

## 机巡+人巡+网格,已成为电力巡检主流模式





低成本,自动起降, 自动更换电池,自动 充电、快速响应

3, 激光巡线

实时自动发现 通道树障隐患



7,业务平台

管理巡检数据、 业务、终端App 6, 图像智能识别

自动发现线路及设备 的缺陷隐患,自动生 成报告

#### 人少网大, 山高线杂, 智能化技术亟待提高



#### ■巡检需求侧

- 电网总里程位居世界前列
- 双碳、新能源战略增加电网规模
- 结构性缺员
- 主网高山险阻,人员难以抵近
- 主网地远人稀,实时高精GNS
- 配网临近城区,环境复杂的破险高
- 配网线路多变,台账建立维护成本高
- 变配电站分散,难以连续集中作业
- ■大风、山火、地震等灾害威胁不断

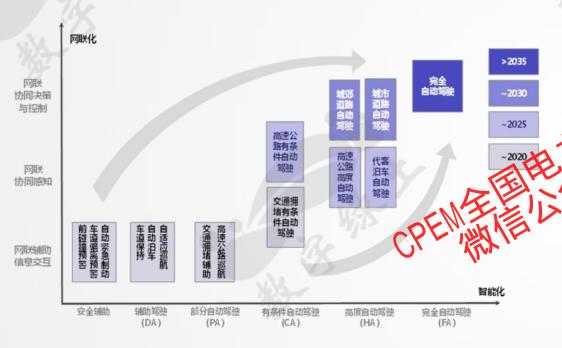
#### ■技术供给侧

- 无人机续航、载重限制
- 水解在主网部署难度较大
- 通道巡检首飞难度大
- 通道快巡数据处理慢
- 精细巡检档间设备覆盖率
- ■配网首飞航线生产难度大
- ■配网外破早期识别难度大
- 变电站巡检航线规划难度大

