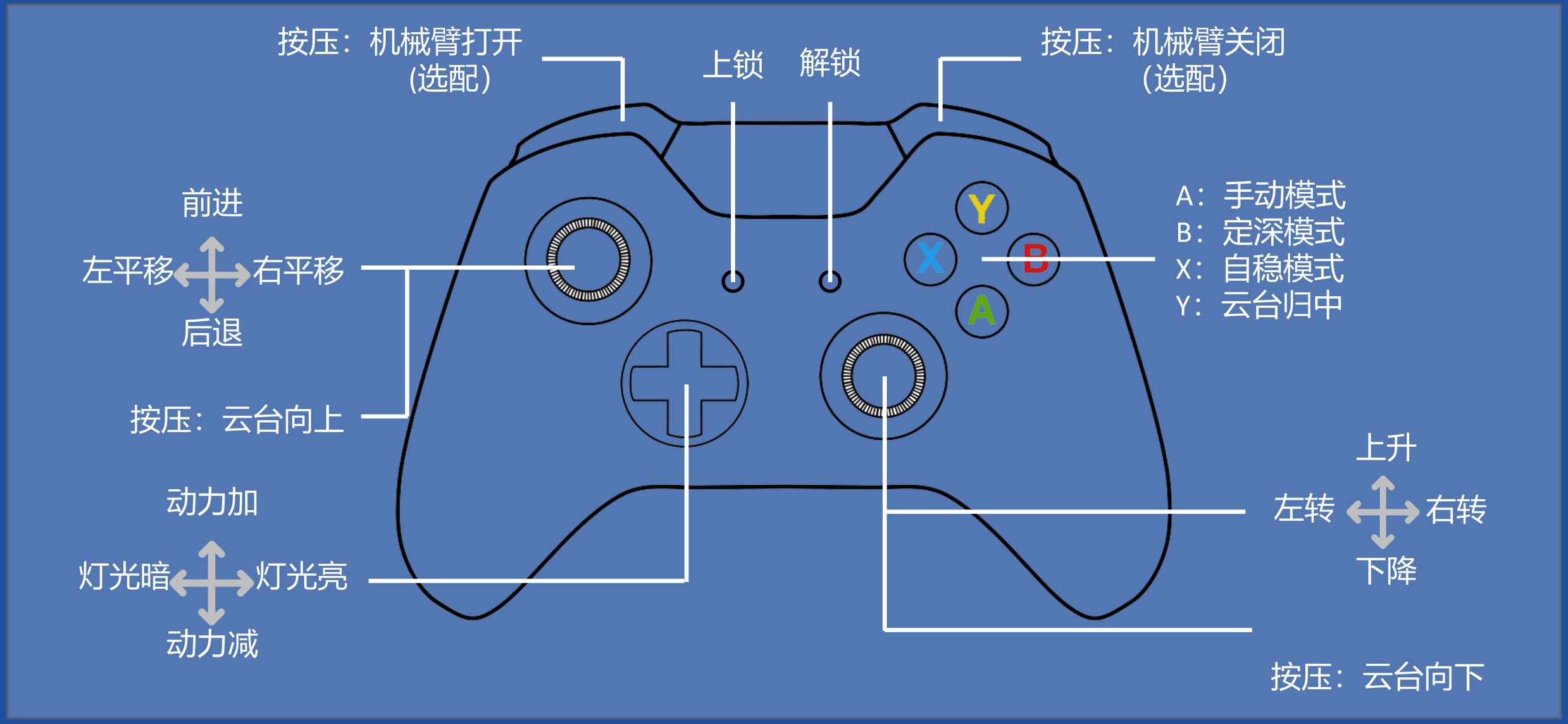
线缆&绞车

CHARPIE
查湃智能



手柄功能介绍

CHARPIE
查湃智能



机器人操作界面（2025版）--潜航中（已解锁）

CHARPIE 查湃智能

控制模式
（手动 / 定深 / 自稳）　电压　手柄已连接

