

# 2018RoboCup 机器人世界杯中国赛比赛规则

## RCJ 机器人救援赛项目

Rescue Line 现场赛（小学、中学）

2018RoboCup 机器人世界杯中国赛

RCJ 机器人救援赛项目技术委员会

2018 年 2 月 10 日

## 目 录

|                     |    |
|---------------------|----|
| 一、项目简介.....         | 4  |
| 二、技术委员会.....        | 5  |
| 三、赛项说明.....         | 5  |
| 四、比赛场地及器材.....      | 6  |
| 4.1 描述.....         | 6  |
| 4.2 地板.....         | 6  |
| 4.3 路线.....         | 7  |
| 4.4 减速条、碎片和障碍物..... | 8  |
| 4.5 交叉路和绝路.....     | 8  |
| 五、机器人要求.....        | 11 |
| 5.1. 控制:.....       | 11 |
| 5.2. 结构.....        | 11 |
| 5.3 队伍.....         | 12 |
| 5.4 检录.....         | 13 |
| 5.5 违规:.....        | 14 |
| 六、评分标准.....         | 14 |
| 6.1 现场成绩.....       | 15 |
| 6.2 日志.....         | 16 |
| 七、赛程赛制.....         | 18 |
| 7.1. 赛前准备.....      | 18 |
| 7.2 人员.....         | 18 |

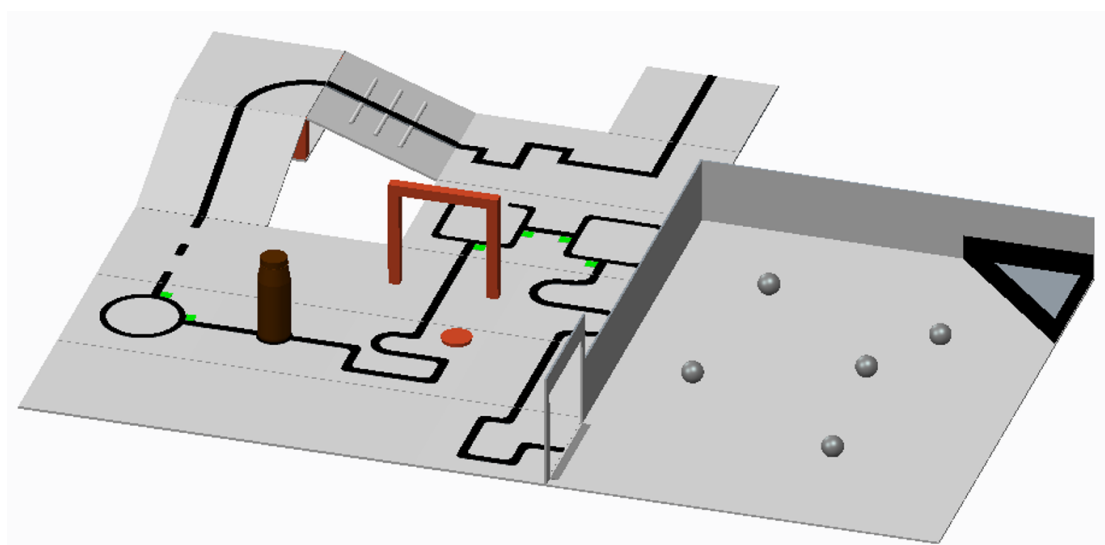
|                  |    |
|------------------|----|
| 7.3. 开始比赛 .....  | 19 |
| 7.4 比赛过程.....    | 20 |
| 7.5 计分.....      | 21 |
| 7.6 程序中断.....    | 23 |
| 7.7 人质位置.....    | 24 |
| 7.8 撤离点位置.....   | 25 |
| 7.9 比赛结束.....    | 25 |
| 八、行为守则.....      | 25 |
| 8.1 比赛精神 .....   | 25 |
| 8.2 公平竞争.....    | 25 |
| 8.3 行为 .....     | 26 |
| 8.4 教练 .....     | 26 |
| 8.5 伦理和完整性.....  | 27 |
| 8.6 分享.....      | 27 |
| 九、冲突解决.....      | 28 |
| 9.1 裁判和助理裁判..... | 28 |
| 9.2 规则说明.....    | 28 |
| 9.3 特殊状况.....    | 28 |

以下为由 RCJ 中国救援技术委员会发布的 RCJ2018 官方规则。

中国救援技术委员会对该规则有最高解释权。参赛队伍应关注官方网站 [www.rcj.org.cn](http://www.rcj.org.cn)，以便了解最新补充通知。

## 一、项目简介

在 RCJ 救援比赛中，灾难现场极其危险以至于人类无法到达被救人质所在之处，你的团队任务艰巨，必须在没有人类帮助，完全自主的模式下实施救援任务。机器人必须坚强机智的通过复杂山势地形，凸凹不平的土地而不被卡住。机器人最终找到人质，小心谨慎地把他们运送到人类能够接管的安全撤离点并顺利撤离。



机器人的设计搭建和编程必须完全由学生完成。

机器人的搭建和编程必须完全由参赛队成员完成，并提供相关记录。教练，家长，公司等不得参与机器人的编程和调试。为了避免取消参赛资格，每支队伍必须提供参赛日志。同时，参赛学生要掌握机

