

目录

一、技术描述.....	2
(一) 项目概要.....	2
(二) 基本知识及能力要求.....	2
二、试题及评判标准.....	6
(一) 试题.....	6
(二) 比赛时间及试题具体内容.....	6
(三) 评判标准.....	7
1.分数权重.....	7
2.评判方法.....	7
3.成绩并列.....	7
三、竞赛细则.....	8
(一) 评判程序.....	8
1.现场评分.....	8
2.分数统计.....	8
(二) 裁判组成、分工.....	8
(三) 申诉与仲裁.....	8
(四) 裁判工作纪律.....	9
(五) 选手纪律.....	10
(六) 现场工作人员及技术保障人员工作纪律.....	12
四、线下竞赛场地、设施设备等安排.....	13
(一) 竞赛区域.....	13
1.区域划分.....	13
2.竞赛工位.....	13
3.场地消防和逃生要求.....	14
(二) 竞赛设备.....	14
(三) 竞赛工位配置.....	15
1.赛场提供的计算机.....	15
2.每个比赛工位配置设施.....	15
(四) 赛场设施.....	16
1.赛场辅助设施.....	16
2.竞赛用耗材.....	17
(五) 工具仪器.....	17
1.工具、仪器.....	17
2.选手防护装备.....	18

3.禁止携带物品	20
(六) 赛场安全.....	20
五、安全、健康要求.....	21
(一) 比赛环境.....	21
(二) 安全教育.....	22

一、技术描述

(一) 项目概要

工业机器人系统操作员从业人员通过任务分析、系统设计、设备安装等，通过系统控制器使其成为一个作业系统，并通过编程实现相关的作业流程，完成规定任务。选手需具备机械系统设计、控制系统设计、多关节机器人操作与编程、传感器安装与应用、机械系统和电气系统安装连接的技术能力，完成机器人与电力和其它自动化系统的电气绘制连接、外围设备的集成、系统编程以及文档编制、设备维护和故障排除等任务。

(二) 基本知识及能力要求

相关要求	
1	工作组织和管理
基本知识	<ul style="list-style-type: none">一设备的功能使用和保养维修以及他们的安全含义一工作区域打理的环境和安全原理一高效沟通原则一高效合作原则一自己和其他角色的范围和界定，责任和任务，包括个人的和集体的一策划活动的因素一时间管理的原则和技巧
工作能力	<ul style="list-style-type: none">一制定并遵守健康、安全和环境标准、规则和法规一准备和保持工作区域安全、整洁和有效率的一亲手准备任务，包含所有关于健康，安全和环境一规划工作达到效率最大化和干扰最小化一按照制造商的指导选择和安全使用所有设备和材料一对环境、设备和材料的使用应达到或者超过健康和标准一恢复工作区域到合适的状态和条件一广泛和具体参与团队操作，具备独立完成工作内容及团队合作完成工作内容的的能力一提供支持
2	沟通和人际交往

基本知识	<ul style="list-style-type: none"> 一工业和商业管理的文化和行为规范 一所需电子和纸质文档的目的和范围 一职业和部门相关的技术术语 一口头的、书面的和电子的常规和特殊报告的标准 一与客户、团队成员和其他人沟通的好方法 一用于个人和其他使用的收集、保持和展示记录的目的和方法
工作能力	<ul style="list-style-type: none"> 一工业和商业相互影响，随时模仿专业规范 一通过口头、书面和电子方式沟通确保清楚和效率 一使用标准沟通技巧 一和其他人讨论复杂的技术原理和应用 一使用倾听和提问技巧 一以任何可用形式阅读，理解和提取文档中的技术数据和说明 一完整的报告并回答所出现的问题 一面对面或者是间接地回应客户和人员的需求 一根据客户和其他个人和团体的要求收集信息并准备文档
3	布局和设计
基本知识	<ul style="list-style-type: none"> 一计算和电子学的原理和相关应用 一工程科学和技术的相关实践应用 一物理原则和相互关系的相关实际意义 一电气工程和气动的原理和相关应用 一相关机械和工具的设计，使用，维修和维护需求 一机器人、机器人工具和安装在机器人或机器人单元中的设备的原理和应用 一原则和系统分析方法，以确定条件、操作和环境将如何影响结果 一在机器人工业系统中整合和集成机器人的原则和应用，例如： payload 设置、研究、运动优化 一用于机器人系统布局和设计的CAD原理和离线仿真工具
工作能力	<ul style="list-style-type: none"> 一获取并检查给定任务的说明和指导 一识别和解决简报参数范围内的不确定区域 一针对特定的工业应用进行初始系统设计 一检查安装地点或使用替代方法测试初始系统设计的适用性 一在给定工业应用的参数范围内优化系统设计 一电气和气动系统的尺寸 一确定气动工程在控制和激活器的选择和连接中的作用 一进行风险评估的系统分析 一确定与安装和集成相关的要求和含义 一机器人、辅助设备和工具 一人力资源和时间 一安装期间对生产的预估影响 一安装后对生产的预估影响