姿态仪

罗盘

视频录制
拍照

深度、动力、水温、舱温、灯光

机器人操作界面（2025版）--未就绪（未解锁）

CHARPIE 查湃智能

控制模式
（手动 / 定深 / 自稳）电压 手柄已连接

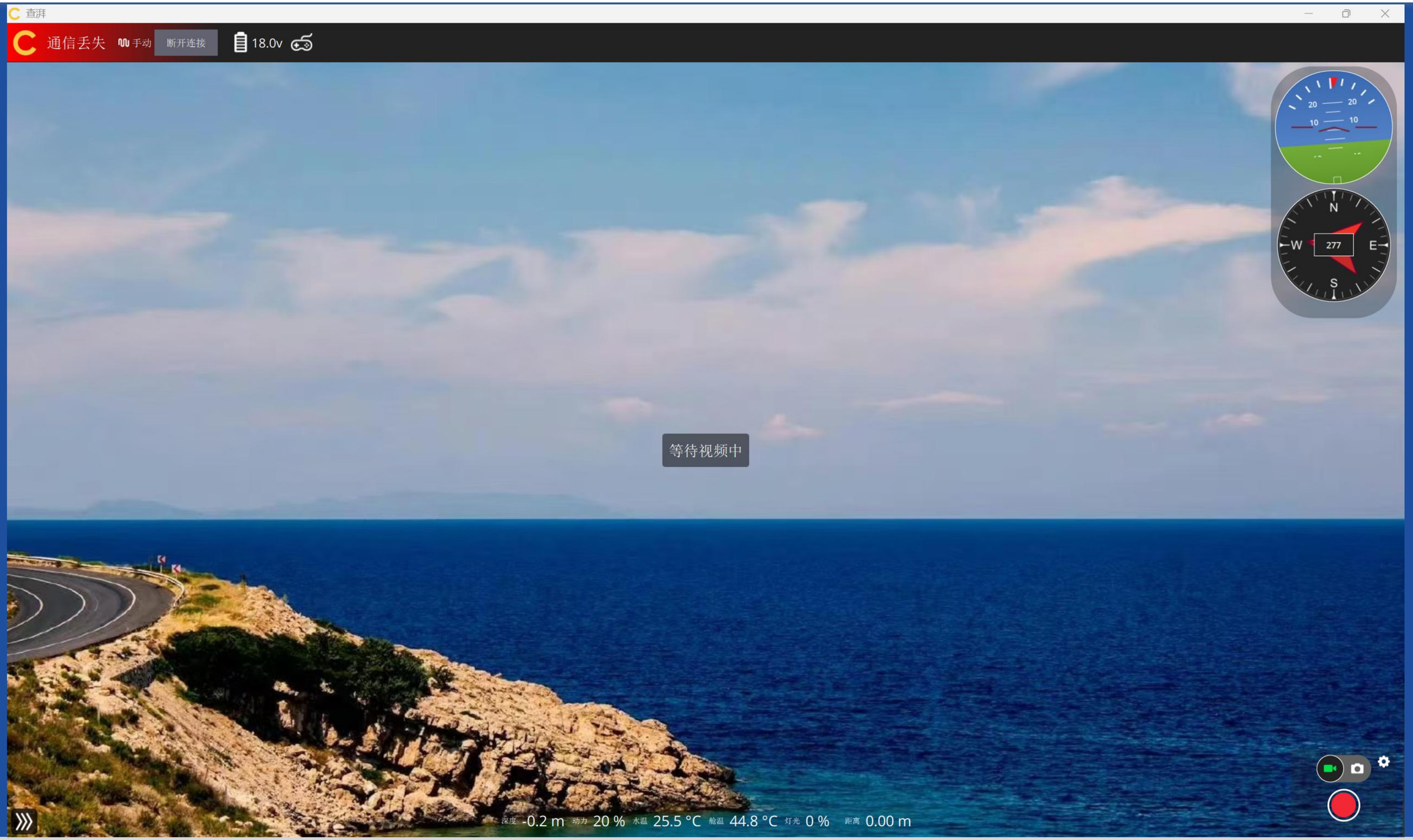
姿态仪

罗盘

视频录制
拍照

