由 Foxit PDF Editor 编辑 版权所有 (c) by Foxit 公司, 2003 - 2010 仅用于评估。 商业计划书 靖海科技水下机器人无人船项目 孙凤山 智能动力服务美好生活

目录

一项目概要

3

二 技术产品 竞业 4

三 市场 客户 14 四 团队 18

五 融资 20

六 运营计划 21



一项目概要

所属行业:









水下机器人 无人船 机械外骨骼 电动推进 混合动力

产品及服务:

为水下机器人及无人船(艇) 及机械外骨骼提供四肢及小脑 及整机集成















智能动力服务美好生活

技术

掌握核心技术:

水下机器人无人船的核心部件技术覆盖: 推进器和控制模块 两模块占总成本的60%-80%

国内第一、世界领先:

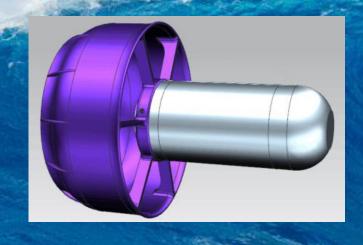
全海深电机: 使电机效率<u>普遍大于80%</u>多个解决方案及专利 世界最先进的深水机电效率<u>普遍低于65%</u>

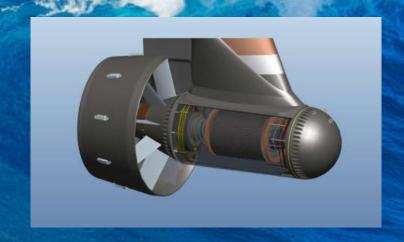
技术基础:创新型的承压技术基于跨行业研究的表面减阻技术



技术

推进器:





生产周期为进口的30%,价格为进口的20%-40% 使用自有深水机电技术、高效磁耦合技术、特种承压技术 航空发动机配套的流体力学技术支撑,整体推进效可率达60%

二技术产品竞业

技术

全海深舵机



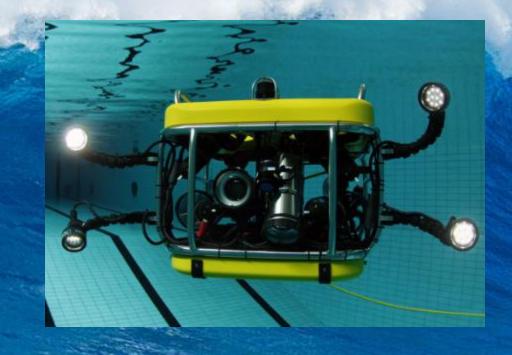
世界第一:

基于深水机电伺服控制的深水舵机,能够覆盖小型到大型水下作业械手、行走机器人动力关节(机械外骨骼) 基于深水电机的密封技术开发的

国外:无

技术

运动控制系统





世界首个:

应用于水下机器人的基于舵机控制的矢量姿态控制系统 无人船路径规划、避障

技术来源:矢量控制算法、

国外:机器人舵机矢量控制国外暂无 无人船避障水平国内领先

技术

运动控制系统

唯一: 融合体感人机界面

更方便的控制无人船与水下机器人

实现快捷精准的:

姿态控制

拍摄云台控制

抓取运动控制

其他作业控制

国外:无





产品









现有量产产品:

4款浮潜级推进器 1套四轴水下无人机控制系统



快速投产产品

1、消费级水下机器人、无人船 最快一个月可开发完成

2、半年内开发完成100W-100KW全海深推进器



4、3个月以内完成50KW级别直流混合动力系统样机开发



未来方向:海洋研究院与混合动力船舶与潜水装备产业协同

竞业 推进器













SEABOTIX

国产竞争企业:

罗博飞:水下机器人公司,微型水下推进器,无系列产品介于消费级和工业级间

精卫:主营船舶级Z型推进器 覆盖小型充油补偿型推进器 无系列产品 吴野:15KG 7KG两种 最深800米级磁耦合(空心式) 主业水下机器人

海强: 浮潜级 及一款充油式 全部使用常规直流电机, 重量大 主要应用小微游艇

国外竞争企业:

Tecnadyne(USA): 1.1-109KG推力的20款全海深推进器 最低价格约1万美元每台 20年共计生产4000台还有水下液压站,其企业主要负责石化行业的工程应用及作业型机器人Sub-atlantic(USA): 海洋石油行业整机解决方案(含ROV),最完备的海洋石油工程成套

海底作业方案

Teledyne SeaBotix:泛机器人行业:小型ROV及陆上机器人 介于消费级及工业级之间 四种小型浮潜塑料推进器

深水舵机及运动控制板:国内外均无达到工业级要求的商业化产品

竟业 水下机器人









SEABOTIX









国产竞争企业:

罗博飞:水下机器人、水产养殖类物联网

深之蓝: 消费级水下机器人 获得军方订单 已经获得融资

国外竞争企业:

Tecnadyne (USA): 方案级还有水下液压站,其企业主要负责石化行业的工程应用及作业型机器人

Sub-atlantic(USA):海洋石油行业整机解决方案(含ROV),最完备的海洋石油工程成套 海底作业方案

Teledyne SeaBotix (USA):泛机器人行业:小型ROV及陆上机器人 介于消费级及工业级之间

Atlas Maridan Aps: 德国 Atlas Elektronik集团旗下,海机器人的研发和制造,产品覆盖ROV,AUV的各种类型

Deep Ocean Engineering:加拿大专注于ROV系统的设计和研发,现已在全球范围内拥有500多种不同的ROV使用系统

Blufin Robotics (USA):研发和生产AUV,是全球最大的AUV供应商,产品最大深度可达到近6000米

SMD(UK):作业级深水机器人、履带式大型水下机器人、中车南车收购12亿智能动力服务美好生活

二技术产品竞业

竟业:无人船:

云洲:测绘及作业型 现阶段向海洋无人船发展

整机技术及资本优势

南方卫星: 定位技术国内领先, 亚米级

中科:测绘及作业型,中科院控股企业,灵活研发快

科微智能:中海达注资2000万,作为其生产中心

劳雷工业:老板为行业前辈方立,方案及代理传感器,未做量产

无人船技术难点:

推进器:工业级电动水下推进器价格昂贵,货期超长

运动控制:自适应运动控制系统 自主巡航AI技术瓶颈

GPS精准定位:目前最高配合地面站亚米级,国内被几家公司垄断

水声成像:测绘水声成像采样速度慢

快速迭代:船身普遍采用玻璃钢船身,开模周期长,成本高







S⊙UTH 南方卫星导航

LNUR記 意麗玉出念記

竞业: 机械外骨骼

暂无商业化竞争对手

技术难点 动作捕捉 运动控制系统 大扭力电动动力关节 高速高效液压动力动力 高功率密度电源模块

感知层

- •包括人的感知和外骨骼系统上的多个传感器平 台,用于收集人机外骨骼系统的多个信息,通 过信息融合技术将其融合后,送入决策层。
- •控制系统从感知层获取的信息类型主要包括:
- •1。基于人体生理信号的控制系统:如, HAL系
- 2.基于人体接触信息以及外骨骼运动状态信号 (角度,角速度,位移等)的控制系统;如。 BLeex系列和XOS系列

决策层

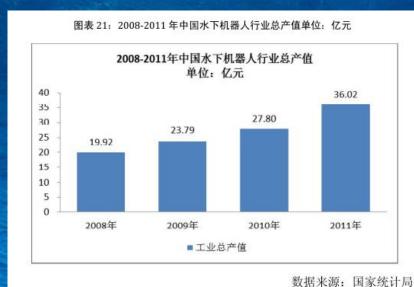
• 分析处理感知层传来的信息,确定控制策略,并控制协调人拥紧视从XX.COM

执行层

•决策结果通过人机耦合接口传入执行层,并由执行层的 执行机构完成外骨骼人机系统的运转

市场

2008-2011年 水下机器人统计局数据



水下机器人市场



水下机器人和无人船及机械外骨骼是机器人的蓝海

市场

Douglas-Westwood发布 2014-2018年全球水下机器人增长42%





业界预估 2019年全球无人船 市场规模或达100亿美元



2016年外骨骼机器人市场缺口近千亿

客户分布







消费级产品客户:拍摄、渔业、海产、救援、船舶维护、管道、海洋矿能 1200亿市场容量









行业客户:美国SeaBotix、南方卫星、中科、科微、深之蓝等整机厂商 700亿市场容量







科研院所及军方:中科院自动化所、哈工程、西工大、军方特殊订单 700亿市场容量

现有客户交易询价情况。







科微及南方卫星订单:推进器、运动控制系统、模块化船体

推进器两个批次已经交付

运动控制系统正在开发调试

单套价格:3万元左右 年用量:200套

中科院:

旗下无人船公司将推进器外包至我方

单套价格:2万元左右年用量:200套

晓域电子:流体检测仪器用推进器 正在安装调试 单套价格:0.3万 年用量:2-3千台

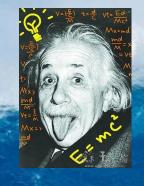
机器人无人船整机公司: 散单购买 单套价格:0.3-1.8万 年用量:1-2干台

