



光伏清扫机器人——高效发电智能助手

PHOTOVOLTAIC CLEANING ROBOT

PSCR 系列光伏清扫机器人革新了传统的人力清扫模式，其基本原理是：在驱动电机带动智能机器人行走的同时，带动滚刷螺旋式清扫光伏表面污染物，提高光伏组件的发电效率。相较于人工清洗周期间隔长及费用高，清扫机器人能做到每日定时清扫，并且单次清洗价格较低。光伏清扫机器人具有自供电、自储能、无需外部电源、无水清洁、运行时间及频次自由设定等优势，在光伏智能化运维中得到越来越多的应用。

功能特点 / 自供电、自储能、无需外部电源

Functional characteristics

无水清洁 采用特制柔性毛刷，不伤害光伏组件表面。	通讯模式 多种通信方式(4G、WI-FI、LORA)无缝衔接。
越障能力 强 强大的垂直和水平越障能力，适应各类“路况”，真正实现“越野车”般通行能力。	远程控制 易 启停、运行时间及频次可自由设定。
安全系数 高 具有姿态感知及自纠正、防碰撞预警等功能。	电池容量 大 可远距离清扫作业；独有的电池放电保护可延长电池使用寿命。
扩展功能 多 具有气象联动、组件热斑红外检测等功能，辅助电站高效运行。	模块化设计 降低人工日常维护，产品配件更换方便，无需专业人员操作。

技术参数

Technical specifications of PV intelligent cleaning robot

- 适应能力 Adaptive Capability**
 - 垂直越障 / Tolerance of end face offset 50mm
 - 水平越障 / Tolerance of plane offset..... 40mm
 - 爬坡能力 / Grade ability 25°
- 通讯监控 Communication and monitoring**
 - 通讯接口 / interface RS485, LoRa
 - 通讯协议 / Protocol ModBus, MQTT
 - 监控管理 / Monitoring 云端 web 和 APP
 - 控制方式 / Control mode 自动 Auto, 本地 RoLa, 远程云平台
- 一般参数 General data**
 - 工作温度 / Operating ambient temperature range -30~60°C
 - 湿度 / Allowable humidity range 0~90% 无冷凝
 - 行驶速度 / Travel speed 10~20m/min
 - 续航里程 / Range 3000m
 - 防护等级 / Ingress Protection 电气部分 IP65

TUV 测试报告

TUV Test Report

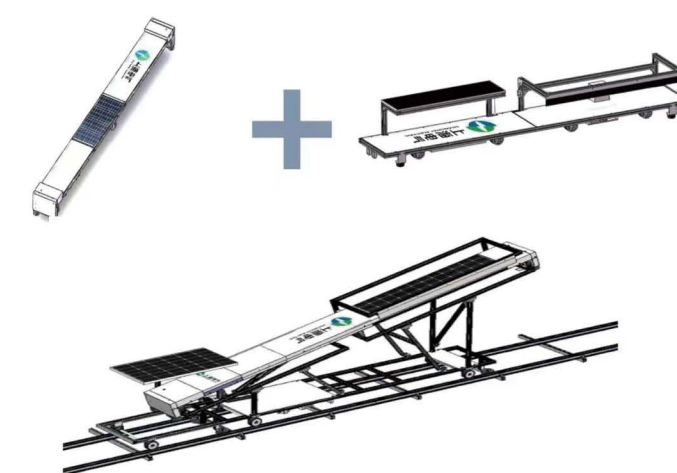
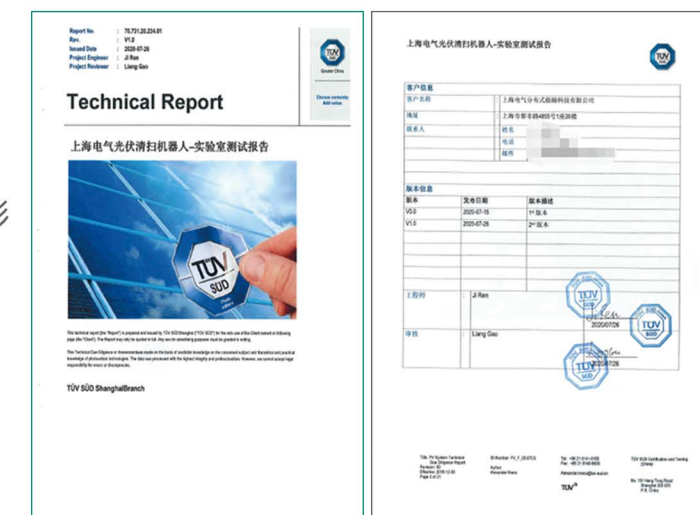
通过 TUV SUD 连续 5000 次(来回)清扫测试。测试结果表明光伏清扫机器人对组件玻璃无任何影响,未造成组件隐裂,未造成组件功率衰减。

光伏清扫机器人可用于沙漠、戈壁、荒漠、滩涂、渔光、农光、煤矿塌陷区等集中式光伏电站,还可用于各类工商业屋面光伏电站。清扫机器人不仅可以有效提高电站发电效率,还可节省人工清洗成本、降低组件热斑风险、降低人员高空作业安全风险。

基于使用清扫机器人的光伏项目效果表明:

常规光伏电站年发电量可提升约 **5%-7%**, 对于有粉尘或其他轻度污染的光伏电站, 年发电量可提升约 **7%-12%**。

对于有铁屑、风沙污染严重的光伏电站年发电量可提升约 **12%-30%**。清扫的光伏组件较不清扫的组件, 第 **7** 天发电效率提升 **8.66%**; 第 **20** 天发电效率提升 **18.77%**; 第 **26** 天提高了 **26.63%**, 效果明显。



项目应用

Project application



应用项目
甘肃 100MW 地面电站



应用项目
上海渔光互补电站



应用项目
巴基斯坦 20MW 光伏电站

*迪拜光伏项目清扫机器人应用

该项目处于荒漠腹地, 在高温高湿高风沙环境中, 光伏板洁净程度严重影响光伏发电量。为了保障项目高效可靠地运行, 采用了上海电气光伏清扫机器人系统。

投运至今, 光伏清扫机器人持续安全稳定运行。对比一个月不清扫的光伏组串发电数据, 发电效率提高了26%, 极大地提升了用户收益。