器人的软件硬件知识。

## 二、技术委员会

负责人：孙雨安

邮箱：jiqimao325@163.com

## 三、赛项说明

### 概述

机器人必须在全自主的情况下在赛场内循线运行，同时要克服各种困难，例如障碍物、减速带、路口等。场地由许多图案不同的拼块拼在一起组成的，拼块是白色的。场地内会有不同高度的拼块，它们之间由斜坡连接。救援区场地大小为 90cm\*120cm，四周有围墙。人质分为银色反光导电球(活的)和黑色不导电球(死的)，直径为 4-5cm。撤离台分两种，形状都是等腰直角三角形，边长 30cm，一种是片状斜边有 5mm 高的边，一种为高为 6cm 的黑色槽型结构。道具中障碍物为至少高 15cm 的重物，减速条直径不超过 1cm，路口有绿色转向标志。

比赛队伍不允许给机器人场地信息，所有内容需要机器人自己确认。

## 四、比赛场地及器材

### 4.1 描述

4.1.1 比赛场地是由组合式的拼块组成的，可以为机器人设置不同路径，还可以设置场地大小和路径的长短。

4.1.2 场地由 300 毫米×300 毫米的拼块组成，拼块上图案不同。拼块的选择和排列顺序直到比赛当天才会公布。拼块会固定在一个坚硬的背衬材料上。

4.1.3 每场比赛的场地至少有 8 个拼块组成。

4.1.4 拼块上的图案设计不同（样例可以在本规则 1.3 中找到）。

### 4.2 地板

4.2.1 地板是白色的。地板可能光滑也可能粗糙的（如油毡或地毯），拼块之间的连接处可能会有 3 毫米的高度误差。场地由于是拼块组成，会有缝隙或高低不平，主办方会在制作过程中尽量减少这些问题。

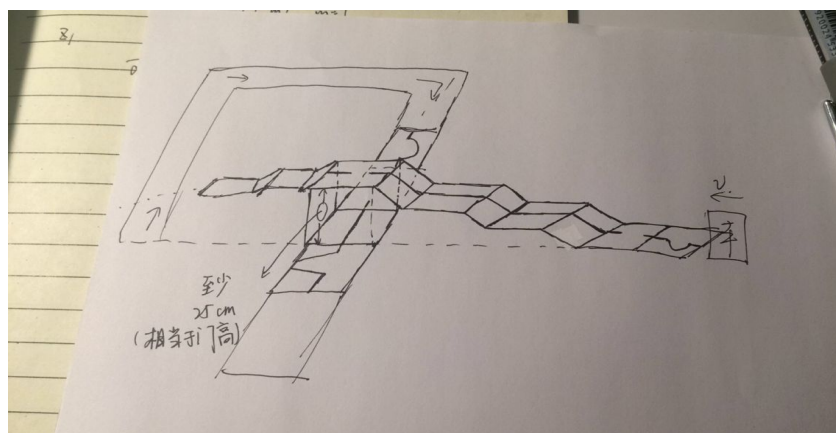
4.2.2 比赛选手需要注意的是：在一些比赛中，拼块可能会安装在厚背板上或抬离地面的台子上；如果机器人偏离，可能很难回到拼块上。不允许协助已偏离的机器人回到拼块上。

