2019 江苏省大学生机器人大赛

项目: 机器人越野

项目技术信息交流 QQ 群: 123808626

目 录

一 、	简介	-2
_,	赛项说明	-2
三、	比赛场地及器材	-3
四、	机器人要求	-6
五、	评分标准	-7
六、	赛程赛制	-7
七、	其它	-8

机器人竞赛技术委员会制订

2019年9月15日

一、简介

1.1 概述

机器人竞赛的目的是引导参赛队研究、设计并制作具有优秀硬件与软件系统的移动机器人,逐步提高机器人多方面的能力与智能。

要求机器人在特定的越野场地上,按照规则,成功翻越三类障碍,用尽量短的时间顺利到达终点。

1.2 子赛项设置

子项 目	名称	每轮 次数	每次 赛程	每次 起点	说明
1	机器人越野(I型分道)	3	3 圏	①内/中/外	不许变道
2	机器人越野(I型抢道)	2	4 圏	外道①/②	全程可以 变道

二、项目说明

2.1 分道赛(也称循线赛)

机器人自主识别赛道引导线、障碍物、中心分隔带、边框等,在其赛道内,围绕中心分隔带逆时针越野。

机器人整体投影明显脱离其引导线, 本轮本次越野结束。

2.2 抢道赛

机器人自主识别其它机器人、赛道引导线、障碍物、中心分隔带、边框等,围绕中心分隔带逆时针越野,全程可以变道。

不容许恶意碰撞其它机器人。严重碰撞中的责任方,取消其本轮本次越野资格。

2.3 启动与停机

机器人摆入出发点后,队员全程不得接触机器人。要求采用非接触方式控制机器人的启动与停机。各队只有一名队员采用非接触方式控制机器人的启动与停机,并且必须坐于裁判通道外侧的指定位置,不得随机器人移动。

启动功能: 使得各方队员不必站在机器人身边,操作启动机器人出发;

停机功能: 使得发生碰撞等紧急情况时, 队员不必跑进赛道操作使机器人停机。

2.4 越野过程的辅助动作

I型机器人,指示灯应保持有节奏的闪亮;

Ⅱ型机器人,手臂应保持与人类似的有节奏前后摆动。

2.5 抢道赛中的碰撞

2.5.1 追尾类型一

前方机器人正常行走时,发生追尾,后方机器人是责任方。

发生追尾,裁判应立即叫"停",所有机器人紧急停机,计时器暂停计时。罚责任方计时加 100 秒。

待各方机器人恢复正常状态与调整到适当位置,继续比赛,计时器恢复计时。 责任方退出本轮本次越野,成绩为未完成本次越野;其它机器人,编入后面组别, 补赛。

2.5.2 追尾类型二

如前方机器人异常减速甚至突然停机,发生追尾,前方机器人为责任方。 罚责任方计时加 20 秒。

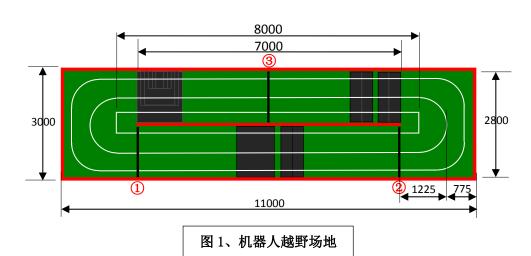
如严重影响比赛继续进行,裁判可叫"停",所有机器人紧急停机,罚责任方退 出本次越野,成绩为未完成本次越野;其它机器人,编入后面组别,补赛。

2.5.3 侧面碰撞

变道机器人是责任方。如严重影响比赛继续进行,裁判可叫"停",所有机器人紧急停机,罚责任方退出本次越野,成绩为未完成本次越野;其它机器人,编入后面组别,补塞。

三、场地、路线、环境、设施

本次比赛场地尺寸、标识线和符号、放置的障碍物种类及数量见图 1。



3.1 场地

总宽≥3米,其中跑道区总宽约2.8米;

总长≥11米,其中跑道区总长约10.8米。

场地表面:

场地地面通常为绿色地毯。

起止线: 三条。黑色布基胶带,宽60mm。如图①、②、③位置。

场地中心分隔带: 高≥300mm、长 7000mm、厚 100mm,表面为板材原色、可能有图文, 不一定有如图的红色线。

场地边框: 高≥250mm, 表面为板材原色、可能有图文, 不一定有如图的红色线。

裁判通道: 场地边框外 1000mm 为裁判专用通道。

障碍物

路途中摆放由木板等制成的障碍设施。模仿野外环境,障碍的制作不求特别精细, 尺寸可有一定误差。障碍设施的机器人路过表面涂刷黑板漆(或为黑色兔漆生态板), 上面有白色引导线。

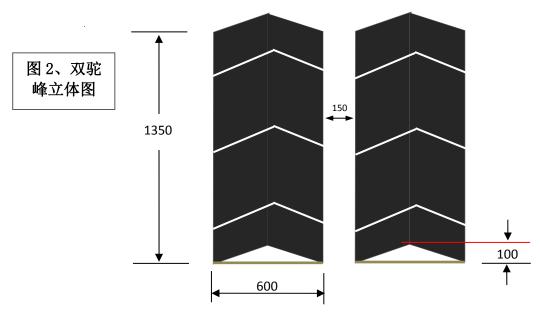
3.2 赛道/跑道、引导线

引导线采用宽度约 30mm 的白色布基胶带,引导线覆盖障碍物,两条引导线中心间距为 450mm。

跑道内圈为矩形;跑道中圈两端为半圆形,直径 1450mm;跑道外圈两端弧形直径 1450mm。

3.3 路障: 双驼峰

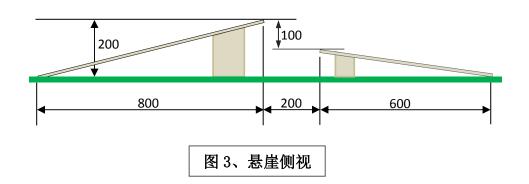
驼峰宽 1350mm、高 100mm, 截面为 2 个等腰三角形。两个驼峰间距 150mm。



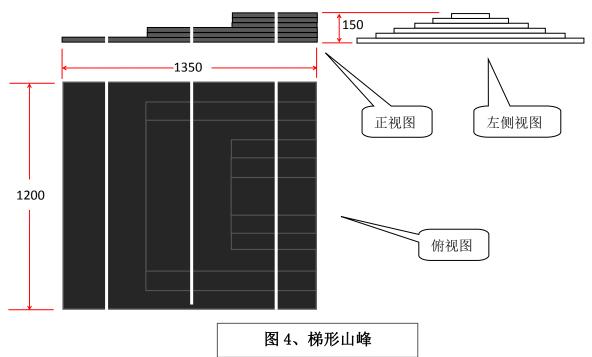
3.4 路障: 悬崖

高斜坡: 底长约800mm, 高200mm, 宽1.35米;

低平台: 底长约 600mm,总高 50mm (斜坡下平台高 50mm),宽 1.35 米。 俯视图见图 1 。



3.5 路障: 梯形山坡



六层梯形:

第一层(底层),长1.2米,宽1.35米;

第二层,长1.0米,宽0.9米;

第三层,长0.8米,宽0.9米;

第四层,长0.6米,宽0.45米;

第五层,长0.4米,宽0.45米;

第六层,长0.2米,宽0.45米。

各层厚度均约为25mm。

四、机器人要求

4.1 机器人

规范	机器人类型			
79% YE.	I 型	II型		
重量	不限。	不限。		
宽	≤300mm。	≤300mm。		
长	≪450mm。	≤450mm。		
外观	无具体限制,如像一辆汽车	像一个人站在汽车/滑板上检阅巡游。		
21796	或坦克。			
肩高		肩膀转动轴心到地面的高度		
月间		≧机器人承重轮前后最大轴距的2倍;		
手臂		有可以分别独立运动的左右手臂,		
丁肖		手臂长度≥1/3 肩高。		
头	有可以独立运动的头。			
动力	请在每轮比赛开始前为机器人充足电力;本轮比赛结束前,不得充电。			