#### 数字孪生与环境感知技术应用设想



■ 无人驾驶汽车技术路线



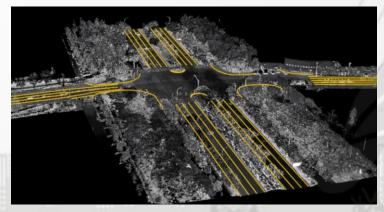
摘自工信部《智能网联汽车技术路线图 2.0》

#### ■技术运用

■ 智能化, 单车智能, 环境感知技术

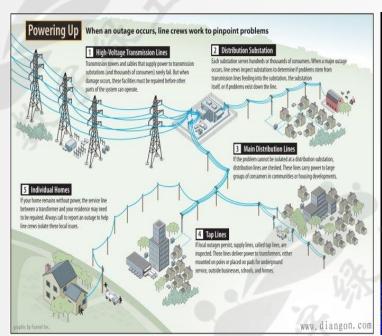


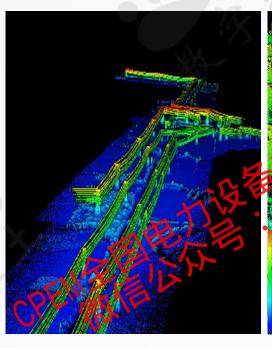
■ 网联化,车路协同,数字孪生技术

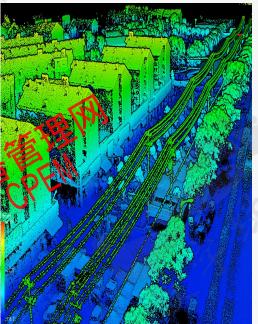


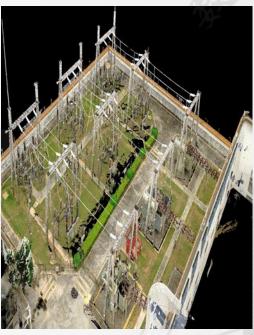
#### 数字孪生与环境感知技术应用设想







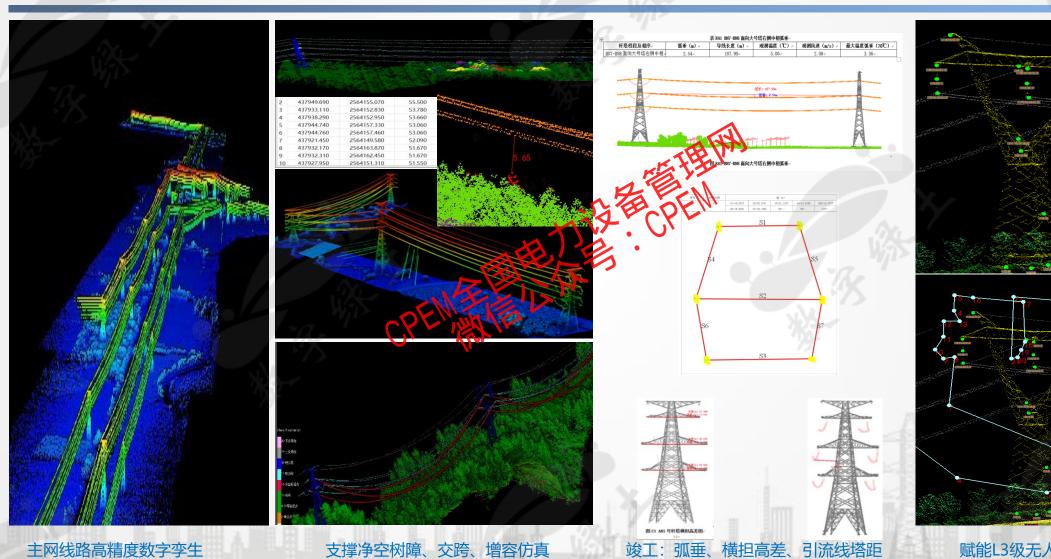




对标无人驾驶(主网 ≈ 高速路、配网 ≈ 国省县乡道、站内 ≈ 城市路) 以数字孪生技术,构建输-变-配一体化、网格化的电网资产数字化底座和仿真分析框架 融合环境感知技术,打造智能化巡检设备,降低首巡难度,提高复检效率和精度

