

# 竞技类机器人（多足竞速）竞赛规则

## 一、项目简介

相比于轮式、履带式移动机器人，多足机器人具有独特优越性能，包括有地面适应性强、能量消耗少、减震性能强等，这使得多足机器人成为机器人领域一个重要的分支。

本项目拟通过比赛的形式，促进多足机器人领域的技术交流，提高我国大学生对多足机器人领域的关注，为我国的伟大复兴提供这一领域的相关人才。

## 二、赛项说明

鼓励参赛队伍自主开发机器人，要求参赛队伍提供技术说明文档，包括 Word、PPT、视频、专利等任意能够自主开发的任意证明资料。

**未提交证明资料 或者 被认定为无自主研发内容的队伍将不得参加比赛。**

## 三、比赛场地

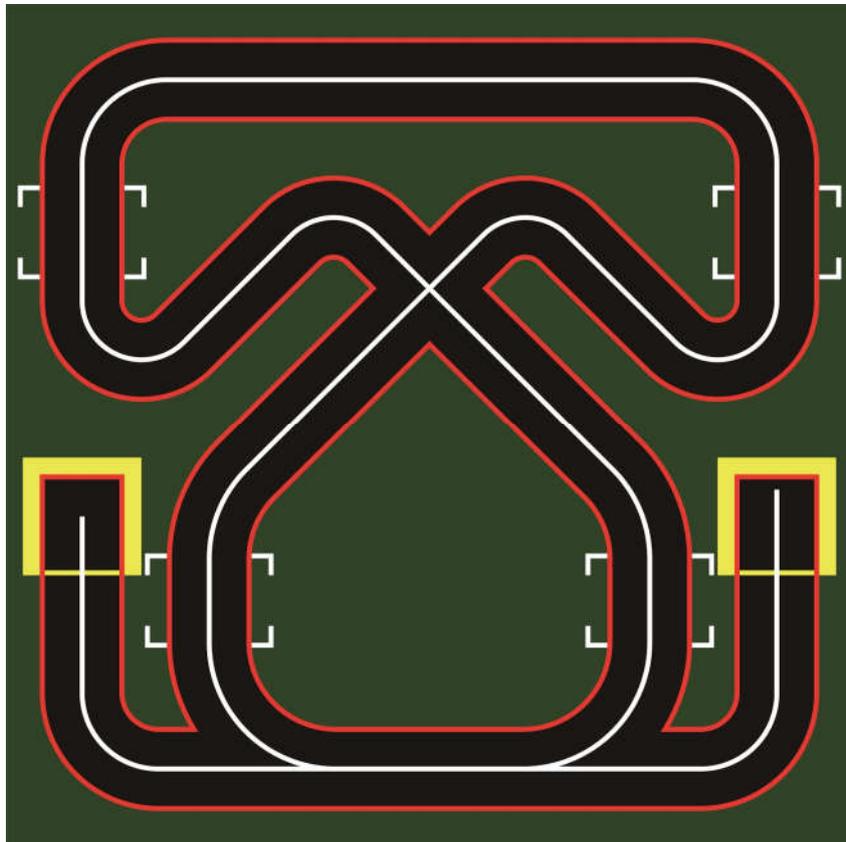


图 1. 无障碍比赛场地俯视图

[1]. 比赛场地分为**无障碍**和**有障碍**两种情况，有障碍地图为在原有无障碍地图上放置 4 组障碍物即可。由于疫情原因，2020 年比赛为线上模式，为了减少参赛队伍参赛成本，采用**无障碍**地图，未来将向**有障碍**地图方向发展，在此提前告知。

[2]. 场地大小为 5000\*5000mm，**材质为普通广告用灯箱纸打印**，不额外使用胶带标识，打印用的图纸可在 QQ 交流群内下载。

[3]. 颜色的含义。

- 图 1、2 中黑色部分为可通过区域，其宽度为 440mm。
- 黑色部分中的白色线路为引导线，其宽度为 30mm。
- 绿色部分中的白色线路为放置障碍物的定位使用。
- 红色部分为边界，其宽度为 30mm。
- 绿色部分为界外。
- 起始和结束区域的立体黄色框仅为理解使用，在比赛中在地图上只有黄色标记。

