



参数类别	参数	数值
机体与通过性	外形尺寸	标准站立：820×430×790mm；加装云台后包络及收拢姿态待测
	整机重量	约 42 kg
	推荐巡检速度	≤0.8 m/s
	最大爬坡角度	35°（作业负载下；受路面材质、附着、载荷与重心影响）
	最大跨越台阶高度	连续楼梯 20 cm（轮足核心卖点，按载荷与不同接近角复测）
	最小离地间隙	30 cm
电源与环境	最窄通行宽度	1.5 m
	标准续航时间	空载 15 km；15 kg 实测需记录速度、路面、环境温度、云台功耗与任务占比
	单次作业时长	作业负载下 >2.5 小时，行驶里程 10 km
	补能方式	支持热插拔换电；自主回充（选配）
	工作温度	-20℃~55℃（云台测温范围 -20℃~60℃；集成系统按短板验证）
	防护等级	IP66
定位避障与安全	导航方式	激光 SLAM，GNSS + RTK（融合导航，选配）
	定位精度	室内 5 cm，室外 15 cm
	定点停靠精度	室内 5 cm，室外 15 cm；云台预置点角度精度 ±0.1°
	最低可识别障碍物	高10cm
	有效避障距离	0.5 m—3 m 智能避障；0.5 m 内停车
	单次作业时长	>2.5 小时（含部署、自检、行驶、停靠、采集、异常复核和返航）
巡检作业	巡检效率	10 km
	任务模式	定时/周期/临时/告警触发/远程复核/远程监控/远程干预
	数据处理方式	边缘计算拍摄、抽帧、预处理；有网络传云端处理，无网络本地处理、集中上传
感知与载荷	云台能力	水平 360°；垂直 -90°~90°；预置点 ±0.1°；300 个预置点
	可见光能力	2688×1520；5~160 mm；54°×31.4°~2°×1.1°；0.045 Lux；补光 30

还有更多

NEXT FROM CLOUDWISE

MORE ROBOTS. ONE PLATFORM.

同一套导航、边缘 AI 与集群管理能力，从户外巡检延伸至更多现场服务。



双轮足多功能机器人

Cloudwise Strider

面向室内空间的巡检与导览双模机器人——抵达固定传感器无法覆盖的关键点位。

- 连续楼梯跨越 20 cm · 作业负载爬坡 20°
- 负载状态下连续运行 >2.5 h · 激光 SLAM 导航定位
- 360° 云台与热成像，-20 °C 至 550 °C (±2 °C)
- 推荐巡检速度 1 m/s · 最窄通行宽度 1.2 m

数据中心 · 动力机房 · 地下管廊 · 工厂厂房 · 仓库/冷库



人形导览机器人

Cloudwise Embo 61

面向公共空间的拟人化交互入口——将迎宾接待、问询、路线引导与内容讲解整合为统一服务。

- 主动迎宾、智能问询与路线引导
- 基于已审核的场地内容进行讲解
- 身高 172 cm · 机身主动自由度 31 · 导览速度 0.5 m/s
- 激光 SLAM · 定位精度 10 cm · 最大建图 10,000 m²
- 支持中文 / 英文语音交互

商场 · 博物馆 · 科技馆 · 文旅景区 · 展会展厅 · 酒店会所 · 交通枢纽



本资料中的参数用于产品信息展示，最终配置、集成范围与交付内容以项目方案及合同约定为准。



AI ROBOT

CLOUDWISE TERO

四轮足户外巡检机器人



HANDS OFF. ALWAYS ON.

全地形
25cm台阶，35°坡道全地形通过

全天候
IP66 等级户外全天候作业

长续航
作业负载下2.5h 续航

内置算法
内置8类AI 检测技术

1

2

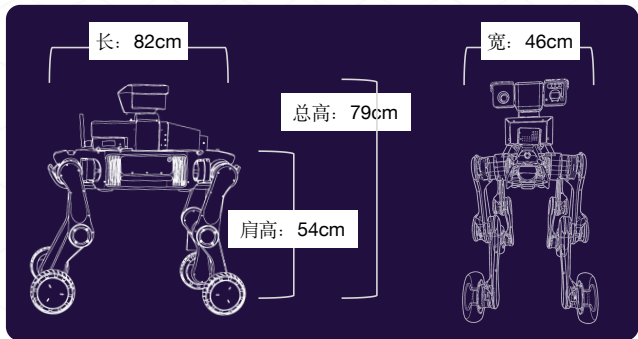
3

4

5

产品概述

TERO



多视角展示



基本能力

1 户外双光云台相机 视觉

漏液、异物与指示灯状态识别，并对设备与环境进行红外测温。

2 双 96 线激光雷达 导航

三维建图、自主导航与动态避障。

3 6 合 1 传感器

温度、湿度、光照、氨气 (NH3)、硫化氢 (H2S)、二氧化碳

4 IP66 边缘 AI 算力核心

端侧实时响应、多模态传感数据处理与高精度自主导航

5 全地形、全天候运动本体

IP66 防护，可跨楼梯、坡道、复杂路面长时间作业。

核心能力

TERO

核心能力

多模态大脑与感知

自研场景算法结合 VLM 增强；可见光、热成像与环境类载荷按风险点配置。

自主运行

SLAM + Apriltag 自主导航，支持动态路径规划、紧急制动与三维动态避障

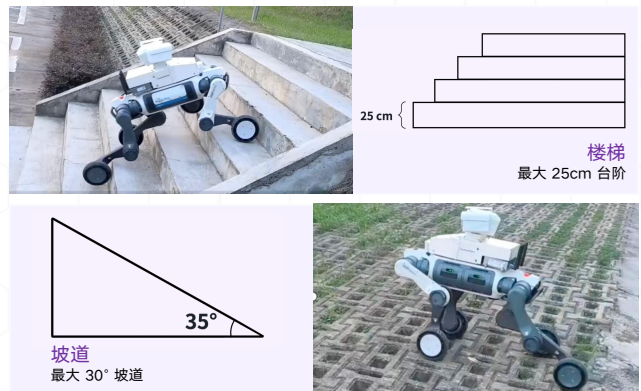
任务与路线编排

可视化任务编排、周期巡检与异常自动复检，可按区域一键下发。

运营数据与协同

巡检数据实时回传，告警闭环与工单联动，融入既有运维系统

复杂地形适应



全天候作业



自主导航作业

TERO



前后 96 线 双雷达

三维点云建图、环境感知与动态障碍物检测，支撑室内外自主导航

智能避障

0.5 m - 3 m 智能避障，0.5 m 内安全停车，覆盖低矮物、悬空物与复杂地形。

动态路线规划

基于任务目标与实时环境约束，自动规划并调整巡检路径。



内置算法

TERO

通用算法场景	描述
红外热成像测温	对设备/结构/环境进行非接触红外温度检测与异常标注
火情/烟雾检测	实时检测明火、烟雾，自动分级告警
人员闯入/安全行为检测	识别人员闯入禁区、安全帽/反光衣穿戴、违规操作
仪表/表计读数识别	自动读取指针表、数字表、液位计等读数并比对阈值
设备外观缺陷检测	识别锈蚀、裂纹、渗漏、异物附着等表面缺陷
跑冒滴漏检测	识别管道、阀门、设备的液体/气体泄漏
声纹异常检测	通过声学阵列采集设备运行声音，识别轴承磨损、阀门内漏等
多模态融合感知	融合可见光、红外、深度、声学、气体等多源数据进行联合决策

