

phoenixrobot

部署与路线配置指南

场地准备、建图、路线配置、验收与日常运行检查清单



版本：2026.07 · 面向项目咨询、部署与服务沟通

1. 部署前确认

- 确认交付型号、功能清单、服务点位和项目负责人。
- 检查主要通道、转角、门槛、电梯口和拥挤区域，清理影响通行的临时障碍。
- 确认稳定电源、充电位置、无线网络覆盖和现场安全管理要求。
- 涉及访客数据时，先完成告知、授权、权限和保存周期设置。

2. 建图与点位

- 在营业前或低客流时段完成场地建图，保持通道状态与日常运营一致。
- 为接待点、咨询点、展示点和充电点设置清晰名称，避免使用含义相近的重复名称。
- 在玻璃反射、强光、狭窄通道或动态障碍密集区域增加现场复测。

3. 路线配置

- 优先使用稳定、宽阔、可持续通行的路线，不以最短距离替代安全性。
- 为高客流和临时封闭场景准备备用路线，并明确人工接管方式。
- 逐条测试出发、途中避障、到达播报、任务结束和自动回充。

4. 上线验收

- 连续执行迎宾、问答、引导和回充任务，记录成功率与异常点。
- 验证屏幕、音量、网络、传感器、充电、电量和后台内容均符合确认单。
- 完成管理员培训、日常检查清单、故障联系人和服务响应机制交接。

5. 日常运行

- 开机前检查机身、底盘、传感器窗口、电量、网络和通道环境。
- 营业中避免遮挡雷达与传感器，不在机器人行进路径堆放临时物料。
- 任务异常时先停止运行并保留现场信息，再通过服务热线或服务邮箱联系支持。

安全边界

本指南用于前期准备和标准项目沟通，不替代随设备交付的操作说明、现场培训、合同约定或安全规范。未经确认请勿拆机、改装电气系统或绕过安全策略。

需要现场支持

- 服务热线：0512-5747 6881
- 服务邮箱：sales@alpharobotics.ai