	<ul style="list-style-type: none"> 一操作参数和风险管理 一提出供审议和批准的提案，并根据需要进行调整
4	安装和连接
基本知识	<ul style="list-style-type: none"> 一接收工业场所的规范和文化 一设备、工具和材料安全接收和持续管理的原则和方法 一将机器人安装到生产系统中的原理 一在其使用位置组装预先制造的机器人的原则和方法 一为机器人组装和圈定工具和设备的原则和方法 一定位，连接和使用电力的原则 一气动装置定位，连接和使用的基本原理。 一安装工业机器人和外围设备所需的正确基础和固定方法的基础原理
工作能力	<ul style="list-style-type: none"> 一检查所有项目是否已按照规范交付，并根据需要进行跟进 一组织所有物品的安全储存，以及借出使用记录 一检查预先制造的机器人是否已准备好运行，并根据需要进行跟进 一根据说明和文档连接机器人系统组件 一根据说明和文档组装，定位和修理机器人工具和设备 一根据规范，使用手动工具、固定装置或模板来对齐，装配或组装组件 一为机器人和外围设备正确安装电气，气动和机械 一连接机器人和外围设备（低压（24V）或以太网 / 总线系统之间的输入 / 输出（I/O）控制信号）并在安装过程中执行测试以确保功能 一识别安装问题，考虑替代解决方案，并实施选定的解决方案以解决问题 一在安全工作，主动风险管理和专业精神的范围内，尊重并考虑接收站点的要求和特征
5	自动化和编程
基本知识	<ul style="list-style-type: none"> 一计算机能力和符号逻辑 一管理计算机硬件和软件的目的和功能的原则 一原则和选项包括： 一操纵机器人坐标系，用于机器人，组件和工具 一控制机器人运动 一控制机器人输入 / 输出（I/O）等功能 一优化用户界面和实现重新编程和调整 一提供将信息或数据分解为单独部分的基础原则，原因或事实 一从所有相关来源获取信息和数据的方法 一处理信息和数据的原则和方法 一正在使用的软件 一传感器集成
工作能力	<ul style="list-style-type: none"> 一咨询客户 / 人员以澄清程序意图 一开发系统操作的图表或流程图

	<ul style="list-style-type: none"> 一使用流程图和图表编写、分析、审查和重写程序 一创建易于记录，理解和维护的应用程序 一进行程序的试运行，以确保它们能够生产所需的机器人和模块性能 一编写、更新和维护计算机程序或软件包以处理特定的工作 一优化机器人运动性能和 I/O处理，在保持可靠操作的同时，最小化循环时间 / 最大化吞吐量 一通过进行适当的更改并重新检查程序来纠正错误以确保产生所需的结果 一咨询其他人员以确定问题并提出建议 一基于标准功能实施新的附加软件和硬件选项
6	调试维护和故障排除
基本知识	<ul style="list-style-type: none"> 一成功的现场验收测试的正式要求 一技术、方法、操作环境的范围和限制 一测试设备和系统的标准和方法 一故障查找，问题解决和优化的策略 一替换和维修的技术和选择 一产生创新性解决方案的原则和技术 一建立和维持生产维护制度的原则和选择
工作能力	<ul style="list-style-type: none"> 一调查机器人及其外围设备是否能回应程序的指示 一修改、修复或扩展现有程序，以提高运营效率或适应新要求 一根据需要修理或更换组件 一使用HTML或其他Web技术为机器人系统的用户开发人机界面（HMI）应用程序 一就维护制度提出建议，以最大限度地提高效率并尽量减少干扰
7	文档处理
基本知识	<ul style="list-style-type: none"> 一记录活动各阶段的作用和重要性 一记录和报告所需的媒体和格式，以确保遵守合同，法律法规，通过验证和审计 一以适当形式展现用户和专家（媒体、内容、语言、格式和演示）的信息，指导和指示的需求 一客户的具体信息需求 一对非专业最终用户作简要介绍和培训的基本原则和技巧 一对自己 and 他人表现进行严格审查的原则和技巧 一普通 PC/Office软件的原理
工作能力	<ul style="list-style-type: none"> 一与其他人员或部门联络，以进行项目整合 一根据要求进行文件设计和开发程序 一编译和编写程序开发和后续修订的文档，在编码指令中插入注释，以便其他人可以理解计算机程序 一提供并展示调试过程的测试结果 一设计或协助指导最终用户的指示和指导，强调清晰和易用性。