4.2.3 拼块将作为斜坡让机器人从不同高度拼块“爬”上爬下。斜坡与水平面夹角不超过 25 度。

4.2.4 机器人要能够通过放置在另一个拼块下面的拼块。两个拼块间

的高度差至少为 25cm。

大概是这个意思：

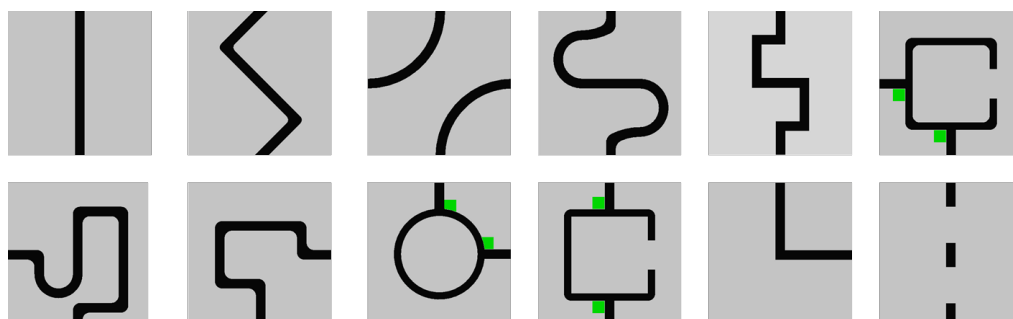


## 4.3 路线

4.3.1 黑线宽度大约 1-2 厘米，可能由黑胶布制作或直接印制在场地板上。这些黑线将组成一条路径。（图示仅供参考，可以自己设计）。

4.3.2 直线路段的黑色线可能有断线，在断线前至少有 5 厘米的直线，断线最长 20 厘米。

4.3.3 每轮的拼块和路径可能会有所不同。



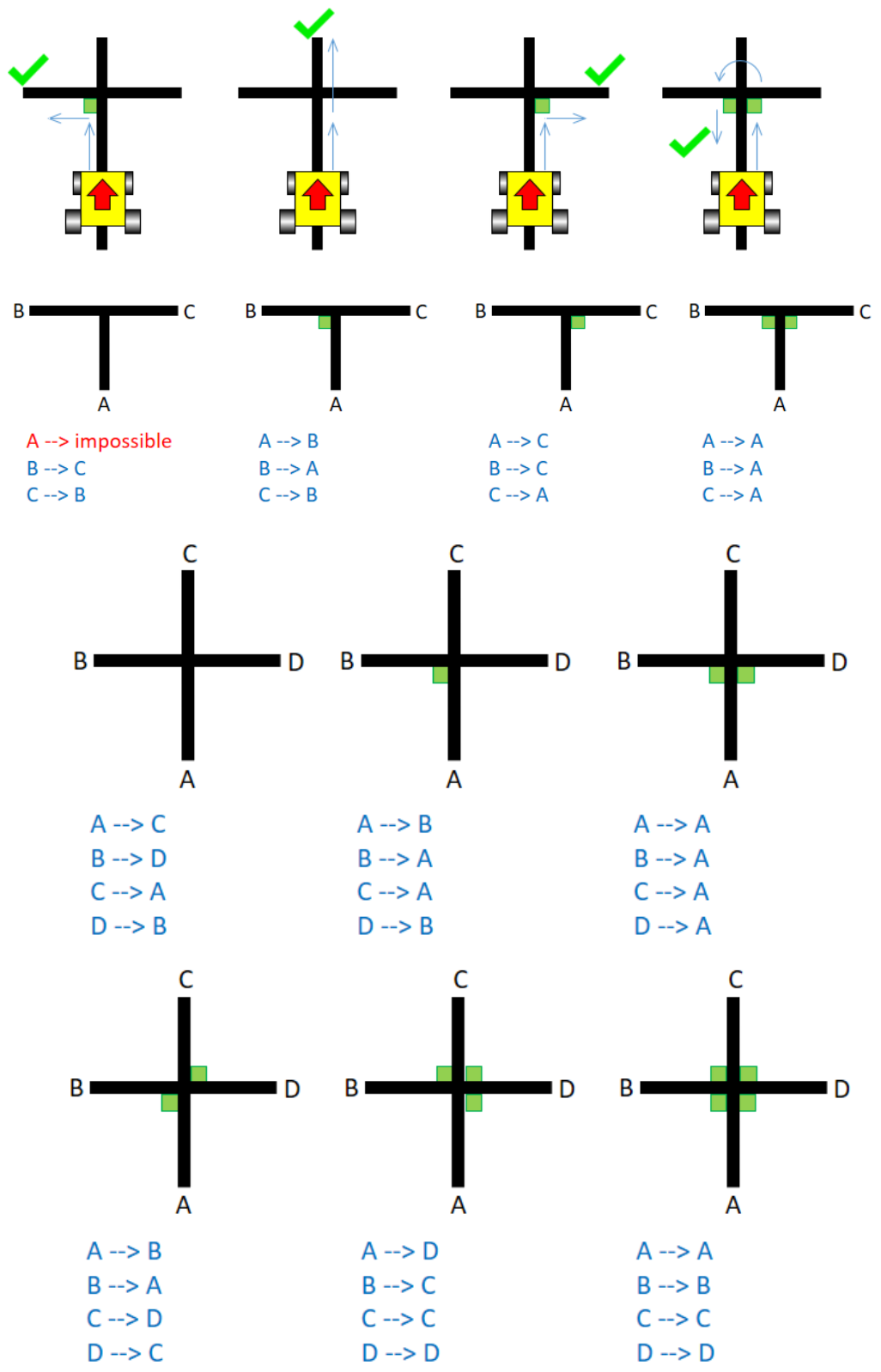
## **4.4 减速条、碎片和障碍物**

- 4.4.1 减速条直径不超过 1cm，白色并固定在地板上。有可能斜放。
- 4.4.2 碎片为直径不超过 3mm 的竹（木）签，不固定在地板上。
- 4.4.3 碎片可能靠近墙放置。
- 4.4.4 障碍物为砖块状或其他较大、较重的物体。高至少 15cm。
- 4.4.5 一个障碍物不会放在一条线上的地方。
- 4.4.6 机器人须识别并绕行障碍物。障碍物可能很重或者被固定在场地上，如被机器人撞倒或产生位移将在该轮比赛中保持撞倒或位移后的状态，即使影响机器人前进也不能移动障碍物。

## **4.5 交叉路和绝路**

- 4.5.1 交叉路可能会放在除了撤离区以外的任何区域。
- 4.5.2 转向标记是绿色方块，尺寸为 25 毫米 x 25 毫米，指示接下来机器人要转的方向。（看 3.1.6C）
- 4.5.3 如果没有绿色标志，要继续直行。
- 4.5.4 绝路是在进入交叉路时，线的两边各有一个绿块，这种情况机器人要原路返回。
- 4.5.5 交叉路均为直角，可能是丁字路口或十字路口。
- 4.5.6 转向标志放置在交叉路口前。详见图示。