游艇用推进器: 旅游区游艇 协调技术参数 单台价格:2-9万 年用量:500台



军方配套订单:轻型潜艇及信息采集 走订单流程 单台价格:3-25万 年用量:200台

团队









创业团队核心人员股权分布

余超凡:浙工大 硕士 运动控制板、电机驱动开发 技术合伙人(含其他技术人员) 股权25%

孙凤山:深水电机 机械结构部分负责人 极客联盟杂役 项目整体发起人 跨技术极客 运营负责人 持股70% 二次创业,财务、融资、运营管理经验

上期创业项目合伙人及个人投资者

各持股方等比例稀释进行股权融资

股权5%

团队

智囊团部分成员(含持股人员)

上市公司销售总监

张大强:海归博 计算机软件 法国国立电信学院

余超凡: 浙工大 硕士 运动控制系统、电机驱动器

赵金奇:浙工大 硕士

精密仪表控制、嵌入式开发

詹翰林:留学博士 美的变频事业部科学家

胡海鸿:直流变频技术 曾设计变频转化效率97%的正弦波电调

刘金勇:南江机器人技术总监 东芝自动化工厂项目 提供整体技术方案及全流程执行

谢榛:浙工大 博士 无人机技术 快速三维重建技术 无人机自主巡航 灵目科技

周超:大学航模队在校学生 无人机送货近场定位 垂直货无人机 流速仪 LED

欧阳文伟:机械外骨骼 无动力储能机械脚 电动下肢机械外骨骼 外骨骼控制系统 创始人 工程师

陈署官:紫金立方3D打印 打印机设计制造 规模打印服务 股东创始人

徐东海:极速电机,效率超93%的大功率永磁直流外转子电机,极速创始人。实业型技术

上期项目创业合伙人 上期项目创业合伙人

技术负责人 合伙人

技术负责人 合伙人

博士 工程师

高级工程师

博士

硕士

硕士

博士

传感器发烧友

工程师

工程师

营销专家 技术专家

技术专家

技术专家

技术专家

技术极客

技术专家 技术专家

技术极客 行业专家

行业专家 行业专家

五 融资 估值及融资比例



七运营计划

融资主要投入 (单位:万元)

| | | 2017 | 2018 | 2019 | 2020 |
|------|---|---|-------------------------------|--------------------------------|----------------------|
| | 浮潜级模块化推进器、舵机 定子灌封生产流程 高效水下技术最佳方案验证 筹备实验室 消费级水下机器人 | 高压高效深水电机生产工艺(100-1M瓦) 控制板模块化传感器模块及作业模块接口 载人电动潜艇研发 全系优化螺旋桨仿真与测试 筹备研究所 船级社产品认证 | 筹备研究所 | 超大功率电动推进器 超大功率变频器 超大功率能源分配系统 | 海洋远程采矿技术 全海深采矿机器人 |
| 研发投入 | 50 | 1700 | 3700 | 7000 | 20000 |
| 量产产品 | 1-200KG推力推进器 5型号 舵机 4型号 运动控制板 3型号 消费级水下机器人 | 全海深推进器 20款 海上石油开采行业大用量电机 5款 全海舵机及机械关节 10款(含飞机用) | 混合动力游艇动力套 1款 中型作业级水下机器人 1款 | 中型混合动力船 1艘 重型作业级水下机器人 1款 | |
| 生产投入 | 48 | 1500 | 4500 | 11000 | |
| 销售投入 | 10 | 200 | 500 | 800 | |

考虑到商业竞争,我们的研发计划只透露了一部分, 有意向的资方可以详细了解

由 Foxit PDF Editor 编辑 版权所有 (c) by Foxit 公司, 2003 - 2010 仅用于评估。

阶段性销售目标和市场占有率(单位:万元)

| | | 2017 | 2018 | 2019 | 2020 | 2021 | 2022 |
|---|-----|-------|-------|-------|-------|--------|--------|
| 1 | 国外 | 60 | 750 | 4300 | 30000 | 50000 | 150000 |
| 2 | 占有率 | 0.01% | 0.09% | 0.05% | 0.30% | 0.45% | 1.30% |
| 3 | 国内 | 300 | 1300 | 12000 | 30000 | 150000 | 230000 |
| 4 | 占有率 | 0.01% | 0.11% | 1.05% | 2.60% | 7% | 10.50% |
| 5 | 总量 | 360 | 2050 | 16300 | 60000 | 200000 | 370000 |
| 6 | 占有率 | 0.01% | 0.02% | 1.40% | 1% | 2% | 3.30% |

由 Foxit PDF Editor 编辑 版权所有 (c) by Foxit 公司, 2003 - 2010 仅用于评估。

部分外部计划:

建立分销商体系 含国内国外 建立分销商技术培训及高效沟通及付费评估体系 支持分销商进行租赁服务 支持国内关联大赛 以储备人才 辐射品牌 支持极客联盟,网罗技术商业化人才 支持关联技术创业及关联人员代理商转化 支持留学研究生在国外设立分销机构