	一向最终用户提供适当格式的文档，包括所有必要的机器人数据。 一操作说明 一应用程序特定的故障消息I/O列表 一用户可调参数说明（寄存器） 一根据既定标准（包括准确性、一致性、时间和成本），审查设计、制造、装配和操作各个部分 一有助于个人和集体的质量和合同审查，适当地回答问题和挑战
合 计	

二、试题及评判标准

（一） 试题

本次考核主要分为模块一（线上虚拟仿真）、模块二（线下实操）。

（二） 比赛时间及试题具体内容

表2-1考核内容及时间分配

模块	任务	考核内容	时间分配 (分钟)	备注
模块一 线上 虚拟仿真	一	基础理论	30	所有选手均需参加
	二	工业机器人虚拟拆装与维护	60	
模块二 线下 实操	一	机械设计、系统搭建与仿真	90	模块一 优胜选手参加
	二	系统安装与连接、系统编程与组态、系统联调	90	

（三） 评判标准

1. 分数权重

表 2-2 竞赛分值分配表

项目编号	项目名称	总分比重
1	基础理论	10%
2	工业机器人虚拟拆装与维护	20%
3	机械设计、系统搭建与仿真	30%
4	系统安装与连接、系统编程与组态、系统联调	35%
5	安全文明生产	5%

2. 评判方法

每项评分标准拆分为一个或多个子项标准，各评分表（子项标准）包含需要评判和打分的评分项，每个评分项由裁判依据评分标准进行打分。

3. 成绩并列

比赛总成绩为线上虚拟仿真成绩与线下实操成绩之和，从高到低排列参赛队的名次。比赛总成绩相同，按线下实操成绩较高的名次在前；如线下实操成绩仍相同，按完成竞赛任务所用时间少的名次在前。

三、竞赛细则

(一) 评判程序

1.现场评分

评分小组由第三方裁判员和参赛队裁判员组成，执裁由第三方裁判员进行，各参赛队裁判员监督竞赛评判公平公正，裁判员的分组由裁判长负责，应遵循回避原则，避免同地区的裁判员为选手评分。无相应任务的裁判员不得进入选手工位，选手按照裁判员的指令展示评分项描述的功能，评分过程中裁判员如果出现扰乱现场秩序的行为，裁判长和场地经理有权终止其执裁资格。

2.分数统计

由录分员将成绩录入电脑；

成绩汇总完成后，裁判长对相关成绩进行核对，无误后由裁判长和录分员签字确认。

(二) 裁判组成、分工

本次竞赛设立裁判长 1 名，第三方裁判员若干名，具体工作由裁判长分配，各裁判服从安排。

(三) 申诉与仲裁

(1) 各参赛选手对不符合大赛规程规定的仪器、设备、工装、材料、物件、计算机软硬件、大赛使用工具、用品，大赛执裁、赛场管理、比赛成绩，以及工作人员的不规范行为等，可向大赛仲裁组提出申诉。

(2) 申诉主体为参赛选手。

(3) 申诉启动时，参赛单位领队以亲笔签字的书面报告的形式递交大赛仲裁组。报告应对申诉事件的现象、发生时间、涉及人员、申诉依据等进行充分、实事求是的叙述。非书面申诉不予受理。

(4) 提出申诉应在比赛结束后不超过 2 小时内提出。超过时效不予受理。

(5) 申诉方不得以任何理由拒绝接收仲裁结果；不得以任何理由采取过激行为扰乱赛场秩序；仲裁结果由申诉人签收，不能代收；如在约定时间和地点申诉人离开，视为自行放弃申诉。

(6) 申诉方可随时提出放弃申诉。

(7) 未尽事宜，由组委会解释并协商解决。

(四) 裁判工作纪律

(1) 裁判员应服从裁判长的管理，裁判员的工作由裁判长指派决定；

(2) 裁判员应坚守岗位，不迟到、早退，严格遵守执裁时间安排，保证执裁工作正常进行；

(3) 裁判员不得将裁判证件、服装等借给他人使用；

(4) 裁判员要公平并公正对待每一位参赛选手；

(5) 裁判员在工作期间不得使用手机、照相机、录像机等设备；

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：

<https://d.book118.com/258070123071006110>