## 主网数字孪生应用

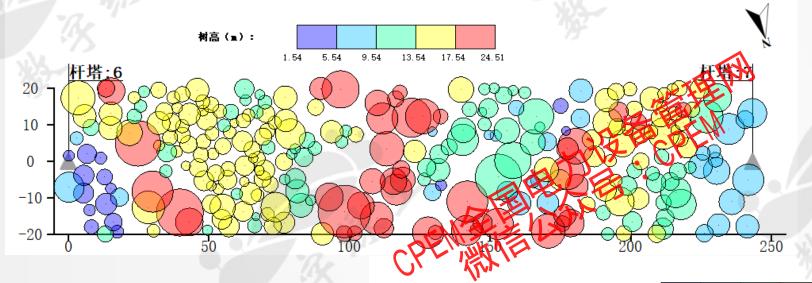




赋能L3级无人驾驶精细巡检

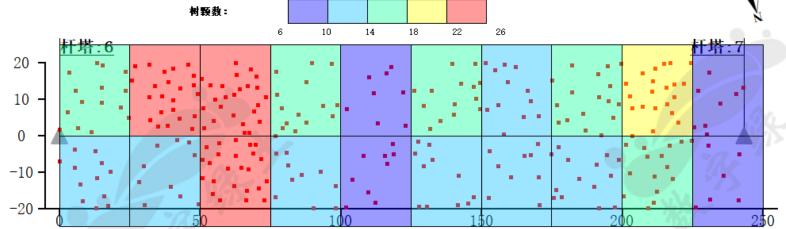


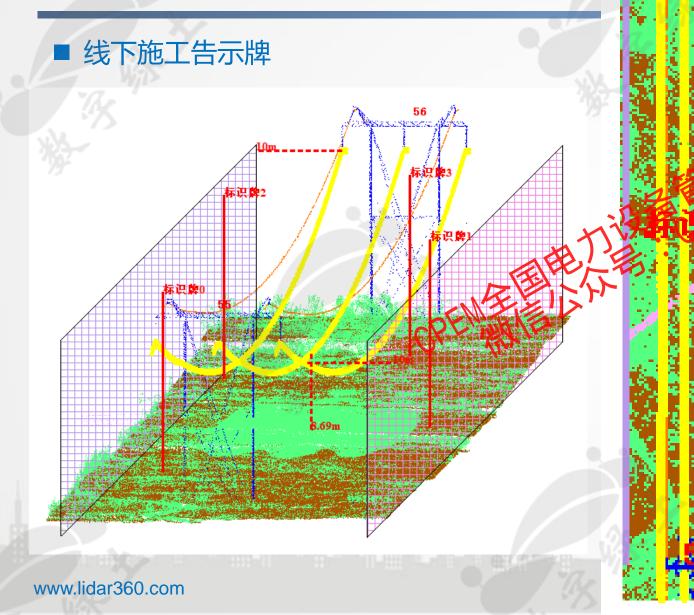
#### ■ 净空分析树障报告增强

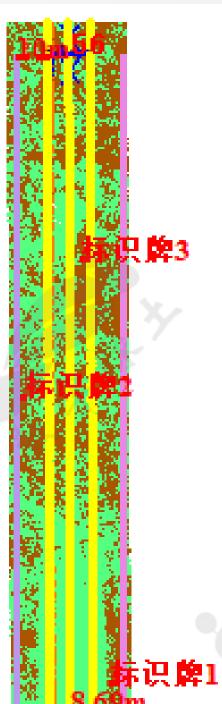


树障报告增强, 树高与冠幅分布报告 辅助消缺分析决策

树障报告增强, 颗数与每木位置报告 辅助消缺分析决策





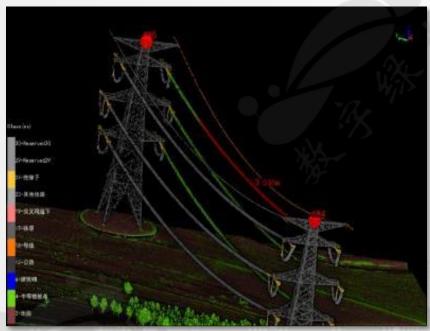




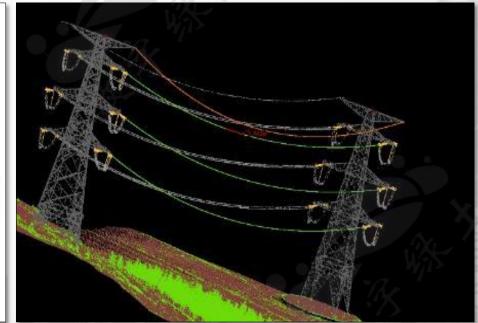


■ 某线路跳闸,故障原因无法快速定位。采用激光雷达巡查,发现中央档距导地线净空距离不足,经与设计资料相对照,定位施工中问题。

■ 发生地震后,重点杆塔进行激光雷达巡查,覆盖杆塔及原边重点区域范围,并进行快速处理, 12小时内生成专业分析报告,发现5处变形和断裂。

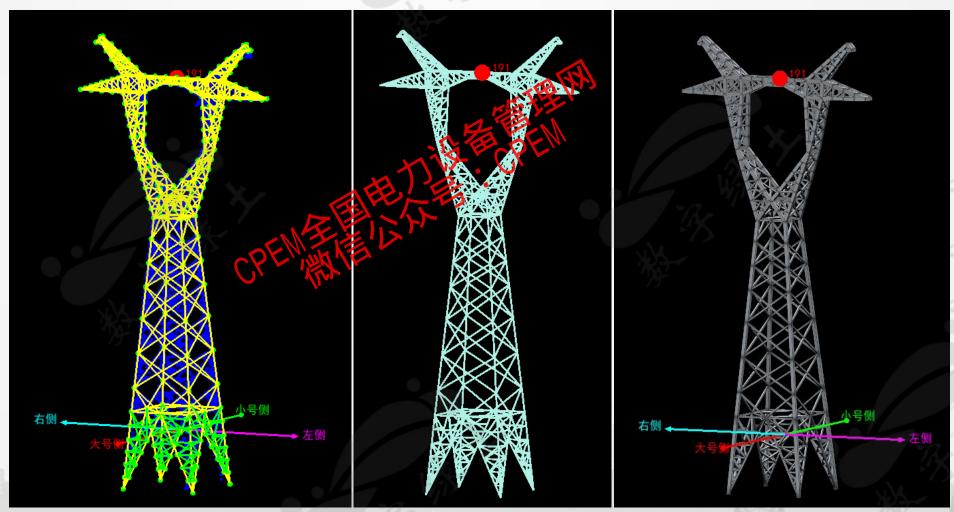








■ 骨架特征点的杆塔快速建模,生成工业标准轻量化三维模型,易于信息系统集成应用



### 主网数字孪生激光扫描系统





补允型号合格证数据里

编号/NO. STC211-XN

原产品型号 BELL 407 型直升机

现产品型号\_BELL\_407 型直升机

#### 设计更改简次

改装主图纸/主资料清单和版次:《BELL 407 直升机机载激光雷达系统加装工程主图纸清单》(编号: STC192701MD-02, 版本: R1, 2020年07月14日)及后续批准版本。

审定基础:《正常类旋翼航空器适航规定》[CCAR-27-R2]中适用条款,见G1。

持续运航性文件。《BELL 407 直升机机载激光雷达系统加装飞行手册补充文件》《编号。 STG27020H-03。版本。R0. 2020年70 月 13 日),《BELL 407 直升机机载激光雷达系於加装持续运 航补充指引》《编号、STC19270LC4-06。版本。R0. 2020年 07 月 13 日)及后续批准版本。