[4]. 障碍物为如图 3 所示，为 3 层居中叠加，最下层为 700mm\*500mm，厚度为 18mm，上表面为白色喷漆；中间层为 700mm\*300mm，厚度为 18mm，上表面为黑色喷漆，此处不包括白色引导线；最上层为 700mm\*100mm，厚度为 18mm，上表面为白色喷漆；材质为普通 18mm 厚度的木工板，喷上油漆制作完成。在放置好位置后，两边沿原有边界采用 30mm 宽的红色胶带张贴用标识边界。

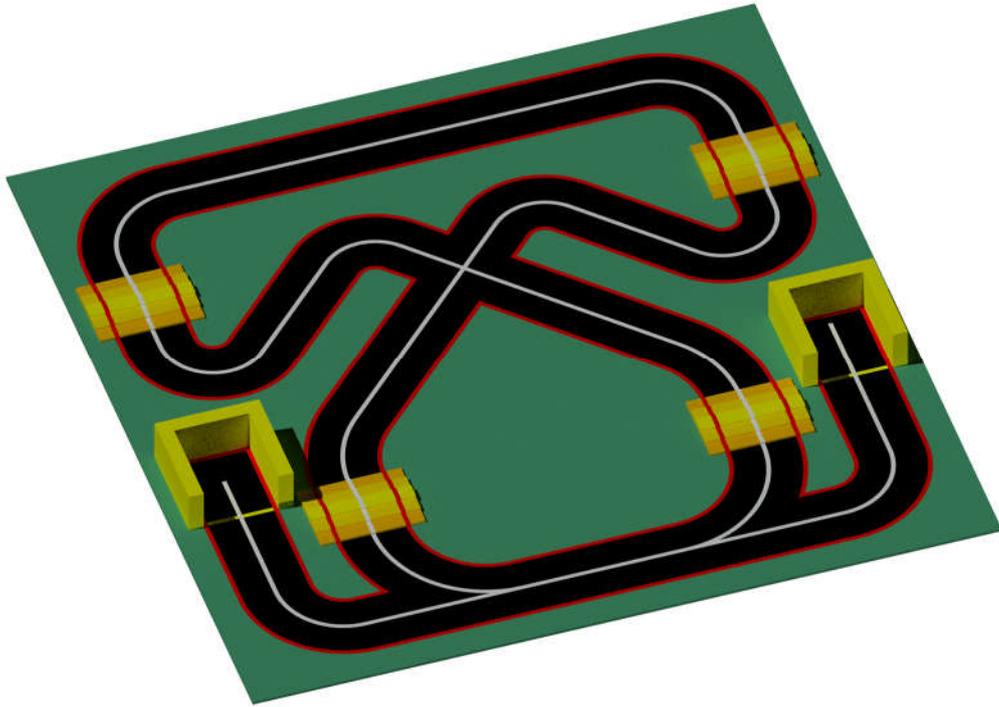
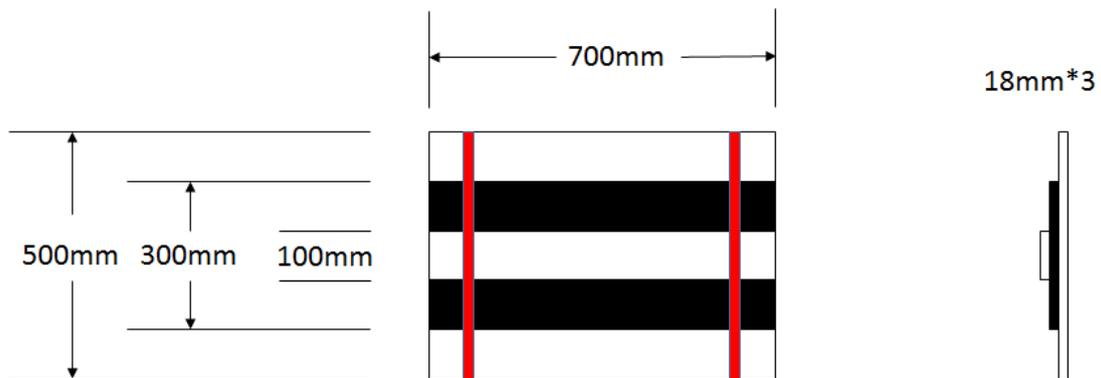