## 4.6 门框

4.6.1 比赛场地可能会放置门框，门框大约 250 毫米宽、250 毫米高。

4.6.2 门框会放置在直线区。

4.6.3 门框将被固定在地上。

## 4.7 撤离区

4.7.1 黑线将在撤离区的入口处截止。

4.7.2 撤离区约 120 厘米×90 厘米，四面有至少 10 厘米高的墙。

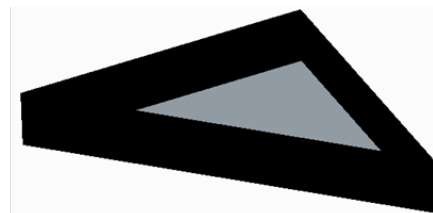
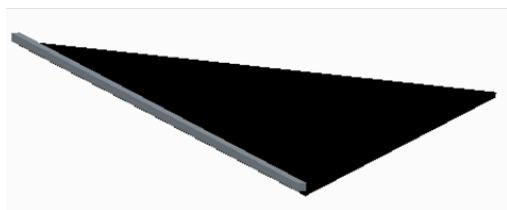
4.7.3 在撤离区的入口处，有一条 25 毫米×250 毫米银色线条。

4.7.4 参赛队伍可以在两种撤离台中任选一个。两种撤离台都是等腰直角三角形，腰长为 30 厘米×30 厘米。

级别一：撤离台是黑色薄片，斜边有 5 毫米高的边。

级别二：撤离台是边的高度为 6 厘米的槽型结构体。

4.7.6 撤离区没有出口。



## 4.8 人质

4.8.1 人质可能位于撤离区的地板上的任何地方。

4.8.2 人质是一个直径为 4-5 厘米的球。

4.8.3 人质表示是一个人， 有两种：

- 死的人质是黑色不导电的。
- 活的人质是银色反光导电的。

## 4.9 环境条件

4.9.1 参赛队伍应有这样的认识：比赛场地可能与参赛队伍自己的训

练场有差别。参赛队应调试自己的机器人以适应场馆的环境。

4.9.2 救援场地的照明和磁场情况可能会不同。

4.9.3 场地可能会有磁场干扰（例如场地下面的电线或金属）参赛队伍应该做好应对这些干扰的准备。组委会也会尽量减少外界磁场干扰。

4.9.4 比赛场地可能会有突发的光线干扰（例如观众的闪光灯）参赛队伍应该做好应对这些干扰的准备。组委会也会尽量减少外界光照干扰。

4.9.5 所有尺寸允许与规则存在 5%的误差

## **五、机器人要求**

### **5.1 控制:**

5.1.1 机器人必须自主运行，不允许对机器人进行遥控、手动控制或传送数据给机器人（例如用传感器、连接线、无线等方式）。

5.1.2 机器人必须由队长手动开启。

5.1.3 禁止预先定位方式的固定程序（机器人的移动基于在机器人运行之前已经知道的位置信息或者在场地内放置特殊识别物）进行比赛。

5.1.4 机器人禁止以任何方式破坏比赛场地的任何部分。

### **5.2 结构**

5.2.1 任何的机器人套装或积木，不管是市场上销售的，还是用原材

料搭建而成的，只要符合上述规格，只要其实质的设计和建构工作主要是由学生完成的，都允许其参赛。

5.2.2 使用任何针对某一任务的商业成品套件及传感器组件都可能被立刻取消资格。如有任何疑问请咨询组委会技术委员会。

5.2.3 为了安全考虑，机器人只允许使用 1 类或 2 类激光传感器。这一项在检录时会被检查。队伍使用激光传感器必须提供数据手册。

5.2.4 二代、三代蓝牙和 Zigbee 是 RCJ 唯一允许使用的无线通信手段。如果机器人上装有其他类型无线设备，队伍必须拆除或者禁用以避免干扰其他比赛项目。如果机器人上有其他形式集成无线设备，必须证明它们是已经被禁用了的。不遵守的队伍将被取消比赛资格

5.2.5 机器人可能会从场地上掉落损坏，要关注场上其他机器人，关注场地元素。组委会不能预见所有的潜在的损坏机器人的情况发生。团队应确保机器人上所有元件受到抗性材料的妥善保护。例如：必须防止电路器件跟所有人员、其他机器人和赛场上的元素发生直接接触。

5.2.6 当电池运输或移动时，建议使用安全袋。必须采取合理的措施确保避免发生短路和化学成分或气体的泄露。

## **5.3 队伍**

5.3.1 参赛队在每场比赛中仅能使用一个机器人，不得有备用机器人。

- 5.3.2 每一支队伍有 2-5 个成员(此项是国际比赛要求,2018 RoboCup 机器人世界杯中国赛没有此要求)。
- 2.3.3 每一个参赛队员必须有一个技术性的工作并解释具体负责的内容。
- 5.3.4 每一个学生只能注册在一支队伍。
- 5.3.5 每一支队伍只能参加一个比赛项目(包含子项目)。
- 5.3.6 国际参赛资格:所有参加 RoboCup Junior 项目的参赛队员,必须在 1998 年 7 月 1 日(含)之后出生;
- 5.3.7 每一个参赛队员可以参加两次救援项目(两次国际赛),在参加两次救援项目后,只能参加 Rescue Maze 比赛。
- 5.3.8 教练及家长在比赛期间不能陪同学生,在数小时的比赛期间学生自己处理问题(教练不能提供监督或者帮助)。