深度、动力、水温、舱温、灯光

机器人操作界面（2025版）--通信丢失，检查各处接线



机器人操作界面（2018版）

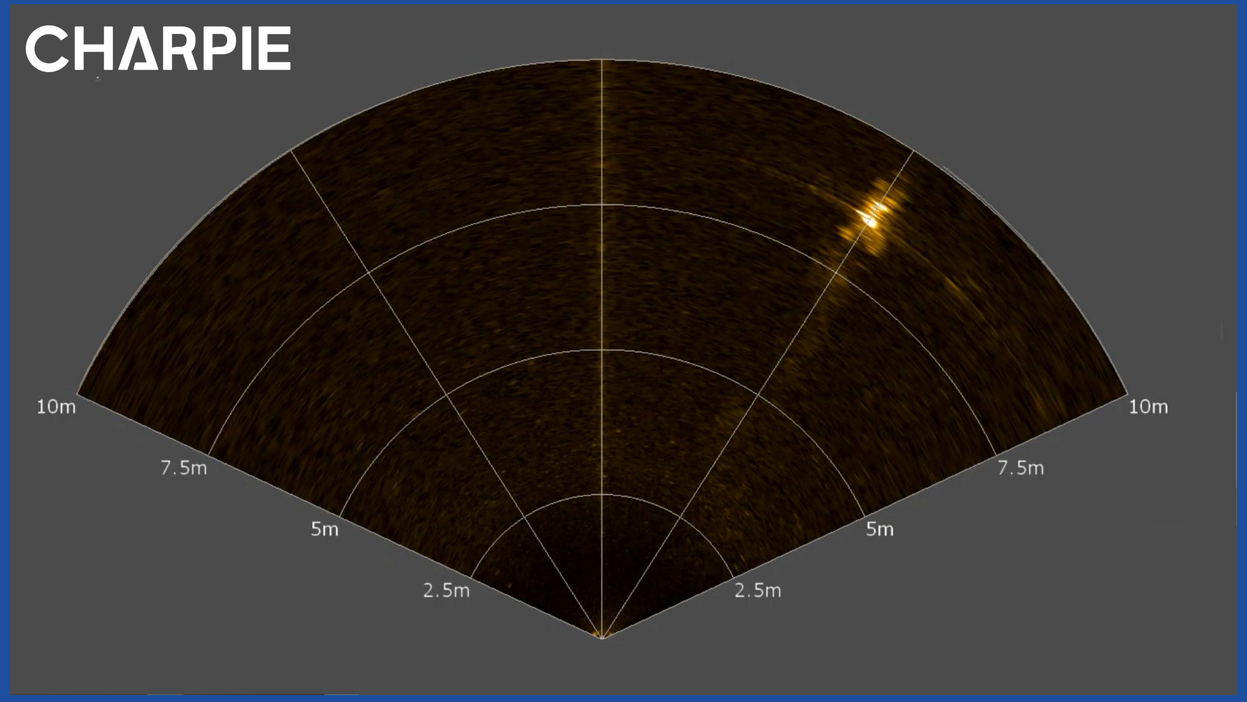
CHARPIE 查湃智能

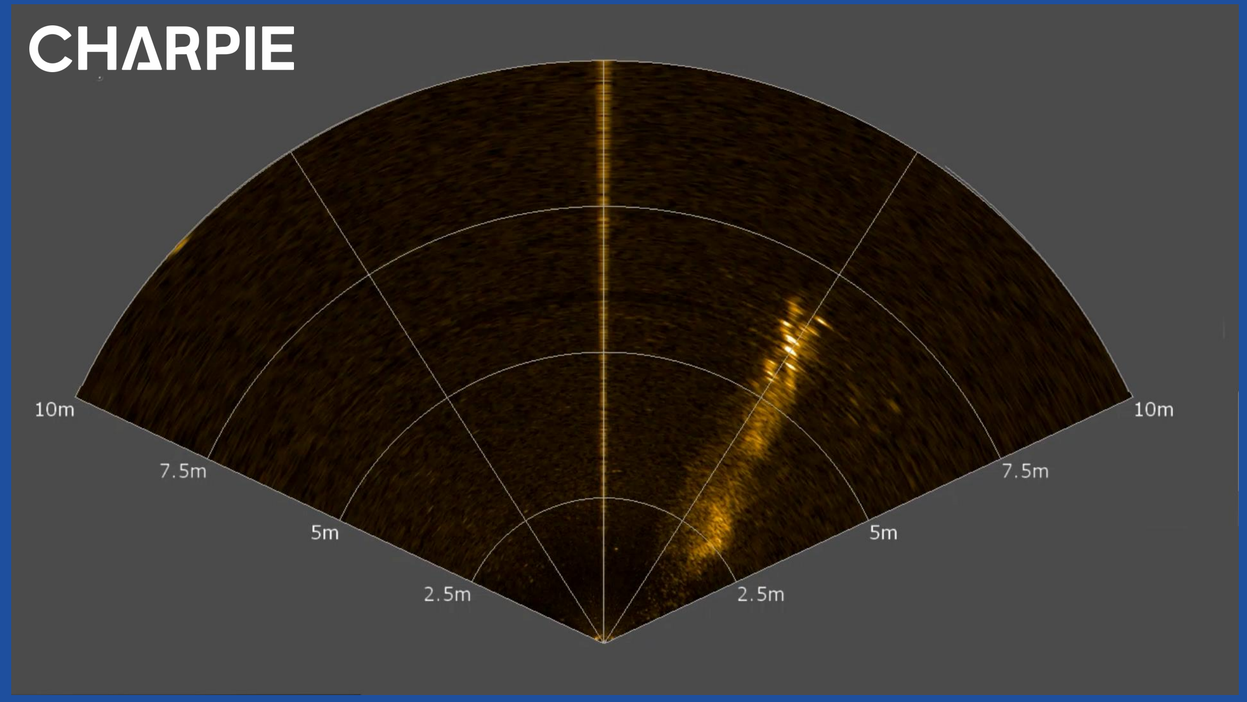