#### 徒用器集

本批准适用于 BELL 407 直升机加装机载激光雷达系统。

实施改裝后,除進守银行收款收於的 BELL 407 直升机飞行于册中的选用要求外,还多進守适用 的 (BBLL 407 直升机机载散光雷达系统加能飞行于册补充文件)(编号,STC1927020m-00, 版本, R0, 2020 年 07 月 13 日)、 (BBLL 407 直升机机载散光雷达系统加坡持续运载补充指引)(编号 STC192701CA-06, 版本, R0, 2020年 07 月 13 日)及后续批准版本。保证改装后载立器的持续运载。

#### 5测试结论

测试结论	经测试,本次滤试的机载雷达测量系统在以上方案中的环境及方法下的。 面定位精度为0.058m,高程定位精度为0.046m。 本次测试的机载倾斜摄影五拼相机在以上方案中的环境及方法下的域面分
	辨率为2.4cm。
何题处理建议	无
	武汉地震计量检定与测量工程研究院有限公
	湖北省北县州州州南州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州州
	湖北省北井大湖洋地湾建立西域域中心
	测试专用资
	The same of the sa

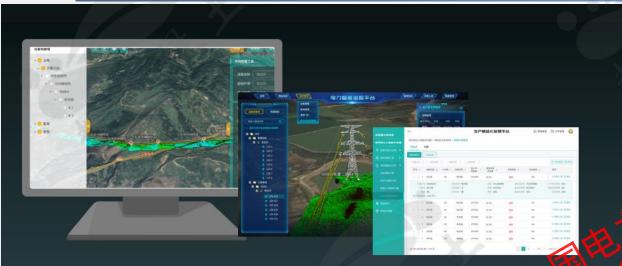


www.lidar360.com

1





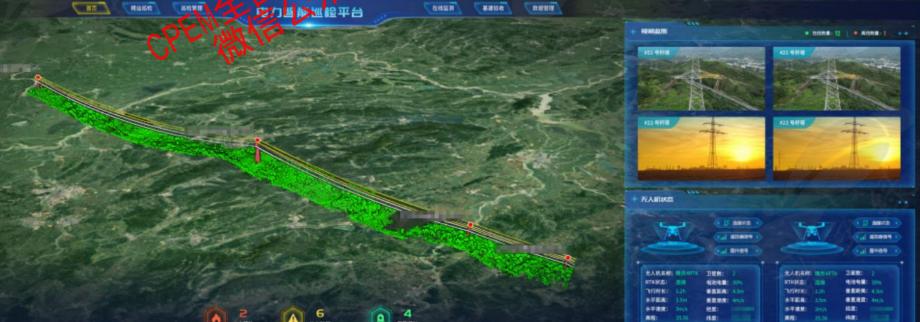


#### 三维智能巡检可视化平台

#### 3D WELLIGENT INSPECTION VISUALIZATION PLATFORM

以之类效光点云数据为基础,结合倾斜影像、3D模型,dem 影像、tif 地形、视频、可见光、热力等铁路巡检数据,构筑数字化智能巡检管控平台;提供主配网线路杆塔关键参数全自动测量、净空、树倒及特殊工况模拟的危险点预测分析,实现主网、配网、变电站、光伏的无人机现场巡检作业线上线下的全流程管控。