## **5.4 检录**

- 5.4.1 机器人有可能在赛前或比赛期间接受组委会检查,以确保他们符合比赛规则。
- 5.4.2 参赛队不得使用和其他团队非常相似的前一年或同一年的机器人。
- 5.4.3 机器人如果在比赛期间发生结构变化需要重新接受组委会检查。
- 5.4.4 队员将在比赛中接受结构及程序上的询问,以确定机器人的构建和编程是由他们自己独立完成。
- 5.4.5 队员的答辩将有可能被录像。

5.4.6 所有参赛队在正式注册后须填写网上表格，以便裁判更好的准备提问。具体提交方式将在比赛前下发给各支队伍。

5.4.7 所有队伍在赛前都要提交代码，在没有得到参赛队伍允许的情况下代码不会在比赛时或比赛前共享给其他队伍。

5.4.8 所有队伍在赛前都要提交工程设计方案，在没有得到参赛队伍允许的情况下代码不会在比赛时或比赛前共享给其他队伍。

## **5.5 违规:**

5.5.1 任何检录不通过的违规机器人在修改完毕且通过检录前不得参赛。

5.5.2 修改必须在规定时间内完成，不得延误正常比赛。

5.5.3 机器人修改后仍不符合要求，取消本轮参赛资格，而非全部比赛资格。

5.5.4 教练严格自律，不得协助。（见 6 行为准则）

5.5.5 任何违反规则的行为将会被裁判，组委会或者大赛主席以取消比赛资格（本轮比赛或者全部比赛）或者扣分的方式自由处罚。

## **六、评分标准**

2018 年 RCJ 救援比赛的最终成绩以及最终参加国际赛的名额分配将按照日志成绩与现场成绩结合的形式决定。

日志总分占最终成绩的 15%

现场成绩占最终成绩的 85%

## 6.1 现场成绩

由笔试和任务赛两部分组成。

其中笔试 10%

任务赛 75%

### 6.1.1 笔试

内容：笔试部分内容由组委会专家委员会来确定。将涉及到救援机器人会用到的所有部件的使用，以及简单的工作原理，不同年龄段的学生可能有不同测试内容以及相应的评判标准。对于自主开发的平台要能够给出相关器件的设计原理简图以及原理。能够用伪代码或流程图表达出机器人救援比赛中可能出现的任意逻辑状态。

笔试分数占最终成绩的 15%

### 6.1.2 任务赛

机器人：要求所有队伍能够在指定时间内，将机器拆成独立的散件，经检查合格后再经过指定时间，安装搭建完成，并且符合相关竞赛项目的要求并能够正常运行。

对于不能完成该部分的队伍实行一票否决。

编程：要求学生能够现场编写程序来完成现场任务赛。

任务赛一共 4-6 轮，视具体情况决定。每轮比赛任务不同，可能是标准的救援项目，也可能是救援项目的一部分，或者是类似于国际赛联队赛项目内容。赛场规模和道具均符合国际赛要求。有些部分可能会

有所变化，例如比赛时间、人质数量等，会根据任务赛要求改变。

任务赛占最终成绩 75%：

前几轮比赛总分合计占 55%

最后一轮占 20%（标准救援项目）

### 6.1.3 面试

根据国际比赛的实际情况，在 2018 年比赛中引入二次面试以及多次面试。

通过面试的队伍比赛过程中，对于有投诉的队伍以及有反映套材机器人问题的队伍以及裁判发现有作弊嫌疑的队伍，经 TC 组认定，进行二次面试以及多次面试，难度会有所增加，重点是考核学生对于机器人的硬件知识和程序的熟悉程度以及机器人的综合驾驭能力。