安全	机器人不得伤害人,不得损坏场地与环境。			
自动变形	允许机器人在比赛中出发后,为了降低重心等目的自动变形。但尺寸			
日列文形	不得超限,停车后必须变回原形。			
其它	机器人结构形式,要能适应越野场地及路障。			
八 七	鼓励创新设计,鼓励美观设计。			

4. 2 标识牌

应在机器人身后左右居中位置, 粘贴安装标识牌, 无遮挡。标识牌黑色底边距地 面约3cm。

茫茫云海, 航空航天; 离离山河, 越难越野。

韦元掌



大黄蜂 ak47 ●●



亚太航空航天大学

标识牌:

15cm 宽、7cm 高, 顶行 2cm 高、中行 3cm 高、底行 2cm 高。白底、黑色边框 (3 磅)。

中行居中为机器人队名(黑体、红色,不足7个汉字的,在前面补符号-),队 名前后各2个符号黑色圆,字符均为黑体、一号、加粗。

顶行供参赛队自由打印文字符号。底行参赛学校名称 标识牌居中打印在白纸上,白纸 16cm 宽、8cm 高。

4.3 参赛队要求

参赛对象:

在校学生为主研制的机器人。

机器人姓名/参赛队名称:

要求给每台机器人取一个姓名,用于报名、登记、标示、识别。如: Robot 越野 先锋、飞毛腿 AK47、坝上黄飞鸿等等。姓名长度不超过 7 个汉字, 2 个字母/数字算 一个汉字。

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队员(即研制人、教练)。

五、评分标准

5.1 计时:

采用电子计时器或秒表计时。机器人在其起跑点位置预备,出发哨声响开始计时; 跑完赛程,触碰到其"起止黑线"时,停止计时。

5.2 跑完赛程,成功停机标准:

- (1) 至少一个车轮越过其"起止黑线";
- (2) 整体投影没有触碰到前方障碍物。

未成功到达终点的,认定本次越野耗时为300秒;到达终点但未成功停车的,本次越野罚加100秒。

5.3 成绩:每一轮,取各次越野时间中最少的一次,用时少者优胜。

5.4 成绩排序:

按照首先决赛成绩、其次复赛成绩、然后初赛成绩得出总名次排序。 如时间相同,根据上一轮比赛成绩决定次序。

六、赛程赛制

6.1 分组竞赛:

每一轮竞赛均为分组赛。

分道赛,每组1-3名机器人。

抢道赛,每组2名机器人,不足2名时,从已比赛完毕机器人中选择补足名额,成绩排名靠后的优先。

6.2 出发点

跑道分为内圈、中圈、外圈,3条起止线,如图。机器人从出发位置出发后,围绕中心分隔带逆时针转圈越野;

分道赛,每一轮竞赛,每台机器人均跑3次,分别从①的内/中/外位置出发; 抢道赛,每一轮竞赛,每台机器人均跑2次,分别从①/②位置外道出发。

6.3 第一轮比赛(初赛)

各小组所有机器人的成绩混合排序,得出名次。前 L 名机器人进入复赛;一所学校不超过 3 名。

6.4 第二轮比赛(复赛)

前 M 名进入决赛, 一所学校进入决赛不超过 2 名。

6.5 第三轮比赛(决赛)

决赛成绩排名次时,一所学校只能1个机器人进入前3名。

6.6 预备

裁判发出声音"预备"后,队员将机器人放入各自起跑点的起止线后:

I型机器人,指示灯应保持亮;

Ⅱ型机器人,头应保持有节奏的左右或上下摆动。

裁判3次发出声音"预备"后,未能做好准备的机器人,退出比赛。

6.7 出发

裁判吹哨后,各方队员以非接触方式控制机器人出发,开始越野。

七、其它

1、晋级决赛的机器人队,应在决赛开始前提交技术报告,必要时增加答辩环节,具体要求,届时将通知各队;

- 2、由于报名情况不确定,实际赛程以报到后发布的为准;
- 3、以上未尽事宜,裁判长征求各参赛队领队老师意见后决定;
- 4、上述如有与赛事组委会规定不一致的,以组委会规定为准。