- 巡检数据管理平台县级版 (省巡检管控平台的轻量版)
  - 班组应用
  - 单机软件
  - 台账数据
  - ■激光点云
  - ■巡检照片
  - 数据浏览
  - ■量测分析



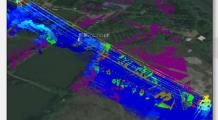


■ 雷视一体,实时监测,三维电子围栏,7x24全天时,可拓展变电站维修



监测现场





实时点云



防外破激光雷达 扫描系统

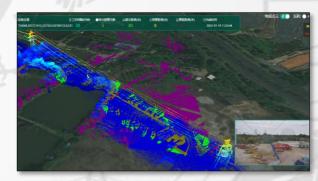


结果回传





前端实时预警提示

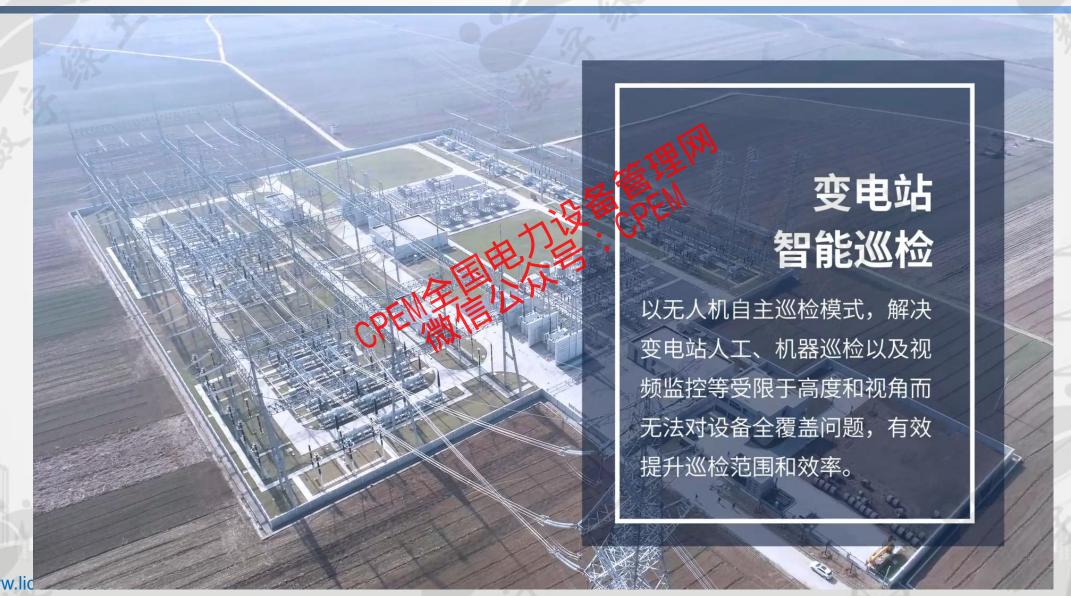


后台运维监控管理平台



实时影像





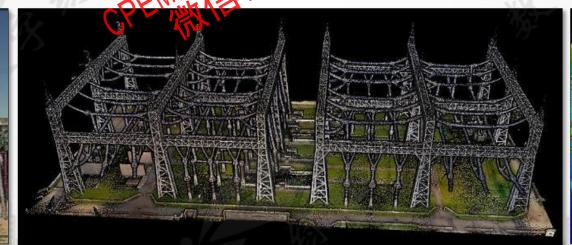


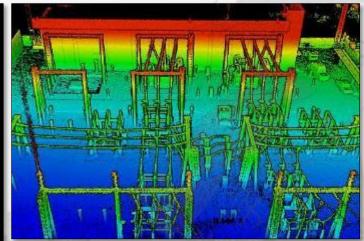
■ 多种激光扫描设备









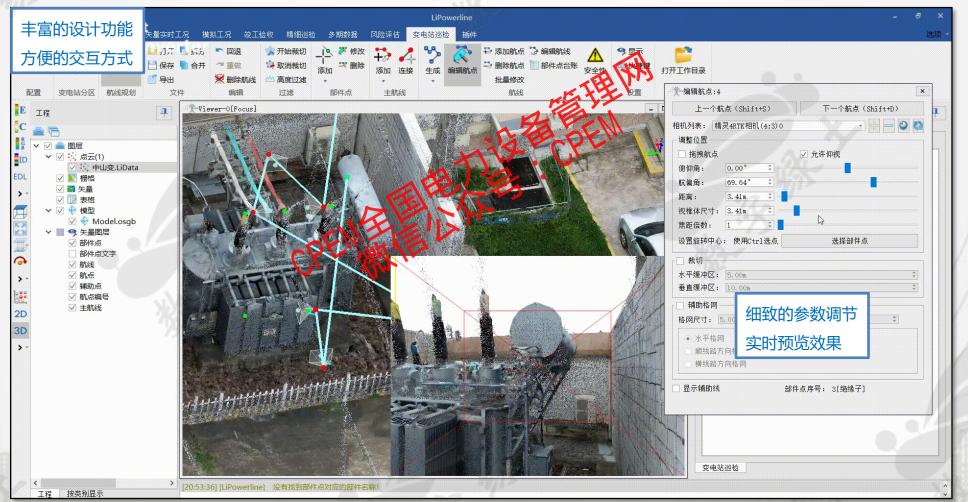


www.lidar360.com

16