二次面试以及后续面试仅有合格与不合格两种结果。

## 6.2 日志

### 6.2.1 各队伍必须准备相关的开发日志：

日志必须包含设计方案的讨论过程，设计原理，实验过程，实验数据，数据分析对比。

包括机器人的设计原始资料如结构件设计图。加工后的照片，工作记录，核心算法原理及相关代码。

机器人的编程应该全部由学生自主完成，因此要求学生对所用程序的每一行代码都能够清楚解释作用及算法原理。

### 6.2.2 日志要求：



本年度继续加入日志评分项目，具体要求如下：

有效页数：

小学组 30 页

中学组 50 页

要求：

图片不能超过页面的 50%

字体宋体，字号 小四号，页面设置为普通（左右边距 2.54 厘米，上下边距 3.18 厘米，行距单倍。

要详尽的记录学生参加机器人活动所做的工作（包括软件硬件）。

### 6.2.3 有效日志：

日志内容不能直接抄袭互联网内容，必须有自己的学习过程，心得体会。

日志应包括日期，具体工作内容，设计原始图纸（包括机械和电子部分），计算机设计图纸，相关设计方案，选择该方案的原因，改动原因，目的，是否可行，相关测试数据等等。

日志内容不能雷同于往年资料。

### 6.2.4 日志评分从如下环节进行评分

有效页数

内容完整性

是否符合格式要求

学习总结，工作总结，问题总结，后期计划， 创新性

### 6.2.5 日志发布：

注册报名完成后可以提交日志。

最终，日志必须和比赛机器人相匹配，否则必须提供更改后的改动日志。

#### 6.2.6 日志得分

日志部分占总成绩的 15%，日志模板参见大赛官方网站规则发布页面。

## 七、赛程赛制

### 7.1. 赛前准备

7.1.1 按照组委会指定的场地、时间进行竞赛及调试。

7.1.2 竞赛场地和练习场地是各自独立的。竞赛场地仅能在组委会指导下才能调试。

### 7.2 人员

7.2.1 赛前应在自己队内指定一名队长，和一名成员为副队长，如非裁判允许，只有这两名成员可以进入比赛场地。比赛开始后，只有队长可以与机器人互动。

7.2.2 队长须在裁判同意后方可移动机器人。

7.2.3 其他参赛队员应站在场地附近处，距机器人至少 150 厘米。

7.2.4 任何人不得在比赛开始后故意接触场地

### 7.3. 开始比赛

7.3.1. 不管参赛队伍是否准备完毕，比赛将按照预先通知的开始。

7.3.2 在比赛开始前，队伍必须选择使用哪种撤离台。（见 1.7.4）

7.3.3 中断点标志是提醒参赛队员及裁判哪一个拼块是中断点的标志。

中断点上的拼块橙色圆盘是由 5 毫米-12 毫米厚，大到直径为 70 毫米的木头或塑料制成。

7.3.4 在比赛开始之前队长要决定将哪个拼块设置为中断点拼块，并在此拼块上放置中断点标志，中断点的数量跟路线长度有关。

7.3.5 不允许在一个拼块上放多个中断点，也不允许将中断点放在有分数的拼块上。一旦运行开始，中断点拼块不可改变。注意：如果机器人移动了中断点标志，中断点拼块仍然是原来的那个。中断点标志唯一的作用是帮助参赛队员与裁判标注哪里是中断点。

7.3.6 巡线部分的起始位置被默认为是一个中断点，在这里机器人能被重启。参赛队伍不必在起始位置放置中断点标志。

7.3.7 一旦比赛开始，机器人不允许因任何原因离开赛场。

7.3.8 参赛队伍将有 8 分钟时间调试传感器、放置中断点和比赛。裁判负责计时。

7.3.9 调试仅为检测传感器读数并据此修改程序，使机器人适应场地并寻找人质。但不能对场地、人质进行“预定位”，所有采用“预定位”的队伍将会被取消参赛资格。（“预定位”大意为采用指南针、测量距离或时间的方法，在场地上为人质或其他

道具进行人工定位，而不采取策略进行处理）

7.3.10 开始计时后，参赛队伍可开始调试，机器人调试过程中可以在场地任何位置测试传感器并修改程序，但不允许在场地上启动机器人前进。调试不计分。

7.3.11 机器人一切就绪正式比赛时，应告知裁判。根据裁判指定的开始位置放置机器人并正式开始比赛和计分。正式比赛开始后不再允许任何调试，包括修改和调试代码。

7.3.11 当机器人开始比赛时，裁判会扔一个六面骰子去决定撤离台的位置。

7.3.13 为了防止比赛队伍对比赛场地进行“预定位”，障碍物可能会在比赛前被移动，增加或者改变。

7.3.14 为了防止比赛队伍对比赛场地进行“预定位”，拼块可能会在比赛前被改变或者切换，这将由裁判投掷或者组委会宣布的其他方式决定。

7.3.15 在一个项目的一个回合中，每支队伍比赛的难度和点的数量将是相同的。

## **7.4 比赛过程**

7.4.1 机器人将从起始拼块和通往疏散区的的下一条线路拼块的连接处的后面开始出发，准确位置由裁判核定。

7.4.2 禁止在比赛中修改结构，也不能拿走机器人掉落的部件。

7.4.3 任何原因遗落在场地上的部件，包括在程序中断期间，裁判和

队员都不能接触，直至本轮结束。

7.4.4 队伍不允许告知机器人任何关于场地运行的信息，机器人必须自行辨认赛场上的元素。

7.4.5 机器人必须完全按照线路进入疏散区。

7.4.6 机器人遇到多条路径时，会有一条路被标注，只有在交叉路口沿着有标注的路线行走才能得分。

## **7.5 计分(现场任务赛计分标准以现场题目为准)**

7.5.1 机器人在成功通过危险区时可以得分（危险区含断线、碎片、障碍物、绝路、和交叉路）。

7.5.2 当机器人在没有人为干预时穿越放置机器人的拼块，机器人被认为成功通过危险区域时可以得分（危险区含断线、碎片、障碍物、绝路、和交叉路）。

7.5.3 不能完成场地上的任一任务时即为“程序中断”。（见 3.6）

7.5.4 经过任何拼块都有分，2 个中断点间每个拼块的分数取决于尝试的次数，初次尝试每个拼块 3 分，之后每尝试一次减 1 分，超过三次不得分，同时有额外得分拼块的分数另算。

