Унифицированная форма № ОС-14

Утвержден постановлением Госкомстата России

от 21.01.2003 № 7

Организация-получатель:

(наименования организации проведения чемпионата)

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | **Акт** | Номер приемщика | Дата составления | |
|  |  | |
| **о приеме (поступлении) оборудования** | | | |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| УТВЕРЖДАЮ |  |  |  |
| Руководитель | Глав.эксперт  (должность) | Не требуется  (подпись) | Не требуется  (расшифровка) |
|  |  |  |  |
| «         » |  | | 20        г. |

Организация-поставщик (продавец):                        ООО «Братья Вольт»

(наименование)

Организация-изготовитель:                        ООО «Братья Вольт»

(наименование)

1. **Сведения о времени приёмки оборудования**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Дата, время, ч., мин.** | | |
| Место приемки оборудования (наименование пункта) | время приема оборудования | |
| начало | окончание |
|  |  |  |

1. **Сведения о комплектности поступившего оборудования**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Оборудование** | | | |
| Вид упаковки | | Картонная коробка | |
| **Комплектность** | | | |
| **По документам организации, поставившей оборудование** | | **Фактически принято** | |
| Наименование | Кол-во: | Наименование | Кол-во: |
| Мобильная платформа, комплект | 1 | Мобильная платформа, комплект |  |
| Системная плата TurtleBro (STM32F4 и atmega2560, IMU сенсор) | 1 | Системная плата TurtleBro (STM32F4 и atmega2560, IMU сенсор) |  |
| Микрокомпьютер одноплатный, ARM-процессор с 64-битной архитектурой | 1 | Микрокомпьютер одноплатный, ARM-процессор с 64-битной архитектурой |  |
| microSD-карта 16GB | 1 | microSD-карта 16GB |  |
| Лазерный лидар (сканирование 360 градусов) | 1 | Лазерный лидар (сканирование 360 градусов) |  |
| Камера (микро, с креплением, USB) | 1 | Камера (микро, с креплением, USB) |  |
| Плата батарейного отсека с коннектором | 1 | Плата батарейного отсека с коннектором |  |
| Аккумулятор (18650) | 4 | Аккумулятор (18650) |  |
| Мотор-редукторы с энкодерами | 2 | Мотор-редукторы с энкодерами |  |
| Колеса | 2 | Колеса |  |
| Крепления колес | 2 | Крепления колес |  |
| Блок питания 12В | 1 | Блок питания 12В |  |
| Зарядное устройство для аккумуляторов | 1 | Зарядное устройство для аккумуляторов |  |
| Кабель microUSB | 1 | Кабель microUSB |  |

1. **Сведения о характеристиках поступившего оборудования**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Оборудование** | | | |
| Наименование | |  | |
| Серийный номер системной платы робота (mcu\_id) | |  | |
| **Характеристики** | | | |
| **По документам организации, поставившей оборудование** | | **Фактически принято** | |
| Название дистрибутива Linux | Debian GNU/Linux | Название дистрибутива Linux |  |
| Кодовое имя сборки Linux | buster | Кодовое имя сборки Linux |  |
| Версия библиотеки rospy | 1.15.14 | Версия библиотеки rospy |  |
| Размер оперативной памяти (Кбайт) | 1894304 | Размер оперативной памяти (Кбайт) |  |
| Допустимый диапазон частот подключения робота к сети 5 ГГц | 5170 МГц -5825 МГц | Текущая частота подключения робота к сети 5 ГГц |  |
| Допустимая разница напряжения в показаниях между топиком и мультиметром | +/- 0.5 Вольт | Разница напряжения в показаниях между топиком и мультиметром |  |
| IMU датчик работает корректно | Корректно | IMU датчик работает корректно |  |
| Кнопки D22-D25 работают | Работают | Кнопки D22-D25 работают |  |

При осмотре оборудования установлено:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1. Упаковка | не повреждена |  |
| повреждена | (указать повреждение) |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 2. Оборудование поставлено | комплектно |  |
| некомплектно | (указать некомплектность) |

Заключение приёмщика:

(принял/не принял)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Конкурсант-приёмщик  (должность) | Не требуется  (подпись) | (расшифровка (ФИО)) | |
|  |  |  | |
| «         » |  | | 20        г. |