中华人民共和国第二届职业技能大赛甘肃省选拔赛 新能源汽车智能化技术竞赛操作技能考核工单样例 模块 A: 自动驾驶实车装调与排故

参赛选手号:	丁位号:
多	上

任务类 型	作业内容	作业情况记录	备注
A1 健康与	作业前现场工具检 查、安全防护穿戴	□完成 □未完成	
	车辆外观检查	□完成 □未完成	
	轮胎气压(BAR)	左前: 左后:	
安全		右前: 右后:	
	底盘电量检查	%	
	车辆急停、驱动、制 动、转向性能检查	□完成 □未完成	
A2 智能化	安装连接各智能化	□完成 □未完成	
设备装调	设备模块	口元成 口木元成	
	故障排除1	故障现象描述:	
		故障点:	
	故障排除 2	故障现象描述:	
A3 故障诊 断与排除		故障点:	
	故障排除 3	故障现象描述:	
		故障点:	
	故障排除 4	故障现象描述:	
		故障点:	

	故障排除 5	故障现象描述:		
	7 E	故障点:		
	故障排除 6	故障现象描述:		
	SCIT ALLIAN	故障点:		
	故障排除 7	故障现象描述:		
	PCIT AILIAN	故障点:		
	故障排除 8	故障现象描述:		
	以序排体 0	故障点:		
	激光雷达功能验证	激光雷达的网络配置	□完成	□未完成
		激光雷达功能验证	□完成	□未完成
A4 传感器 数据采集	毫米波雷达功能验 证	毫米波雷达功能验证	□完成	□未完成
	摄像头功能验证	广角摄像头功能验证	□完成	□未完成
		长焦摄像头功能验证	□完成	□未完成
		Translation x:		
A5 传感器		Translation y:		
参数设置	组合导航	Translation z:		
与标定		Quaternion x:		
		Quaternion y:		

		Quaternion z:
		Quaternion w:
		Translation x:
		Translation y:
		Translation z:
	激光雷达	Quaternion x:
		Quaternion y:
		Quaternion z:
		Quaternion w:
	毫米波雷达	Translation x:
		Translation y:
		Translation z:
		Quaternion x:
		Quaternion y:
		Quaternion z:
		Quaternion w:
	长焦摄像头	Translation x:
		Translation y:

	Translation z:
	Quaternion x:
	Quaternion y:
	Quaternion z:
	Quaternion w:
	Translation x:
	Translation y:
	Translation z:
广角摄像头	Quaternion x:
	Quaternion y:
	Quaternion z:
	Quaternion w:
完成作业,整理工位	□完成 □未完成

模块 B: 智能网联汽车综合道路测试

参赛选手号:	工位号:	
	<u> </u>	

	T			
任务类型	作业内容	数据记录		
	车辆外观检查	□完成	□未完成	
 B1 健康与安	底盘电量检查		%	
M	车辆急停、驱			
±	动、制动、转	□完成	□未完成	
	向性能检查			
		组合导航配置端口:		
		组合导航配置波特率:		
		RTK 基站 IP 地址:		
		RTK 基站端口:		
组合导航参数		RTK 基站挂载点:		
	组合导航参数	接收机 IP 地址:		
 B2 组合导航	设置	接收机子网掩码:		
系统配置		接收机网关:		
		天线安装方式:		
		杆臂值(X):		
		杆臂值(Y):		
		杆臂值(Z):		
	组合导航系统	卫星定位信号获取	□完成	□未完成
	测试	定位达到稳定解	□完成	□未完成
	地图生成	完成地图数据包的录制	□完成	□未完成
B3 自动驾驶 	地图生风	完成虚拟车道线的构建	□完成	□未完成

		区域编号:	()
		雷达类型:	()
		道路宽度:	()
		额外 ROI 扩展:	()
	31. 1 A. A.	起点坐标	(X:	Υ:)
坐标信息	坐标信息	终点坐标	(X:	Υ:)
	自动驾驶功能	激光雷达感知	□完成		未完成
目纵马状	日幼马荻切肥	自动驾驶到达终点	□完成		未完成