CHARPIE

案例展示

1. 不明蛙人

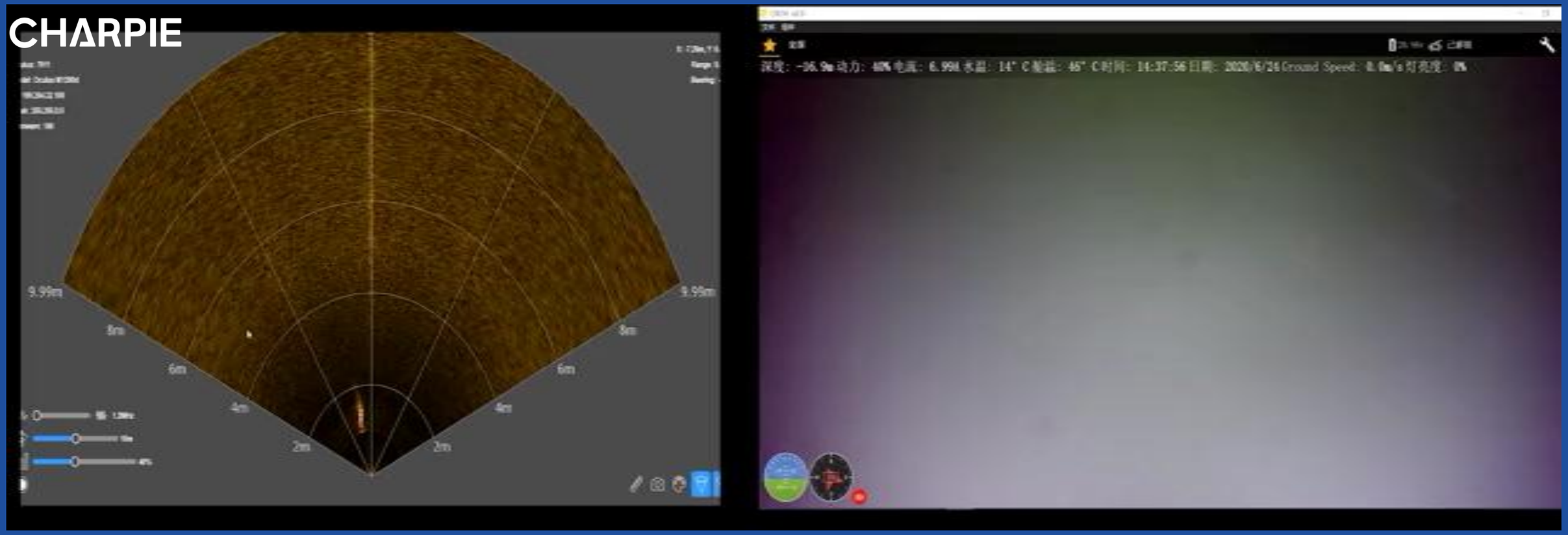
CHARPIE
查湃智能





2. 疑似爆炸物

CHARPIE
查湃智能



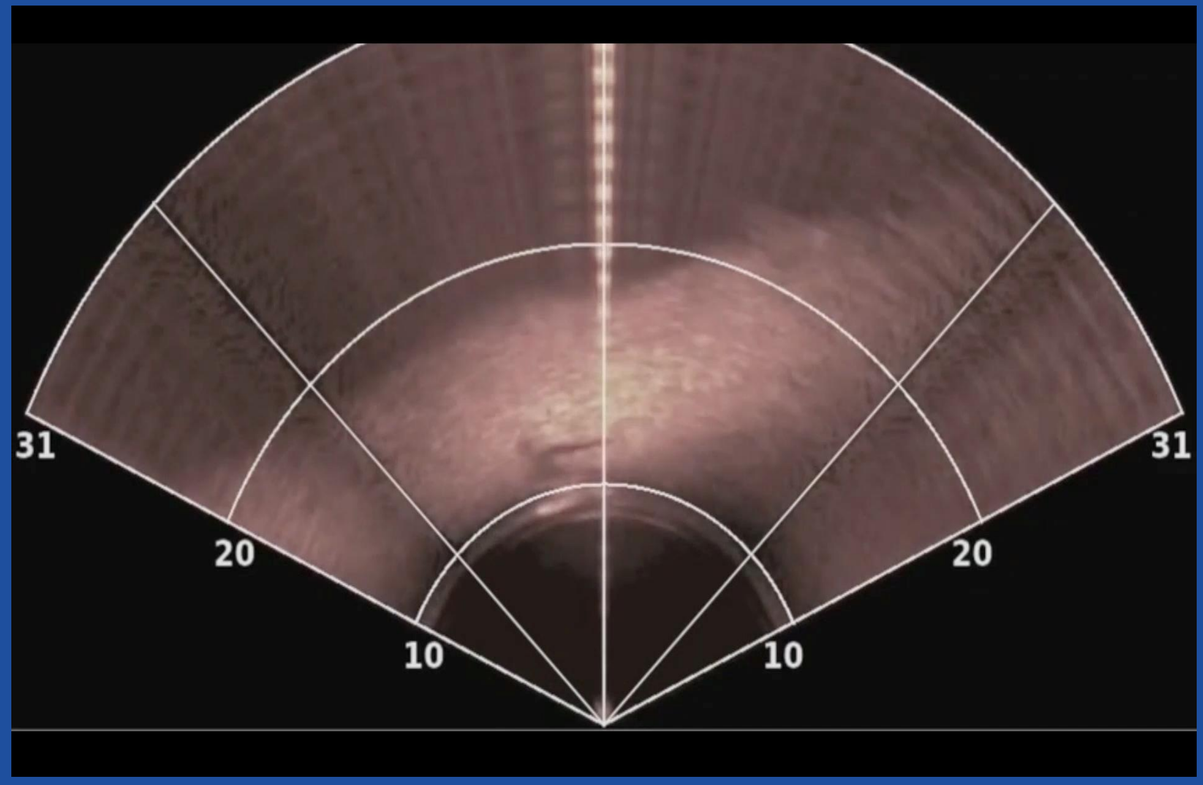
3. 证物打捞


CHARPIE
24.02v
手动 解锁
乌镇景区：水下物品打捞
CHARPIE
深度 (m)
-3.1
电压 (v)
24.02
电流 (A)
1.95
相机倾斜
15
%
圈数
3
clockwise
动力
20
%
输入类型
Disabled
内温
56.02
C
水温
31.34
C
N
W
358
E
S

