

重庆市职业院校技能大赛(高职组)

# 智能网联汽车技术

模块二：智能网联汽车综合测试

## 选手报告单（样单）

选手参赛号		评分裁判签字		合计 总分	
统分裁判签字		核分裁判签字			
裁判长审核			监督仲裁签字		

中国 重庆  
二〇二三年十二月

## 模块二：智能网联汽车综合测试

1. 在60分钟时间内完成虚拟仿真及综合测试；
2. 按照赛题要求完成虚拟仿真测试，保存输出测试结果，并在报告单上现场签字确认；
3. 虚拟仿真为两位参赛选手独立完成，最终成绩取两位参赛选手平均成绩；
4. 对系统的毫米波雷达、视觉传感器、激光雷达、组合导航等感知元件进行验证与测试，并通过碰撞预警、急停按钮、遥控急停进行紧急制动等功能验证；
5. 完成环境感知传感器的信息融合配置，以及车辆与路测设备的通讯调试，并完成相关系统的故障检测与排除。每检测诊断出一个故障，都要向裁判报告，并将故障以元件代号/线脚号/故障原因的形式描述填写在报告单上，作为作业完成的依据。按照裁判的要求，修复或不修复故障。

## 智能网联汽车综合测试——选手报告单

任务内容	测试项目	测试结果确认		
虚拟仿真	按赛题完成虚拟仿真	选手 1 系统评分		
		选手 2 系统评分		
		选手 1 签编号		
		选手 2 签编号		
任务内容	测试项目	测试结果	得分	
对车辆进行检查，记录检查结果	环绕车身一周做外观检查			
	确认车辆轮胎胎压			
	车辆外部智能传感器			
	记录车辆 VIN 码			
	急停开关			
	智能驾驶平台			
	车辆制动液液位			
对工具及物料进行检查，记录检查结果	灭火器			
	工具			
	笔记本电脑			
异常原因及处理措施				
对智能传感器进行功能检查，并对异常检查结果进行分析及处理		( )号摄像头状态： <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常		
		异常原因及处理措施：		
		( )号摄像头状态： <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常		
		异常原因及处理措施：		
		( )号摄像头状态： <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常		
		异常原因及处理措施：		
		( )号摄像头状态： <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常		

		异常原因及处理措施:	
	毫米波雷达	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		异常原因及处理措施:	
	激光雷达	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
异常原因及处理措施:			
对组合导航进行功能检查,并对异常检查结果进行分析及处理	组合导航	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		GNSS 状态:                      使用卫星数量 (主):	
		异常原因及处理措施:	
对 V2X 进行功能检查,并对异常检查结果进行分析及处理	交通信号灯	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		异常原因及处理措施:	
	MEC 边缘计算单元	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		异常原因及处理措施:	
	V2X 通讯单元	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		异常原因及处理措施:	
对线控底盘进行控制功能检查,并对异常检查结果进行分析及处理	驱动系统	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		异常原因及处理措施:	
	制动系统	状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常	
		异常原因及处理措施:	

		状态: <input type="checkbox"/> 正常 <input type="checkbox"/> 异常				
	转向系统	异常原因及处理措施:				
车道保持功能测试	车道保持标定	记录标记物坐标:	图像像素坐标:			
		左上: X:        Y: 左下: X:        Y: 右上: X:        Y: 右下: X:        Y:	左上: X:        Y: 左下: X:        Y: 右上: X:        Y: 右下: X:        Y:			
		异常原因及处理措施:				
完成环境感知传感器的信息融合配置, 以及车辆与路测设备的通讯调试, 并通过云平台进行校验	记录数据, 图像保存至指定位置	摄像头标定点实际坐标值 (1 为左上、2 为右上、3 为左下、4 为右下)	X1: Y1: Z1:	X2: Y2: Z2:	X3: Y3: Z3:	X4: Y4: Z4:
		摄像头标定点图像坐标值 (1 为左上、2 为右上、3 为左下、4 为右下)	X1: Y1:	X2: Y2:	X3: Y3:	X4: Y4:
		组合导航相对车辆后轴中心点的左右位置		组合导航相对车辆后轴中心点的前后位置		
		组合导航相对车辆后轴中心点的高度		组合导航相对车辆坐标 X 轴的旋转角度	本次竞赛不填	
		组合导航相对车辆坐标 Y 轴的旋转角度	本次竞赛不填	组合导航相对车辆坐标 Z 轴的旋转角度	本次竞赛不填	
		毫米波左右位置		毫米波前后位置		
		毫米波高度		毫米波探测最远 (可显示) 距离		

		毫米波雷达相对组合导航 X 轴的旋转角度	本次竞赛不填	毫米波雷达相对组合导航 Y 轴的旋转角度	本次竞赛不填		
		毫米波雷达相对组合导航 Z 轴的旋转角度	本次竞赛不填	激光雷达左右位置			
		激光雷达高度		激光雷达前后位置			
		激光雷达探测最远（可显示）距离		激光雷达相对组合导航 X 轴的旋转角度	本次竞赛不填		
		激光雷达相对组合导航 Y 轴的旋转角度	本次竞赛不填	激光雷达相对组合导航 Z 轴的旋转角度	本次竞赛不填		
		主摄像头左右位置		主摄像头前后位置			
		主摄像头高度		主摄像头相对组合导航 X 轴的旋转角度	本次竞赛不填		
		主摄像头相对组合导航 Y 轴的旋转角度	本次竞赛不填	主摄像头相对组合导航 Z 轴的旋转角度	本次竞赛不填		
		保存位置：					
	故障诊断过程	故障现象描述：					
		记录诊断过程测量数据并分析（记录关键步骤）：					
		故障确认：					
		故障机理分析及维修建议：					
	故障诊断过程	故障现象描述：					
		记录诊断过程测量数据记录并分析（记录关键步骤）：					
		故障确认：					
		故障机理分析及维修建议：					
合计							