|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| XBOT产品验收单 | | | |
| 设备编号： | | | |
| 序号 | 检查项目 | 是否合格 | 备注 |
| 1 | 检查机器人外观无划痕、灰尘、污物 |  |  |
| 2 | 检查设备外观（包括云台镜片及手爪摄像头镜片） |  |  |
| 3 | 检查底盘轮子及支臂轮是否完好 |  |  |
| 4 | 检查配件是否齐全 |  |  |
| 5 | 检查控制箱外观无划痕、灰尘、污物 |  |  |
| 6 | 检查控制箱天线接口是否加装色环（热缩管） |  |  |
| 7 | 检查控制箱航插是否安装堵盖 |  |  |
| 8 | 检查控制箱配件是否齐全 |  |  |
| 9 | 检查控制箱打开电源后大屏幕是否正常 |  |  |
| 10 | 检查控制箱打开电源后小屏幕是否正常 |  |  |
| 11 | 检查机器人上电后，电量指示灯是否正常 |  |  |
| 12 | 检查机器人与控制箱通讯是否正常 |  |  |
| 13 | 打开机械臂A模式，检查设备角度信息正否正确 |  |  |
| 14 | 使用控制箱控制底座旋转，左旋 |  |  |
| 15 | 使用控制箱控制底座旋转，右旋 |  |  |
| 16 | 使用控制箱控制大臂俯仰，上仰 |  |  |
| 17 | 使用控制箱控制大臂俯仰，下俯 |  |  |
| 18 | 使用控制箱控制小臂俯仰，上仰 |  |  |
| 19 | 使用控制箱控制小臂俯仰，下俯 |  |  |
| 20 | 使用控制箱控制手腕俯仰，上仰 |  |  |
| 21 | 使用控制箱控制手腕俯仰，下俯 |  |  |
| 22 | 使用控制箱控制手爪旋转，左旋 |  |  |
| 23 | 使用控制箱控制手爪旋转，右旋 |  |  |
| 24 | 使用控制箱控制手爪加持，旋转 |  |  |
| 25 | 使用控制箱控制手爪加持，夹持 |  |  |
| 26 | 使用控制箱控制云台俯仰，上仰 |  |  |
| 27 | 使用控制箱控制云台俯仰，下俯 |  |  |
| 28 | 使用控制箱控制云台旋转，左旋 |  |  |
| 29 | 使用控制箱控制云台旋转，右旋 |  |  |
| 30 | 控制行车UP，行车模块向上仰 |  |  |
| 31 | 控制行车DOWM，行车模块向下俯 |  |  |
| 32 | 使用控制箱一键照明控制行车灯、云台白灯开启关闭 |  |  |
| 33 | 使用控制箱云台变焦 |  |  |
| 34 | 使用控制箱4画面切换 |  |  |
| 35 | 观察4路图像是否安装位置正确 |  |  |
| 36 | 观察4路图像角度是否正确 |  |  |
| 37 | 使用控制箱控制设备行走，并查看反馈信息正否正常 |  |  |
| 38 | 使用控制箱控制支臂电机俯仰 |  |  |
| 39 | 使用有线模式是否可以控制机器人(检测数传编号是应) |  |  |
| 40 | 使用有线模式是否看到图像(检测图传编号是否对应) |  |  |
| 41 | 使用控制箱控制机械臂模式（包括观测模式） |  |  |
| 42 | 使用控制箱控制支臂模式 |  |  |
| 验收人： 验收时间： | | | |
| 验收结果 | 验收通过 验收不通过 | | |