

31 项检测能力，一次巡检全部完成

算法积累

31 ITEMS · 6 CATEGORIES

31
检测项6
核心大类

工业与园区 · 6 大类		31 项检测能力
环境感知 · 9 项	温度（红外）、湿度、PM0.5 粉尘、可燃/有毒气体、地面积液/漏油、墙体渗水、通道异物、地面缺陷、照明异常	
安全与消防 · 5 项	明火/热点、烟雾、消防器材在位、应急指示灯、人员防护穿戴	
设备状态 · 6 项	设备指示灯、异常声响、红外热谱异常、裂纹、锈蚀、跑冒滴漏	
仪表与面板 · 4 项	指针仪表读数、数显仪表抄表、液位/压力表、设备状态指示牌	
门与锁 · 3 项	房门/通道门状态、柜门锁具、柜门开闭状态	
电气开关 · 4 项	压板开关、断路器、隔离开关、旋钮/按钮开关	
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	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	声学阵列采集运行声音，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、气体等多源数据联合决策	

导览模式 —— 不止于巡检

迎宾触达

欢迎、活动信息与基础提示。

问询响应

基于审核知识回答位置与服务问题。

路线引导

按安全规则配置动线与接管节点。

内容讲解

分人群调用可审核、可更新的内容。



自主运行



语音交互导览

Strider 技术参数

技术参数

■ 外观尺寸 DIMENSIONS

作业高度	1150~1350 mm	整机重量	35 kg
机身尺寸	477 × 420 mm	最大负重	30 kg
最窄通行（含转向）	1 m	工作环境	-5~40 °C

■ 运动能力 MOBILITY

最高运动速度	3 m/s	台阶最大高度	20 cm
最大作业坡度	20°	有效避障距离	20 cm
最大续航	2.5~3 h	充电时间	1 h

■ 作业效率 EFFICIENCY

单次最大作业时长	3 h	有效作业时间	约 200 min
作业效率（混合）	≥460 点位/h	单次覆盖（精检）	约 700 点位
精检时间	15 s/点	速检时间	3 s/点

■ 视觉感知 · 看 VISION

可见光变焦	6× 数码	等效焦距	20 mm
影像传感器	1/2.8" CMOS	有效像素	800 万
光圈	F2.8	FOV	对角 93°
视频录制	4K 30 fps	云台俯仰	-90°~+25°
云台水平	± 270°	云台抖动	± 0.01°

■ 热成像测温 · 测 THERMAL

红外探测器	非制冷 VOx	红外分辨率	640 × 512
红外镜头	13 mm / F1.0	波长范围	8~14 μm
红外等效焦距	20 mm	红外变焦	2× 电子
测温范围	-20~550 °C	测温精度	± 2 °C

■ 环境感知 · 闻 SENSING

温度传感器	-40~100 °C	湿度传感器	0~99 %RH
PM0.5	0~1000 μg/m³	氢气 H ₂	0~1000 ppm

其他产品索引



人形导览机器人

Embo G1

面向公共空间的迎宾、问询、路线引导与内容讲解。



四轮足巡检机器人

Tero I1

面向园区、能源场站与复杂基础设施的工业巡检。

更多的机器人. 一个平台拥有.

联系我们 CONTACT

销售咨询 400-666-1332
商务邮箱 sales@cloudwise.com
官方网站 www.cloudwise.com



参数基于标准配置与规定作业条件，实际能力随载荷、地面与环境变化；最终配置、集成范围与交付内容以合同约定为准。

AI ROBOT · INDUSTRIAL
INSPECTIONCLOUDWISE
STRIDER IG1

双轮足多功能机器人

工业与园区巡检 · 一机双模

HANDS OFF.
ALWAYS ON.

2

同一底盘，巡检 + 导览双模

31

AI 检测能力，覆盖 6 大类

2.5~3 h

满载续航，1 小时回满

30%

巡检效率提升，人力同步减少

为工业与园区巡检而生

双轮足机器人本体

双光云台相机—看

漏液、杂物、指示灯监测
设备/环境红外测温

Lidar激光雷达

建图、导航、避障

传感器—听&闻

PM0.5 / 湿度 / H₂ 等气体监测
泵组 / 风机 / 电机运行声音监测

边缘AI核心

实时响应 / 多模态传感器数据处理
高精度自主导航

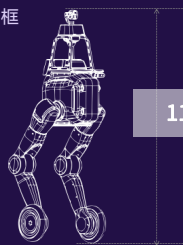
机器人轮足

平稳移动，适应复杂地形，台阶/斜坡/楼梯



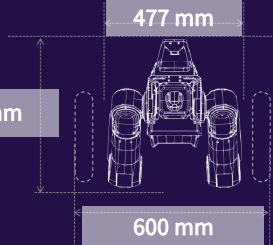
一台机器，覆盖工业与园区全场景。以双轮足移动底座承载双光云台、激光雷达、环境与声学传感器，在厂房、机房、管廊与园区楼宇完成自主移动、状态采集、异常复核与导览服务。

正视线框



1150–1350 mm

俯视线框



477 mm

420 mm

600 mm

1150–1350
mm 高度可调节35 kg
整机重量30 kg
最大负重600 mm
作业展开宽度

巡检模式

路线任务 · 状态采集
异常复核 · 数据追溯

导览模式

迎宾问询 · 路线引导
内容讲解 · 人工接管

自主作业，复杂空间稳定通行

01

自主作业能力

端到端自主作业闭环，应对人员、车辆和临时障碍。

自主导航

SLAM + AprilTag 建图定位

动态规划

实时重规划路线，绕开封闭区域

紧急制动

突发障碍触发快速制动

动态避障

三维感知人员与障碍并绕行

02

全域通过性能

面向楼梯、陡坡、狭窄通道与门槛障碍。



楼梯 / 门槛



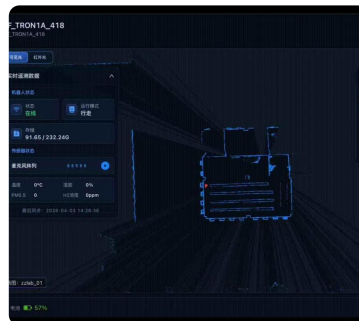
狭窄通道

20 cm
台阶跨越20°
最大坡度1 m
最窄宽度20 cm
避障距离

03

续航、效率

直接充电、换电与自动回充，并带来可量化的效率与人力收益。

2.5–3 h
最大续航1 h
充电时间≥460
点位 / 小时（混合）

端云一体作业闭环

从实施阶段的建图、打点，到作业阶段的任务执行与异常复核，统一进入管理平台。

- 机器人集群监控
- 任务配置与作业记录
- 远程控制与人工接管

多维感知，覆盖关键现场

核心能力

多模态大脑与感知

可见光、热成像、环境与声音感知，
按风险点配置。

自主运行

SLAM + AprilTag，自主规划、紧急制
动与动态避障。

任务与路线编排

例行任务、临时任务和人工接管规则
统一配置。

运营数据与协同

巡检记录、异常复核与运营复盘进入
统一管理闭环。

适用场景

工业与园区现场

机器人自主到达风险点位，持续采集、分析并
留存可追溯记录。

工业厂房

设备 · 仪表 · 产线

能源与电力

配电 · 变电 · 泵房

园区与楼宇

走廊 · 设备间 · 出入口

地下管廊

狭窄通道 · 关键设施

仓储与冷链

环境 · 消防 · 通道

数据 / 算力中心

机柜通道 · 冷站 · UPS



安全与消防



设备与仪表

01
建图打点02
任务编排03
自主作业04
复核优化