2024年全国行业职业技能竞赛—— 第四届全国仪器仪表行业职业技能竞赛

计量员(工业产品检测) 职工组(含教师)/学生组

实操试题 (样题)

全国组委会技术工作委员会 2024 年 10 月

竞赛说明

- 1. 实操竞赛时间为 240 分钟, 竞赛开始 30 分钟后, 选手可以弃赛, 但不可提前离开比赛场地, 需要在赛场指定位置, 与比赛设备隔离。
 - 2. 实操竞赛共包括 5 个任务, 总分 100 分, 见表 1。

序号	任务描述	配分	
1	任务1 测量场景的搭建	10	
2	任务 2 产品物理量的测量	20	
3	任务 3 产品质量的检测	25	
4	任务 4 计量数据的处理及可视化	20	
5	任务 5 检测报告的编写	20	
6	职业素养与安全意识	5	
	100		

表1 任务配分表

- 3. 除题目中有说明外,不限制任务中各项的先后顺序,选手在 实际比赛过程中要根据赛题情况进行操作。
 - 4. 请务必阅读各任务的重要提示。
- 5. 比赛过程中,若发生危及设备或人身安全事故,立即停止比赛,将取消其参赛资格。
- 6. 比赛所需要的资料及软件都以电子版的形式保存在工位计算 机里指定位置: 桌面\ZL\。
- 7. 选手对比赛过程中需裁判确认部分,应当先举手示意,等待 裁判进行确认。
- 8. 参赛选手在竞赛过程中不得携带 U 盘等电子产品。如发现参 赛选手违反规定,将被视为作弊处理。

- 9. 选手在竞赛过程中应该遵守相关的规章制度和安全守则,如有违反,则按照相关规定在竞赛的总成绩中扣除相应分值。
- 10. 选手在比赛开始前,认真对照工具清单检查工位设备,并确认后开始比赛;选手完成任务后的检具、仪表和部件,现场需统一收回再提供给其他选手使用。
- 11. 赛题要求的备份和保存文件需由选手保存在计算机指定文件夹中。具体路径为: D:\2024DS\场次号+赛位号。例如,第二场次01号工位应创建文件夹 D:\2024DS\0201。所有赛题要求备份的文件均需存放在对应的文件夹内,即使选手没有任何备份文件,也必须创建相应的文件夹。
- 12. 需要裁判验收的各项任务,任务完成后裁判只验收1次,请根据赛题说明,确认完成后再提请裁判验收。
- 13. 选手严禁携带任何通讯、存储设备及技术资料,如有发现将取消其竞赛资格。选手如发生擅自离开本参赛队赛位、与其他赛位的选手交流、在赛场大声喧哗等严重影响赛场秩序的行为,将取消其参赛资格。
- 14. 选手必须认真填写各类文档, 竞赛完成后所有文档按页码顺序一并上交。
- 15. 选手必须及时保存自己编写的程序和材料,建议及时保存,以防止意外断电或其他情况导致程序或资料丢失,由此造成影响,选手本人负责。
- 16. 比赛全程注重安全与文明,选手需穿戴整齐、规范,操作标准、规范、合理,并尊重裁判和专家。
 - 17. 赛场提供的任何物品,不得带离赛场。

竞赛项目任务书

任务背景:

某公司的汽车生产车间进行技术升级,引入了产品物理量智能测量和质量智能检测设备,需要您根据现场环境和产品特性,进行测量场景的搭建,并对物理量智能测量和产品质量智能检测设备进行测试验证,并记录测试数据,对计量过程中的测试数据进行可视化处理。分析设备的检测稳定性、环境适配性和检测结果,形成书面报告。

任务一 测量场景的搭建

(一) 检测工具标定

将标定板安装在机械臂末端,采用视觉软件完成协作机器人高精 3D 相机手眼标定,要求外参标定结果检查误差在 2mm 内,将结果截图以"标定结果+场次+工位号+日期"命名,同时将标定文件以"标定文件+场次+工位号+日期"命名,保存在计算机指定文件夹中。具体路径为: D:\2024DS\场次号+赛位号。例如,第二场次 01号工位应创建文件夹 D:\2024DS\0201。

(二) 检测环境调试

打开测试软件,设置末端夹爪、2D 相机和光源的参数,调试数据通信。

(三) 检测模块安装

将尺寸检测模块、质量检测模块、环境检测模块以及料框安装 到台面,要求布局位置正确、安装牢固稳定。布局如图1所示。



图 1 检测台布局

完成任务一后,可向裁判举手示意,请裁判进行评判。

任务二 产品物理量的测量

场次工位号:

(一) 轴承底座尺寸测量

使用游标卡尺测量轴承底座的边长和圆心直径,要求对象1和对象2各测量5次。并将所有测量数据填写在表2对应位置。测量结果以四舍五入方式保留小数点后两位。

表 2 测量记录表

测量日期:

对象名称				对象名称			
测量设备				测量设备			
测量次数	对象 1 编号	边长 (mm)	直径 (mm)	测量次数	对象 2 编号	边长 (mm)	直径 (mm)
1				1			
2				2			
3				3			
4				4			
5				5			
平均值				平均值			