4. 桑吉号沉船打捞

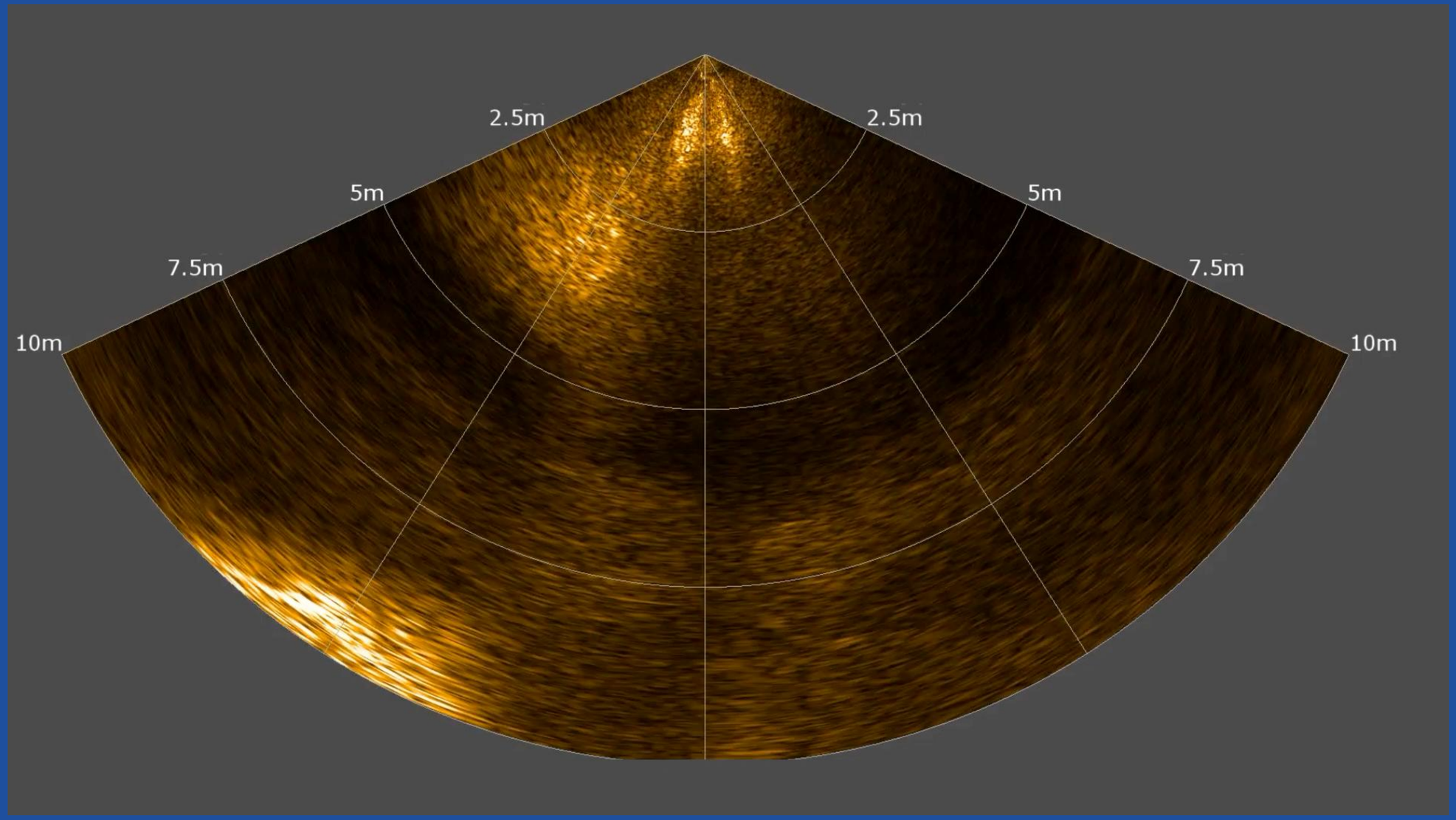
CHARPIE
查湃智能

5. 水下搜救



6. 落水车辆打捞

CHARPIE
查湃智能



CHARPIE

实战技巧

1. 大流速

CHARPIE
查湃智能

抵抗大流速的要点

