

# 智能巡检机器人

## 目录

I.....	.4
智能巡检机器人 .....	.1
1 范围.....	.1
2 规范性引用文件.....	.1
3 检验规则.....	.1
3. 1 检验分类.....	.1
3. 2 型式试验.....	.1
3. 3 出厂检验.....	.2
3. 4 检验项目.....	.2
3. 5 结果评定.....	.4
4 检测方法及判断准则.....	.5
4. 1. 1 试验方法.....	.5
4. 1. 2 判定准则.....	.5
4. 2. 3 湿热交变试验.....	.5
4. 2. 3. 1 试验方法.....	.5
4. 2. 3. 2 判定准则.....	.5
4. 3 电磁兼容性检测.....	.5
4. 3. 1 静电放电抗扰度试验.....	.5
4. 3. 2 射频电磁场抗扰度试验.....	.6
4. 3. 3 工频磁场抗扰度试验.....	.6
4. 4 整机防护性能.....	.6
4. 4. 1 试验方法.....	.6
4. 4. 2 判定准则.....	.6
4. 5 检测设备性能检测.....	.6
4. 6 可靠性检测.....	.7
4. 6. 1 机械振动试验.....	.7
4. 6. 2 防跌落试验.....	.7
4. 6. 3 续航能力 .....	.7
4. 7 运动性能检测.....	.7
4. 7. 1 最大速度 .....	.7
4. 7. 2 爬坡能力 .....	.8
4. 7. 3 转弯半径 .....	.8
4. 8 云台性能.....	.8
4. 8. 1 试验方法 .....	.8
4. 8. 2 判定准则 .....	.8
4. 9 自主导航定位及定位精确度 .....	.8
4. 9. 1 试验方法 .....	.8
4. 9. 2 判定准则 .....	.9
4. 10 防碰撞功能 .....	.9
4. 10. 1 试验方法 .....	.9
4. 10. 2 判定准则 .....	.9
4. 11 越障能力 .....	.9
4. 11. 1 试验方法 .....	.9
4. 11. 2 判定准则 .....	.9
4. 12 涉水能力 .....	.9
4. 13 自主充电功能 .....	.10
4. 13. 1 试验方法 .....	.10
4. 13. 2 判定准则 .....	.10
4. 14 双向语音功能 .....	.10
4. 14. 1 试验方法 .....	.10
4. 14. 2 判定准则 .....	.10

4. 15 通信性能 .....	10
4. 15. 1 试验方法 .....	10
4. 15. 2 判断准则 .....	10
4. 16 辅助照明功能 .....	10
4. 16. 1 试验方法 .....	10
4. 16. 2 判断准则 .....	10
4. 17 状态指示功能 .....	10
4. 17. 1 试验方法 .....	11
4. 17. 2 判断准则 .....	11
4. 18 电池性能试验 .....	11
4. 18. 1 充放电次数 .....	11
4. 18. 2 放电特性试验 .....	11
4. 18. 3 安全试验 .....	11
4. 19 自检功能 .....	11
4. 19. 1 遥控遥测 .....	11
4. 19. 2 电池模块 .....	11
4. 19. 3 驱动模块 .....	12
4. 19. 4 检测设备 .....	12
4. 19. 5 整机自检 .....	12
4. 20 智能报警 .....	12
4. 21 监控系统软件测试 .....	13
4. 21. 1 识别分析响应时间 .....	13
4. 21. 2 日常操作的响应时间 .....	14
4. 21. 3 一键返航功能 .....	14
4. 21. 4 任务设置功能 .....	14
4. 21. 5 任务执行方式功能 .....	14
4. 21. 6 任务展示功能 .....	15
4. 21. 7 巡检监控功能 .....	15
4. 21. 8 巡检地图功能 .....	15
4. 21. 9 音视频控制功能 .....	16
4. 21. 10 云台、运动控制功能 .....	16
4. 21. 11 任务控制功能 .....	16
4. 21. 12 设备告警确认功能 .....	16
4. 21. 13 巡检结果浏览功能 .....	16
4. 21. 14 巡检报告功能 .....	17
4. 21. 15 对比分析功能 .....	17
4. 21. 16 生成报表功能 .....	17
4. 21. 17 用户设置功能 .....	17
4. 21. 18 机器人系统调试维护功能 .....	18



# 智能巡检机器人

## 1 范围

本标准规定了智能巡检机器人的检测条件、检测规则、检测方法及判定准则。

本标准适用于智能巡检机器人的检测。

## 2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件，仅所注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本文件。

GB 4208 外壳防护等级（IP 代码）

GB/T 2423. 1 电工电子产品基本环境试验第 2 部分：试验方法试验 A：低温

GB/T 2423. 2 电工电子产品基本环境试验第 2 部分：试验方法试验 B：高温

GB/T 2423. 3 电工电子产品环境试验第 2 部分：试验方法试验 Cab：恒定湿热试验

GB/T 5170. 13 电工电子产品环境试验设备基本参数检定方法振动（正弦）试验用机械振动台

GB/T 17626. 2 电磁兼容试验和测量技术静电放电抗扰度试验

GB/T 17626. 3 电磁兼容试验和测量技术射频电磁场辐射抗扰度试验

GB/T 17626. 8 电磁兼容试验和测量技术工频磁场抗扰度试验

DL/T 664 带电设备红外诊断技术应用规范

## 3 检验规则

### 3. 1 检验分类

检验分型式试验和出厂检验。

### 3. 2 型式试验

型式试验应该是制造厂家将装置送交具有资质的检测单位，由检测单位依据试验条目完成检验，检验项目表 1 中规定的检验项目逐个进行，并出具型式检验报告。有以下情况之一时，应进行型式试验：

- a) 新产品定型，投运前；
- b) 连续批量生产的装置每五年一次；

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/916031110243011005>