图 2. 有障碍比赛场地立体图



比赛承办单位因客观条件限制，提供的正式比赛场地的颜色、材质、光照度等细节，可能与规则规定的标准场地有少量差异。比赛队伍应认识到这一点，机器人需要对外界条件有一定的适应能力。

#### 四、机器人要求

[1]. 至少 2 个自由度及以上的连杆为 1 足，一个参赛机器人应至少具有 4 足。

[2]. 机器人禁止采用履带、轮式、飞行的混合行走方式，可以

利用多足自身特点采用弹跳方式。弹跳禁止在赛前提前蓄能，严禁使用炸药、高压容器罐等动力源。

[3]. 机器人必须为自主决策、自主运动，参赛人员只能在机器人身上带有的按钮进行启动和停止。

[4]. 对参赛设备（包括 1 台备用机，备用机仅能用于第 1 次行走前更换）采用集中安全审核方式，审核合格后，由裁判员做上标记，赛中还将采取抽审和复审等方法审核；擅自更换参赛设备或毁坏参赛标记者，将立即取消参赛资格。

[5]. 进行维修后的设备要重新审核。建议每个参赛队自备备用机，比赛中机器人没有开始可以更换备用机，一旦哨声开始将不得更换设备，一个学校的参赛队伍可以使用同一台备用机，但是备用机只能在一个队伍中使用。即：如果 A 高校有 A1、A2、A3 三支队伍，拥有 R1、R2、R3、R4 四台机器人，R4 可以为 R1、R2、R3 同时做备用机，但是如果在 A1 中使用后，就不可以再为 A2、A3 作为备用机。

[6]. 机器人应为在校学生为自主研制，自主研制的定义为至少源代码核心部分为自主编写。

[7]. 机器人姓名：要求给每台机器人取一个名字，用于报名、登记、标示、识别。如：嫦娥玉兔、空警 1 号、或 RoboSo，飞警等。姓名长度不超过 7 个汉字，2 个字母/数字算一个汉字。