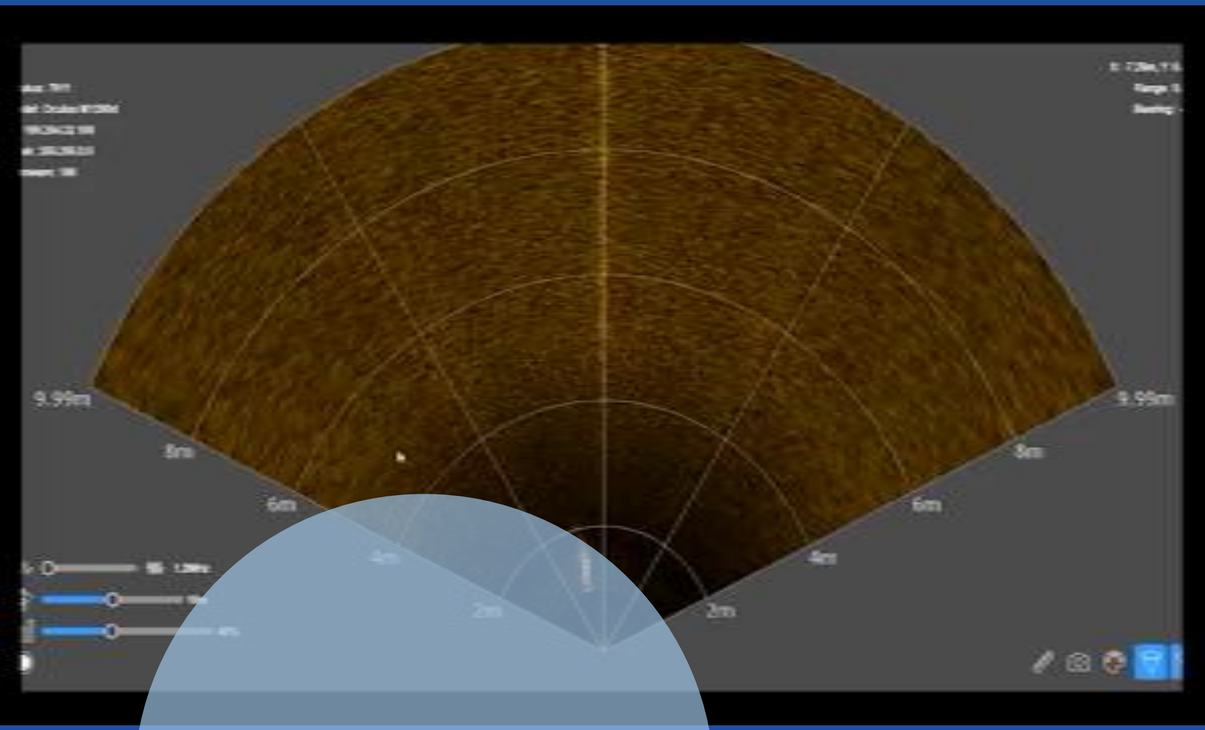
选择大功率的机器人

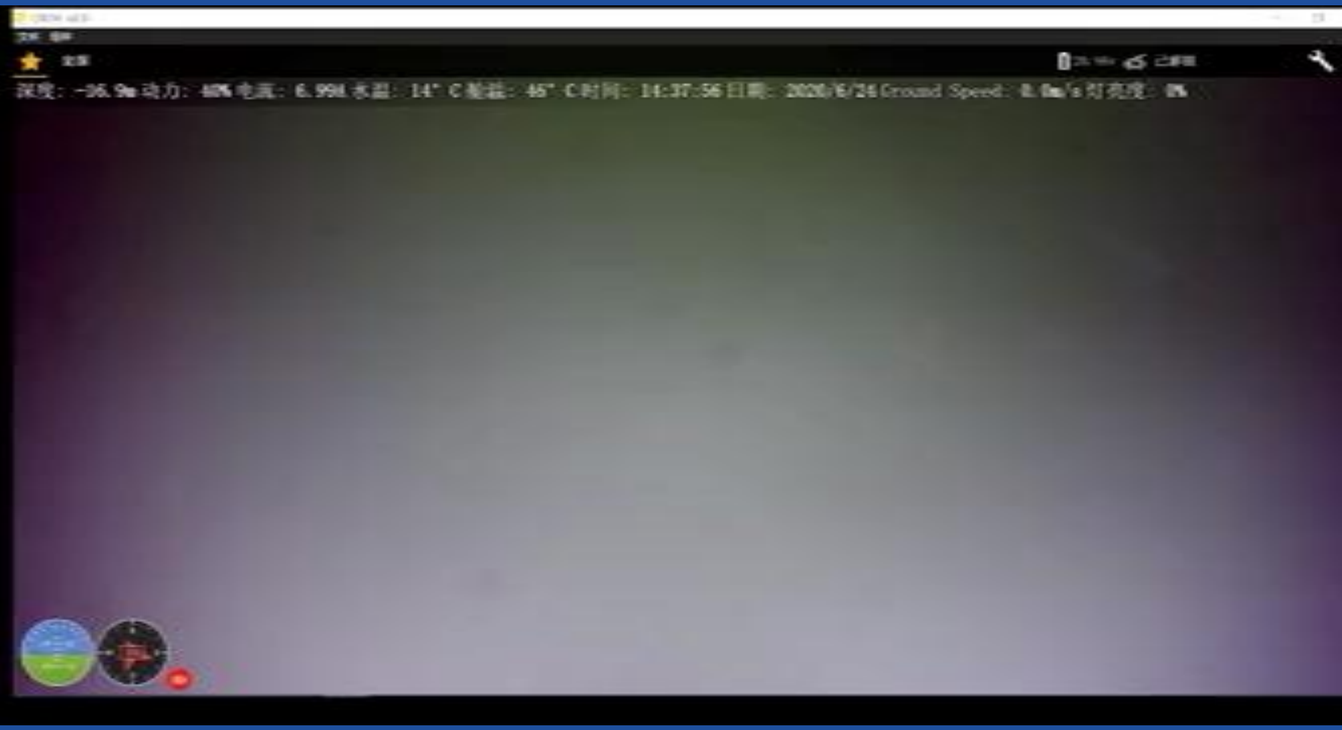
选择平潮期工作

加压载抵抗大流速

2. 声纳、摄像头的结合应用

CHARPIE
查湃智能





提高搜救效率的要点

选择六轴的机器人提高平台稳定性

画网格，从不同角度反复搜索

加压载多传感器结合应用抵抗大流速

3. 标定目标位置

CHARPIE
查湃智能

提高救援效率

水下定位系统记录水下位置

释放浮标，标定准确位置

错传感器结合应用

售后：support@charpie.cn