ЗАЩИТА ОТ ДРОНОВ И РОБОТОТЕХНИКА • АВТОНОМНОЕ ПАТРУЛИРОВАНИЕ

D-DOG

L2 Рубеж • Наблюдение и патрулирование

Четвероногий патрульный робот: доставляет камеры дневного и ночного видения в слепые зоны на уровне земли и передаёт данные в ваш диспетчерский пункт.



КЛЮЧЕВЫЕ ПРЕИМУЩЕСТВА

01 **Закрывает слепые зоны**
Доставляет камеру туда, куда не видит стационарная камера.

02 **Патрулирует днём и ночью**
Автономные обходы территории, огибание препятствий и тихая работа.

03 **Часть системы**
Наземный уровень D-Fence SPECTRA с передачей данных в ваш диспетчерский пункт.

КАК ЭТО РАБОТАЕТ

01 **Картирование**
Робот строит карту объекта с помощью SLAM и LiDAR.

02 **Патрулирование**
Он автономно проходит маршрут и обходит препятствия.

03 **Наблюдение**
Камеры на борту передают видео днём и ночью.

04 **Доклад**
Операторы следят за трансляцией и при необходимости берут управление на себя.

ХАРАКТЕРИСТИКИ

Платформа	Четвероногий патрульный робот
Навигация	Автономная, SLAM + LiDAR, обход препятствий
Радиус действия	До 10 км
Интерфейс полезной нагрузки	До 15 кг
Полезная нагрузка	Модульная: камеры (в т. ч. двухспектральная PTZ), датчики, антенны
Обзор	360°, днём и ночью; тепловизионные камеры
Управление	Полное дистанционное управление; интеграция с системами управления

Характеристики могут быть изменены без предварительного уведомления. Редакция 10/2026 · 1/2

ТЕКСТ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗАДАНИЯ ДЛЯ ТЕНДЕРА

1. ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ

Применяемая система: D-DOG производства D-FENCE Electronic Fencing and Security Systems Ltd. (сертифицированная система менеджмента качества по ISO 9001:2015) или утверждённый эквивалент, отвечающий всем требованиям настоящего раздела.

2. ФУНКЦИИ

Четвероногий патрульный робот: доставляет камеры дневного и ночного видения в слепые зоны на уровне земли и передаёт данные в ваш диспетчерский пункт.

3. СИСТЕМА ДОЛЖНА ОБЕСПЕЧИВАТЬ

- **Автономная навигация:** SLAM + LiDAR.
- **Обход препятствий:** Современные датчики обнаруживают препятствия, и робот обходит их.
- **Обзор 360°:** Днём и ночью, с тепловизионными камерами.
- **Низкий уровень шума:** Тихая работа для скрытного патрулирования.
- **Модульная нагрузка:** Камеры, датчики и модули связи.
- **Любая местность:** Прочная и выносливая конструкция.
- **Дистанционное управление:** Полное дистанционное управление и интеграция с системами управления.

4. ТЕХНИЧЕСКИЕ ТРЕБОВАНИЯ

- **Платформа:** Четвероногий патрульный робот
- **Навигация:** Автономная, SLAM + LiDAR, обход препятствий
- **Радиус действия:** До 10 км
- **Интерфейс полезной нагрузки:** До 15 кг
- **Полезная нагрузка:** Модульная: камеры (в т. ч. двухспектральная PTZ), датчики, антенны
- **Обзор:** 360°, днём и ночью; тепловизионные камеры
- **Управление:** Полное дистанционное управление; интеграция с системами управления

5. ПОСЛЕДОВАТЕЛЬНОСТЬ ОБНАРУЖЕНИЯ

1. **Картирование:** Робот строит карту объекта с помощью SLAM и LiDAR.
2. **Патрулирование:** Он автономно проходит маршрут и обходит препятствия.
3. **Наблюдение:** Камеры на борту передают видео днём и ночью.
4. **Доклад:** Операторы следят за трансляцией и при необходимости берут управление на себя.

6. ПРЕДОСТАВЛЯЕМАЯ ДОКУМЕНТАЦИЯ

До начала монтажа подрядчик представляет на утверждение технический паспорт производителя, инструкцию по монтажу и схему зон.