(二) 基于 2D 相机的智能测量

比赛现场共提供 2 个待测量轴承底座块,放置在固定位置。通过 2D 相机,完成轴承底座的边长和直径的测量,每个对象测量 5 次,并将所有测量数据填写在表 2 对应位置。测量结果以四舍五入方式保留小数点后两位。每次的测量结果需要截图,以"测量对象+测量序号"命名,保存在计算机指定文件夹中。具体路径为: D:\2024DS\场次号+赛位号。例如,第二场次 01 号工位应创建文件夹 D:\2024DS\0201。

(三) 环境参数测量

采用温湿度传感器、照度计、声音传感器完成环境温度、湿度、照度和噪声的测量,并在电脑终端显示温度、湿度及噪声数值,画面显示完整。

完成任务二后,可向裁判举手示意,请裁判进行评判。

任务三 产品质量的检测

初始料框中随机放置 4 个连杆,摆放方式按照图 2 所示。连杆分为良品和次品,样式如图 3 所示。要求采用高精 3D 相机、协作机器人完成连杆的识别和无序抓取,通过 2D 相机分辨出良次品,并对应放置,即:良品放置到成品位,次品放置到次品筐。



图 2 摆放方式示意图



图 3 连杆良品、次品示意图

(一) 连杆无序抓取

使用视觉软件创建连杆工件识别工程。通过高精 3D 相机和协作机器人、末端夹爪配合,完成取料框中连杆的无序抓取。

(二) 连杆缺陷测试

完成连杆的数据标注(已提供连杆良品、废品两个状态的多张 图片,选手需完成提供图片的模型训练),缺陷检测模型训练。要 求将训练模型导出,保存在计算机指定文件夹中。具体路径为: D:\2024DS\场次号+赛位号。例如,第二场次 01 号工位应创建文件 夹 D:\2024DS\0201 文件夹内"。采用高精 3D 相机、协作机器人完 成连杆的识别和无序抓取,通过 2D 相机分辨出良次品,并对应放 置,即:良品放置到成品位,次品放置到次品筐。

(三) 自动化无序分拣运行

随机摆放 4 个连杆在料框中,要求协作机器人在自动模式下, 完成料框中 4 个连杆的无序分拣及分类,连续运行不可中断。连杆 位置如图 4 所示。

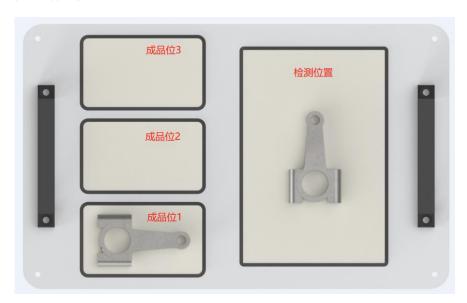


图 4 连杆位置示意图(图片中"检测工位"修改) 完成任务三后,可向裁判举手示意,请裁判进行评判。

任务四 计量数据的处理及可视化

(一) 计量数据的处理

对检测对象的计量数据进行处理,并在扩展大屏进行展示,显示内容如表 3 所示。

场次工位号 日期 测量环境 温度(℃) 相对湿度(%RH) 照度(LUX) 噪声(db) 测量参数 测量次 对象1 边长 直径 测量次 对象 2 边长 直径 数 编号 (mm)(mm)数 编号 (mm)(mm)1 1 2 2 3 3 4 4 5 5 平均值 平均值 标准值 标准值 相对误差 相对误差

表 3 计量数据表

(二) 计量数据的可视化

在扩展大屏完成计量数据的可视化,要求显示现场环境实时温度、实时湿度、 实时噪声及实时监控画面,同时显示相机检测画面和相关信息。显示画面如下:

- 1. 实时显示 2D 相机检测画面及测量结果,如图 5 所示。
- 2. 实时显示高精 3D 相机检测画面及工件空间坐标信息,如图 6 所示。
- 3. 实时显示 2D 相机缺陷检测画面及缺陷类型,如图 7 所示。



图 5 2D 相机检测画面及测量结果



图 6 高精 3D 相机检测画面及工件空间坐标信息



图 7 2D 相机缺陷检测画面及缺陷类型 完成任务四后,可向裁判举手示意,请裁判进行评判。

任务五 检测报告的编写

为确保连杆质量检测的系统性和规范性,编写一份详尽的检测报告至关重要。报告应全面涵盖检测的各个方面,以便为后续分析和决策提供依据。

(一) 基本信息

包含标题、编号、检测地点、检测对象。此部分提供检测报告的基本框架和背景信息。

(二) 检测物品信息

详细描述检测物品,包括检测日期和批次。确保所有相关信息 完整,以便于追溯和验证。

(三) 检测方法与依据

列出检测的方法、步骤及判断依据。明确方法和依据,有助于 提高检测的可信度和准确性。

(四) 结果分析与报告格式

- 1. 分析产品的物理性能、功能性能、环境适应性和电气性能,获得明确的检测结果。报告需逻辑清晰、结论明确,建议添加图表、曲线图和照片等直观说明,以增强报告的可读性和说服力。。
- 2. 最终报告文档以"场次号+工位号+检测报告"命名,保存在 计算机指定文件夹中。保存路径为: D:\2024DS\场次号+工位号。例 如,第二场次01号工位应创建文件夹D:\2024DS\0201。

完成任务五后,拷贝到指定U盘,并向裁判举手示意。