■ 所见即所得,多参数直观设计,确保巡检照片质量





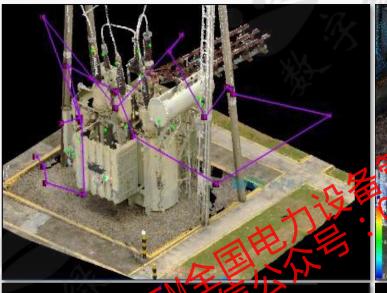
■ 支持

激光点云

+

倾斜摄影

航线规划更直观



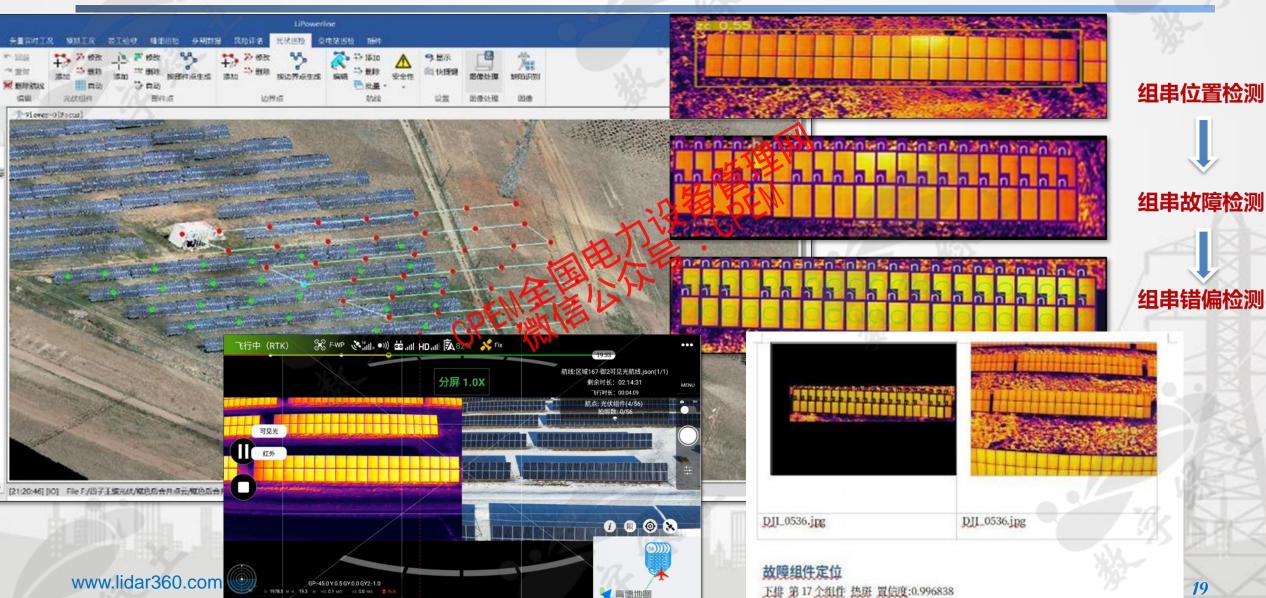






### 光伏站特色应用





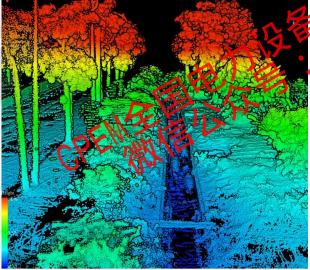
### 配网特色应用



■ 地下电缆故障巡视

■ 开挖=>扫描=>铺线 ..... =>故障点导航





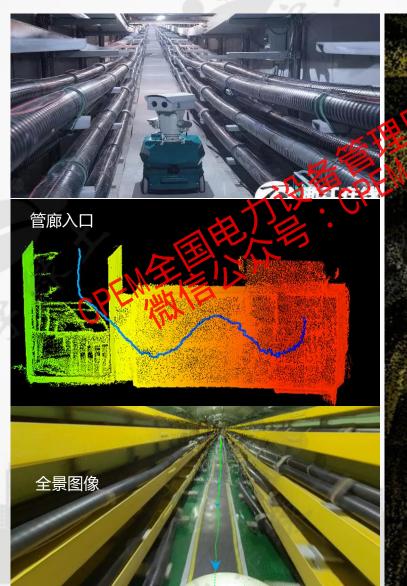


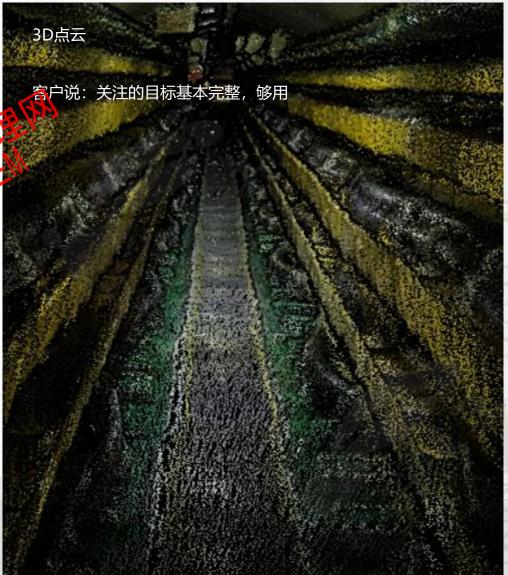


### 配网特色应用



- 地下电缆管廊巡视
- 传统模型美观,但成本高,更新周期长
- 机器人、机器狗长期 运行轨迹需纠偏
- 利用激光雷达扫描, 快速建立管廊高精度 地图,为机器人定位 导航





# 配网智能巡检的挑战 与主网对比



	总结起来:	主网	HC M
