



2023 『途零』   竞赛交流会

浙江大学宁波理工学院

Created by [Mark](#)

机器人足球竞赛交流会

为竞赛参与者提供一个沟通平台和交流社群，促进比赛良好发展

主要内容

- 上半场

- 竞赛经验分享
- 专题研讨分享

- 下半场

- 沟通答疑与反馈
- 实训演练

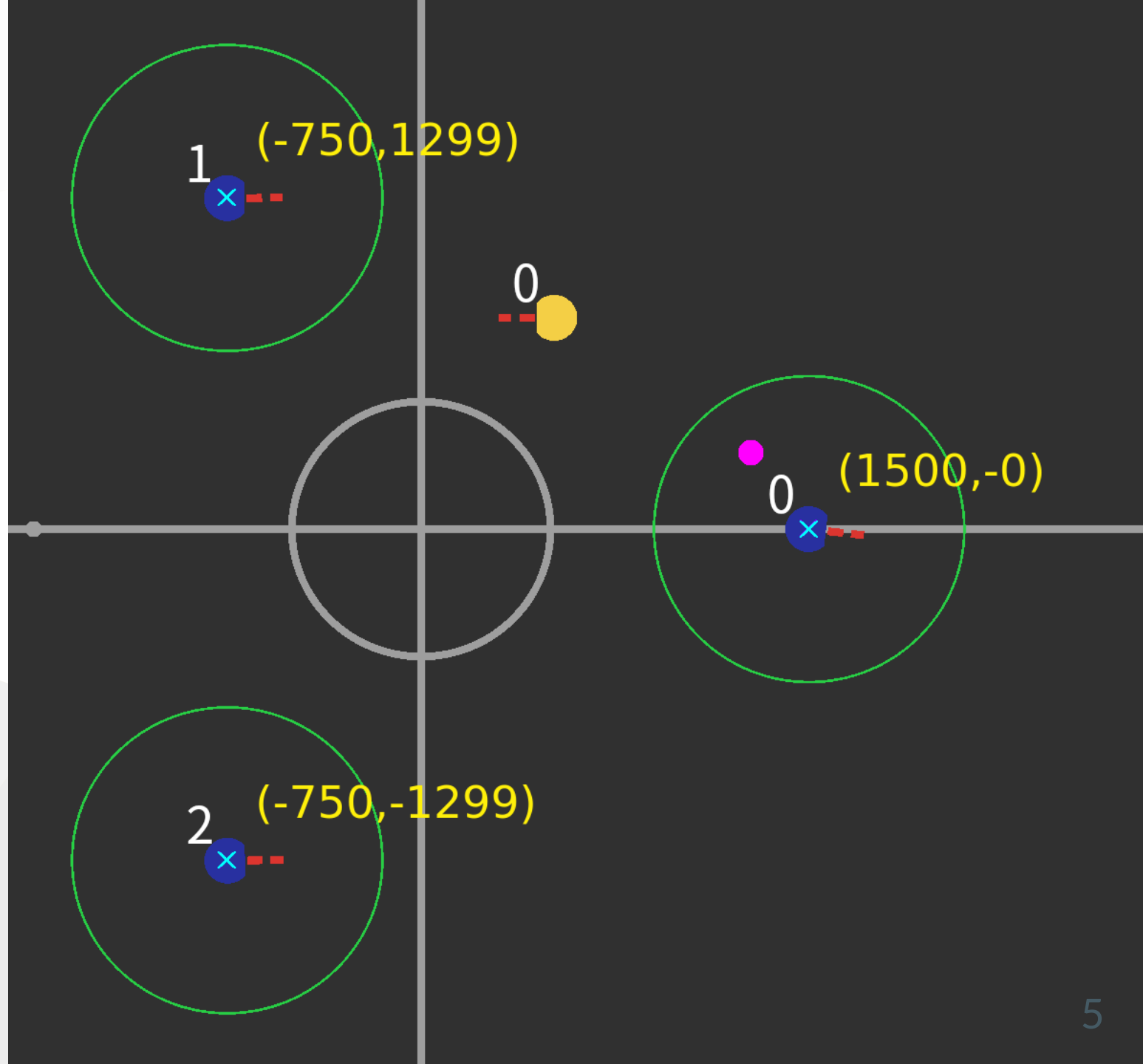
竞赛经验分享

- 2023年比赛反思
- 预测后续的主要进步方向
 - 关于策略：实现**容易维护和传承**的传球策略
 - 单体技能：Skill向通用/鲁棒/泛化的方向实现
 - 硬件改进：针对原有机机器人硬件的改进与创新
- 2024年技术挑战赛规则（草案）

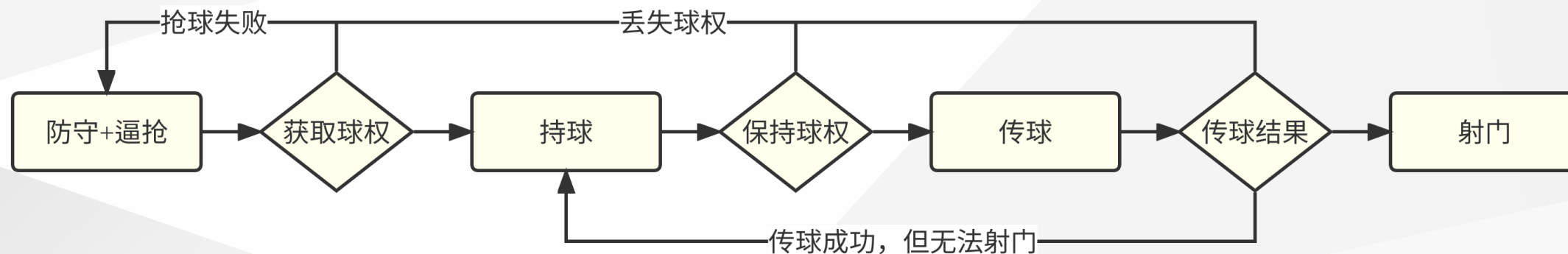
技术挑战赛

定点传球赛

- 考验Skill的执行效率
- 对于敌方机器人的行为预测
- 考验对于传球决策的计算



进攻策略



- 稳定的Skill - 传球，接球（Intercept/Chase/Touch/Rush）
- 决策模块 - <Receiver,Pos,KickMode,Power>
- 执行稳定 - 传球精度，运动精度

裁判机的安装与使用

- [架构说明-TZ-S01 2.3节](#)
- 软件
 - [SSL-Vision](#)
 - [Game-Controller](#)
 - [Status-Board](#)
 - [Autoref](#)

匹配规则

`{A}(LS)[DM]`

- 依次分组匹配
- 每组进行**匈牙利匹配**
- “{ }” 保持之前的匹配
- “()” 在状态跳转后进行一次匹配
- “[]” 每一帧实时进行匹配

Q&A

- 视觉中球丢失的处理
- 关于点球