项目简介

要求机器人在规定假期时间内，穿越险境、去随机指定的宝物所在景点寻宝，同时游历尽量多的景点，获得尽量多的得分，并在假期结束前回到出发地。

机器人寻宝游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，如：

１、系统规划与优化能力：

在设定的假期时间内不可能游历全部景点，应该有选择的完成计划中的旅游活动，并回到出发地点，需要有一定的系统规划与优化能力。

想得高分，就要游历尽量多的景点和难度高的景点，寻宝时优先寻找宝物，但存在来不及在规定的假期内回家的危险。每轮比赛中走两次，在第一次经验基础上，第二次可更好体现优化和智能。

２、应变能力：

旅游路线可能在比赛开始前很短的时间内正式公布；有些可移动景点与路障的摆放数量与位置，在机器人放进出发区后，随机确定。这在一定程度上可控制竞赛的难度，并使旅游路线有一定的不确定性。

３、视力及定位：

考验机器人辨别数字、二维码、文字、形状和色彩的能力，引导机器人视力及定位能力的提高。

４、爬坡能力：

对于Ⅱ型和Ⅲ型机器人难度更大。

５、跨越门槛的能力：

这对三类机器人都是重大考验。

６、快速性与稳定性。

机器人在的整个旅游过程中，始终要在快速性与稳定性中间求得平衡，否则，难以取得好的成绩。

技术委员会

负责人：林锦国，南京工业大学，[13705178166@163.com](mailto:13705178166@163.com)，13705178166

成　员：赵延廷，杭州师范大学

　　　　林宝全，福州大学

　　　　刘建群，广东工业大学

　　　　曹利华，山东大学