达到每个中断点拼块的得分：

第一次完成 3 分/拼块

第二次完成 2 分/拼块

第三次完成 1 分/拼块

超过三次不得分。



人质的得分由队伍所选择的撤离点决定：

等级 1：解救生还人质 30 分/位，解救死亡人质 15 分/位。

等级 2：解救生还人质 40 分/位，解救死亡人质 20 分/位。

7.5.13 分数将根据每个机器人完成路程的时间来决定（包括调试时间和中断点选择时间）。

7.5.14 在成功解救人质后或试图解救人质后成功撤离危险区域可得分（在撤离危险区域后找到线得 20 分）。

## 7.6 程序中断

7.6.1 被认为程序中断的情况：队长宣布程序中断；机器人不遵循黑线行进；机器人卡在原地，或走线时脱离轨迹且难以在下一个拼块找回轨迹；机器人没有通过危险区域。

7.6.2 如果程序中断，机器人要被放到路程开始处或者前一个中断点拼块处并面对撤离区，由裁判进行检查。

7.6.3 只有队长可以重启机器人，队伍成员禁止更改程序改动或修复机器人。



Reset



Power OFF & ON



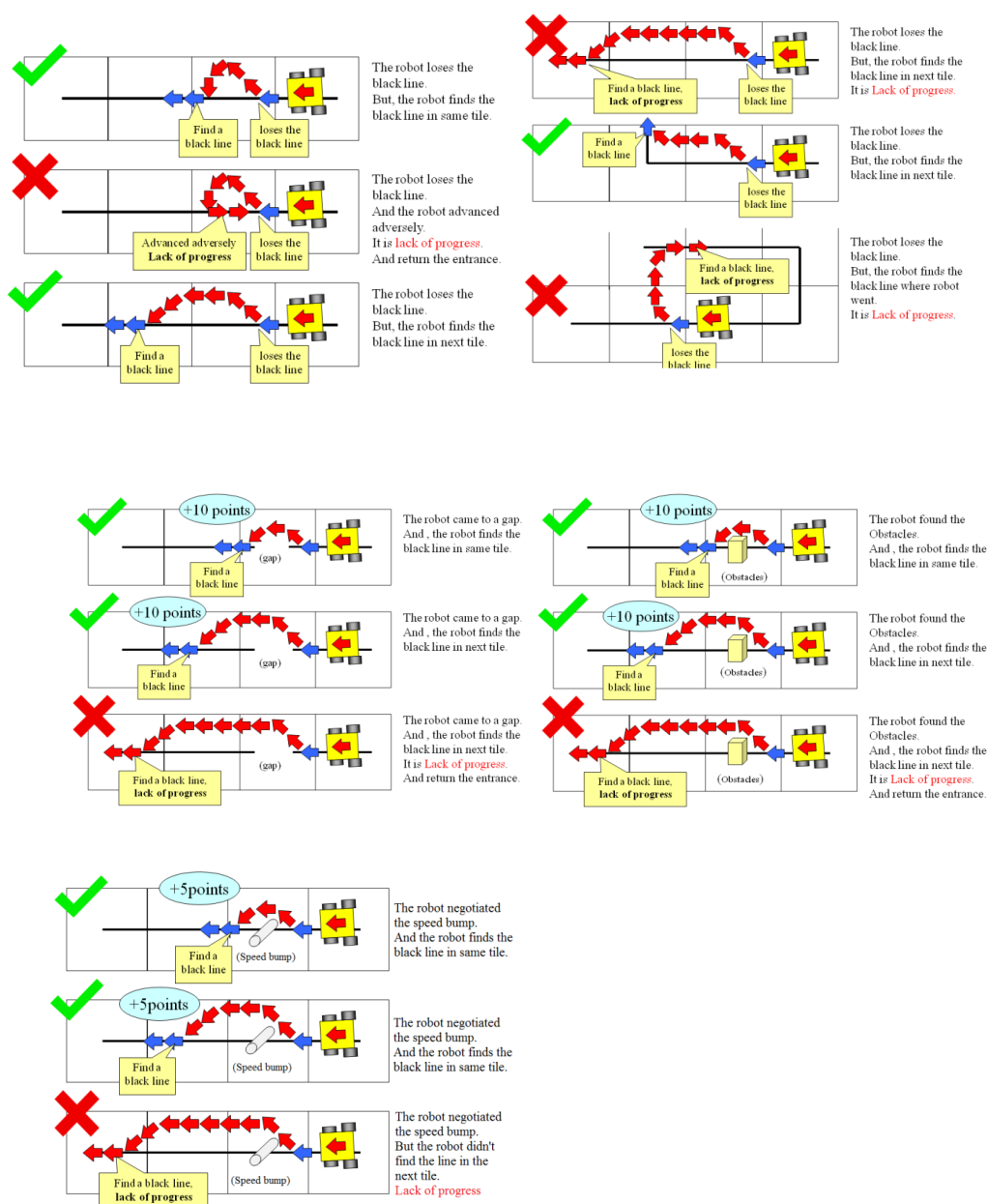
Change program

7.6.4 对于每场比赛重启的次数没有限定。

7.6.5 如果机器人在三次尝试后失败，可以进到下一个中断点。

7.6.6 队长也可以选择再尝试，在到达中断点拼块之前以获取该房间障碍物、碎片、断线、绝路及减速的得分。

7.6.7 如果程序中断发生，在撤离区域，所有的人质将保持在当前位置，所有被救援的人质，没有被救援的人质，和成功到达撤离点的人质将被保持在中断发生时的位置，机器人正携带的人质将被取下由裁判放回撤离区域。