[8]. 参赛队名称：一台机器人及相关的指导老师与学生为一个参赛队，队名即为机器人姓名，不必另起参赛队名称。

[9]. 指导老师、教练/研制人：应明确每台机器人对应的指导老

师和研制人，教练（即研制人）。

## 五、比赛任务及判分机制

### 5.1 竞赛任务

比赛任务为从出发区域（左侧黄色部分的黄线内）出发，沿白色引导线，在场地内，以阿拉伯数字“8”的形式绕行，停在达到区域（右侧黄色部分的黄线内）。

### 5.2 参赛队伍要求

[1]. 每个参赛队必须命名，如：\*\*\*\*学院\*\*队，并将队名标签贴于机器人显著位置，以便于区分。

[2]. 各参赛队员参赛时，请自备用于程序设计的电脑、参赛用的各种器材和常用工具，各项竞赛使用的编程语言不限。

[3]. 比赛方式：赛前抽签决定各队伍的出场顺序，具体见比赛详细规则。

[4]. 比赛过程中只允许参赛选手、裁判员和有关工作人员进入比赛区域，其他人员不得进入，每个参赛队只能有 1 名参赛选手进入，且中途不得换人。

[5]. 参赛机器人为自主控制。场外队员或者其他人员禁止人工遥控或采用外部计算机遥控任意参赛队伍的机器人。

[6]. 参赛队员须服从裁判，比赛进行中如发生异议，须由领队以书面形式申请复议，列出证据，由裁判做出最终裁决，并做出说明。

复议申请必须在下一轮比赛之前提出，否则将不予受理。

[7]. 竞赛期间，场内外一律禁止使用各种设备或其它方式影响他人的机器人，组委会一经发现，将对肇事队伍及队员取消比赛成绩与参赛资格。

[8]. 凡规则未尽事宜，解释、与规则的修改决定权归裁判委员会。

### 5.3 竞赛细则

[1]. 赛前领队会议抽签决定各参赛队编号、确定比赛分组及场地安排。

[2]. 每轮比赛开始前 5 分钟，开始检录参赛设备。

[3]. 比赛时，裁判哨响后，机器人开始行走，一圈最多允许 8 分钟。超过 8 分钟的速度成绩和行走成绩均统一为 0 分，并退出比赛，依据行走完成的时间得到速度排名。

[4]. 行走得分包括有行走扣分和干预扣分，扣分次数为 10 次，超出 10 次后得 0 分。得到行走排名。

● 行走扣分：机器人在行走过程中，机器人任意两条腿完全超出赛道或者同时接触边线，视为超出赛道，每超出赛道 1 次扣 1 次。

● 干预扣分：若机器人无法正常行动，可申请人工干预，裁判允许后可以干预，但每次干预限时 10 秒，并扣 1 次，且不允许沿赛道方向移动机器人。跨越赛道或沿赛道方向移动机器人导致赛程有效距离被人为缩短，取消本次成绩。注意：

■ 多足仿生机器人无法正常行动时，先提出手动干预申请。在裁判员许可下，进行动手干预。

■ 手动干预时只允许沿垂直于赛道的方向移动或转动机器人，不允许改变机器人与终点间所剩赛道的有效距离。

■ 手动干预时，不允许通过点击机器人上的按钮或通过其它电气控制方式控制机器人，不允许重启机器人。

■ 手动干预时间计入总比赛时间。

[5]. 最终成绩为**速度排名+行走排名**之和。

[6]. 为了更好的体现竞技水平，原则上如果没有另外通知，每支参赛队伍比赛需要连续赛 2 轮，2 轮之间不可以更换备用机，准备时间不超过 5 分钟，每次成绩现场立即确认，由参赛队伍组长选取 2 轮中 1 个成绩作为该轮比赛最终成绩。

## 5.4 违例与处罚

[1]. 参赛队的机器人注册后，不得向其他队伍借用机器人。同一个学校的不同队伍也不得互相借用机器人。借用机器一经核实，即取消两队的获奖资格和名次，并提交赛事组委会通报批评。

[2]. 下列行为将被认定为取消该场比赛资格的行为：

● 裁判员认为机器人故意导致或试图故意导致其他队伍机器人正常比赛。

● 无视裁判员的指令或警告的，围攻谩骂裁判员的，取消比赛资格。

- 故意犯规，及多次犯规，经裁判组判定后，取消比赛资格。

## 5.5 申诉与仲裁

[1]. 参赛队对评判有异议，对比赛的公正性有异议，以及认为工作人员存在违规行为等，均可提出书面申诉。

[2]. 关于比赛裁判判罚的申诉须由各参赛队领队在本场比赛结束后 10 分钟内通过书面形式向裁判提出。

[3]. 要求所有参赛队伍拍摄比赛视频，以备仲裁使用，仲裁时，证据需完整、清晰。

[4]. 当值裁判无法判断的申诉与技术委员会商议并集体做出裁决。

## 5.6 其他

[1]. 对于本规程没有规定的行为，原则上都是允许的，但当值主裁有权依据公平的原则做出独立裁决。

[2]. 本竞赛规则的解释权属于本项目技术委员会。