100	环境特点	远离城乡,GNSS信号干扰遮挡较少,网络信号覆盖差	接近城乡(GNSS信号干扰遮挡严重,网络信号覆盖好)
		文、台账不全、多变更,飞行规划和准备 2人类活动剧烈,外破风险多,需要高频	学的通道外破巡视 <sub>则重通道,尤其是通道外破</sub>
	3.接近城乡	,线路低矮,安全风险因素。 <b>直</b> 并机态从直升机态从无人区域。	高阶的无人驾驶巡视 小型行业无人机、消费级无人机、地面移动平台、人工
	作业模式	大规模、长距离 (超视距) 作业,全无人驾驶	分散、单机、短距离作业,有条件的无人驾驶
			低(线路零散、台账不全、飞行受限,生成/复用航线成本高)
0.	事故影响	主网更坚强,巡检事故一般不会导致停电	配网欠坚强,巡检事故很可能导致停电

## 探索——如何降低飞行规划、准备时间和难度



#### ■ 现状

- 室内参照地图标绘概率位置
- 现场踏勘,逐塔确认
- 室内整理踏勘资料
- 恢复简易台账
- 编制飞行航线
- 每天5公里

- 应对,采用3D环境感知技术
  - 无人机三维激光扫描线路拓扑
- 无需预设航线
  无需形比信号
  激光自主导航L3级无人驾驶
  - 三维激光点云规划航线
  - 每小时10公里