## 7.7 人质位置

7.7.1 人质将会被随意放置在撤离区，数量由组委会决定，每场布局



的人质数量相同。

## **7.8 撤离点位置**

7.8.1 撤离点放在撤离房间的某一个角落

7.8.2 机器人开始比赛后裁判投掷骰子决定撤离点的位置

7.8.3 程序中断后，裁判重新投掷骰子决定撤离点位置

7.8.4 组委会将尽力保证撤离点稳固，但难免会发生轻微位移。

## **7.9 比赛结束**

7.9.1 队伍可选择提前终止本轮比赛。若要如此，队长应向裁判提出终止比赛要求，可获得已有得分。

7.9.2 时间用尽、队长放弃比赛或机器人离开撤离区域并再次找到线时，比赛结束。

# **八、行为守则**

## **8.1 比赛精神**

8.1.1 所有参赛人员要尊重 RCJ 的比赛精神。

8.1.2 志愿者，裁判及官方将力求比赛公平。

8.1.3 学习第一，比赛第二。

## **8.2 公平竞争**

8.2.1 机器人蓄意或多次破坏场地将被取消参赛资格。

8.2.2 人为干扰机器人运行或破坏场地将被取消参赛资格。

8.2.3 所有参赛队都应以公平参赛为目标。

### **8.3 行为**

8.3.1 参赛者行走请留意其他人员及其他机器人。

8.3.2 参赛者不得进入其他比赛项目或其他队伍的准备区，除非获得此队队员明确的邀请。

8.3.3 参赛队需留意比赛最新信息，将在场地内的告示板上公布，也可能是在官网上公布。

8.3.4 参赛者行为不端将罚离搭建区，并有可能被取消参赛资格。

8.2.4 这些条款由裁判、工作人员及承办方人员执行。

### **8.4 教练**

8.4.1 教练、老师、同伴、翻译或家长不允许进入学生工作区。

8.4.2 主办方将在学生工作区附近会设立足够的座位。

8.4.3 教练不得参与修复机器人或编程。

8.4.4 教练不得影响比赛或裁判判罚，否则参赛队伍有可能取消参赛资格。

8.4.5 机器人必须是学生们自己的作品，与其他队伍雷同的机器人必须重新经过审验。

## 8.5 伦理和完整性

8.5.1 欺诈和行为不端是不允许的。欺诈行为包括以下几点：

比赛期间，指导员参与学生的机器人硬件和软件相关工作

高级别组或者其他高技术组别的学生可以提出建议，但是不能直接给低级别组做。例如：在比赛前和比赛过程中，中学组队员帮助小学组队员修理机器人硬件或者软件。这有可能导致中学组也被取消资格。参见行为准则 6.3.3 和 6.3.5. 此不仅适用于指导员，也适用于高级团队的学生。

8.5.2 如果出现有明确证明的欺诈行为，RCJ 有权在颁奖典礼结束后取消此奖。

8.5.3 如果指导员蓄意违背行为准则，在比赛期间重复对学生的机器人进行维修和操作，此指导员禁止继续参加 RCJ 以后的比赛。

8.5.4 违背行为准则的队员取消比赛资格，也可能只取消队伍中一个参赛队员的参赛资格。

8.5.5 轻微的违背行为准则情况，队伍会受到警告。严重或者重复违规的情况下，队伍会在无警告的情况下立即取消参赛资格。

## 8.6 分享

8.6.1 机器人世界杯比赛的精神是在比赛后，所有技术或者课程的改进都与其他参赛者分享

8.6.2 比赛结束后，所有的改进都会在 RCJ 官方网站上公布

8.6.3 鼓励赛后参赛队彼此提问交流，探讨科技心得。

8.6.4 以此促进 RCJ 作为教育倡议的使命。

## **九、冲突解决**

### **9.1 裁判和助理裁判**

9.1.1 比赛期间所有决定应由裁判及负责场地、人员及周围相关物件的助理裁判作出。

9.1.2 比赛中裁判的决定是最终决定。

9.1.3 比赛结束时裁判会给队长一分钟时间浏览并在计分表上签字，签字表明队长代表全队接受比赛最终得分，如需申诉，在计分表上写明并签字。

### **9.2 规则说明**

9.2.1 如果需要任何规则说明，请通过官方网站 [www.rcj.org.cn](http://www.rcj.org.cn) 联系 RCJ 中国搜救技术组委会

9.2.2 比赛过程中如有需要，规则说明由 RCJ 搜救技术委员会或组委会拟定

### **9.3 特殊状况**

9.3.1 针对一些特殊情况，如：不可预见的问题或机器人能力问题，在征求大部分参赛者同意的情况下，比赛时可能会对比赛规则进行特殊的修改。

9.3.2 如果队伍的队长或指导员缺席队伍会议参与问题和规则修改的

讨论，则视为同意。