## 探索——如何降低飞行规划、准备时间和难度能飞尽飞





### 探索——如何降低飞行规划、准备时间和难度能飞尽飞





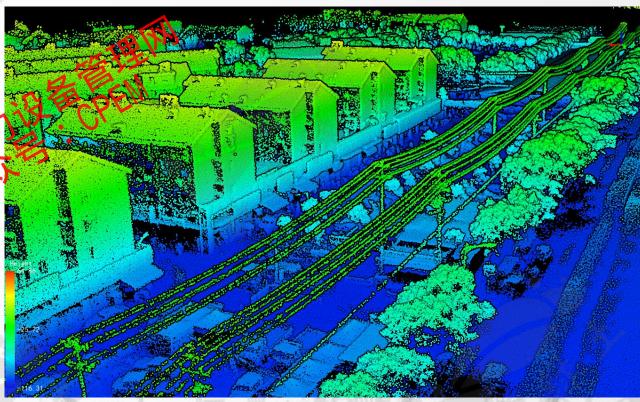
- 无需预设航线
- 无基站
  - 支持实时RTK
  - 支持云迹后处理
- ■高精度
  - 净空危险点
  - 精细巡检航线
  - 竣工分析
- 持续升级
  - 充沛的算力资源
  - AI模型持续迭代
  - 远程在线升级

## 探索——如何降低飞行规划、准备时间和难度 近路驾车





■ 便携、经济、一站式



# 探索——如何降低飞行规划、准备时间和难度 末梢人背





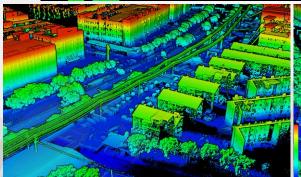


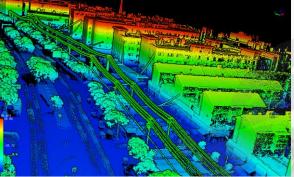
### 探索——如何提高通道巡视能力 高频覆盖



■ 挑战, 243公里







#### ■ 对策

■ 自主飞行+孪生线路+机巢/场

理网

激光自主飞行获取数字孪生线路

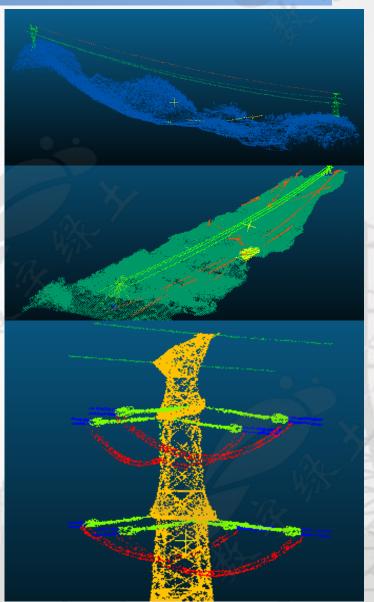
- 孪生线路高精线路地图,规划任务
- 定时、定点,排班式飞行作业
  - 部署机巢/简易机场
  - A点起飞A点降落
  - A点起飞B点降落

### 探索——如何提高通道巡视能力 高效处理



类别	背景	导线	地线	杆塔	绝缘子	引流线	建筑	交跨
精度(%)	99.02	97.98	98.46	97.64	97.84	96.56	73.26	88.30

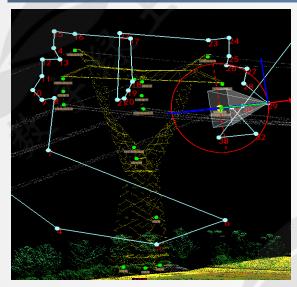


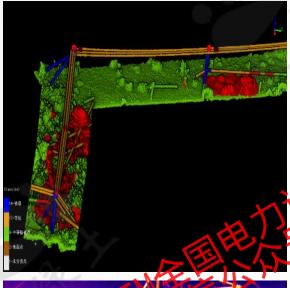


实测: 4节点组网处理, 效率为单节点12倍

# 展望——档间设备自主巡视









当前:
更美华基道

我们即将发布一款专门针对档间设备自主巡视的产品,敬请期待。

