

2018 中国机器人大赛比赛规则

救援机器人项目 越障与搜救项目

2018 中国机器人大赛救援机器人项目技术委员会

2018 年 5 月 15 日

目 录

| | |
|----------------|----|
| 一、项目简介..... | 2 |
| 二、技术委员会..... | 4 |
| 三、赛项说明..... | 4 |
| 四、比赛场地及器材..... | 5 |
| 五、机器人要求..... | 14 |
| 六、评分标准..... | 14 |
| 七、赛程赛制..... | 14 |

一、项目简介

救援机器人比赛主要是为了促进移动机器人技术早日真正走向实际应用。目前我国真正开展机器人救援技术研究的机构不多，参加 RoboCup 救援机器人组学术竞赛及学术交流的研究机构和研究人员较少，重要原因是标准的 RoboCup 救援机器人组比赛环境非常复杂，对移动机器人的结构设计、导航定位、多传感器信息融合等方面的技术要求很高，对新参赛队伍来说技术门槛相对太高。本项竞赛的设置降低了 RoboCup 救援机器人组比赛的技术难度，可吸引更多的研究机构和研究人员参与。

比赛场地为简化版的 RoboCup 救援机器人组比赛环境，面积约为 10 米×6 米，如图 1 所示。环境由纤维板与纸箱隔成迷宫墙，部分地面为平坦地面，部分地面为坡度小于 10 度的缓斜坡，部分地面为梅花桩等复杂地形，另设置高台及楼梯 1 套。参赛队伍设计的移动机器人需具备较强的复杂地形通过能力，如可采用履带式的机械结构。比赛环境中布置有 10 个模拟的受困者（如布娃娃），机器人需搜寻到这些模拟受困者。

比赛开始前，缓斜坡、梅花桩和模拟受困者布置可能会进行一定的随机调整，以保证比赛环境的未知性。比赛开始后，参赛机器人将车载传感器如摄像头采集的比赛环境信息回传至位于场地外的机器人遥控站，参赛队员在不可直视机器人及比赛场地环境的情况下，仅

利用机器人回传的图像、视频等信息，遥控机器人探索环境，并在图像、视频上发现模拟受困者，并告知裁判。

最终比赛成绩由比赛技术委员会依据所探索环境的范围、发现模拟受困者的数量来评定，在得分相同的情况下，使用时间较短者获胜。

本项赛事的研究重点为移动机器人机械结构设计、非直视情况下的机器人遥控技术、图像视频无线传输等。技术难点主要在于如何提高移动机器人穿越复杂地形的能力、图像视频和控制信号的鲁棒传输等。

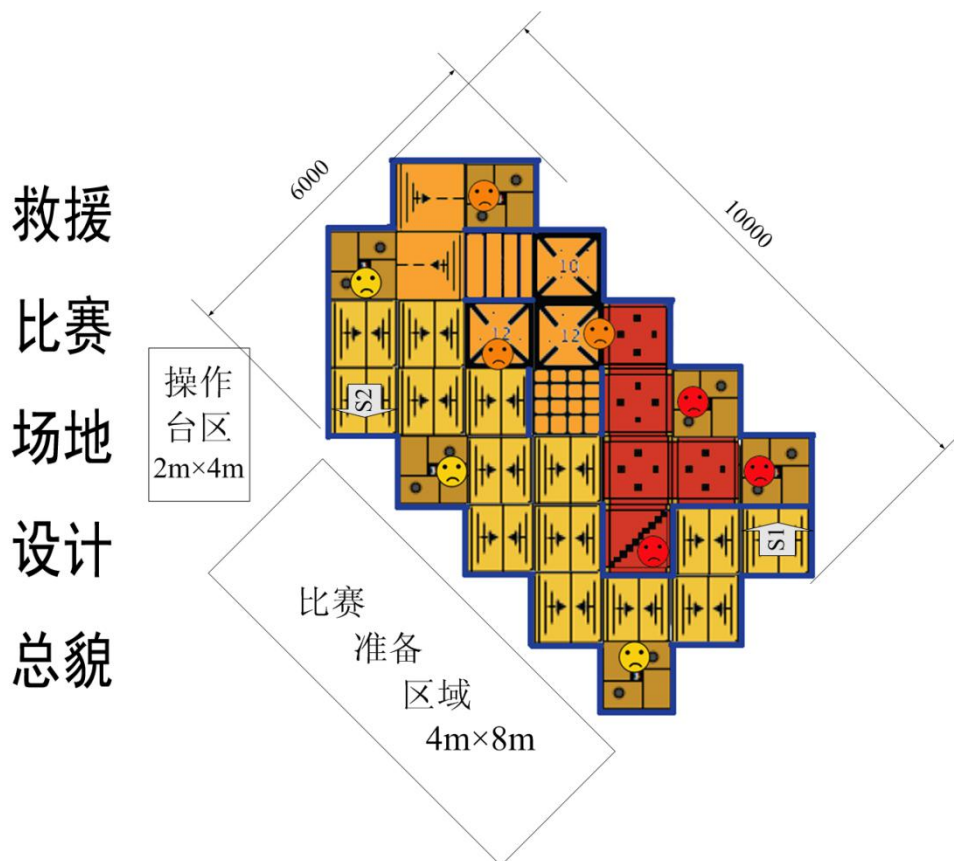


图 1 RoboCup 救援机器人组比赛环境（本项竞赛将降低该环境的复杂程度）

二、技术委员会

负责人：卢惠民，国防科技大学，lhmnew@nudt.edu.cn，13787107837

成 员：万哲雄，西北工业大学

乔 栋，大同大学

王跃飞，钦州学院

朱珊珊，国防科技大学

三、赛项说明

- 比赛过程中裁判由技术委员会成员和各队队长担任，具体人选本着利益回避原则确定。
- 比赛分为 2 轮，每轮比赛中，所有参赛队按照抽签顺序依次进入场地比赛；每场比赛前，技术委员会会调整部分地形和模拟受困者的位置以部分改变比赛环境，保证比赛环境的未知性；比赛最终成绩由 2 轮比赛成绩累加共同决定。
- 比赛成绩根据所探索环境的范围、发现模拟受困者的数量来评定，在得分相同的情况下，使用时间较短者获胜。
- 参赛队在本队比赛开始之前，必须准备好机器人和遥控站，并在准备场地排队等待入场。
- 在比赛期间，每个参赛队只允许一个操作员在遥控站，在必要时参赛队可根据需要任意更换操作员。

- 所有的出发点都会位于场地边缘，并且朝向统一。初始方向可能会面朝墙壁。有多机器人的队伍应同时将机器人置于出发点（距离尽可能最短）并且朝向统一。
- 每场比赛时间为 30 分钟。在比赛中，如果机器人发生故障或者越障失败，操作者或队长可以申请重启机器人来调整机器人，但是会丢掉原先积累的分数，并且时间不会重新计时，也不会暂停。机器人必须在任务开始地点重启。
- 参赛机器人破坏场地，如果在下一场比赛之前，不得不对场地进行重修，那么就要对此参赛队进行额外处罚。

四、比赛场地及器材

比赛场地需求如下所示。

1、迷宫墙

数量：30

材料（每个组件）：


纤维板（OSB）

（2） $1200 \times 1200 \times 11$

用来接合的木块

（2） $100 \times 100 \times 100$

螺丝钉

（4）M6×50 十字花头螺丝钉 

制作：

木块放置在距顶（底）部边缘 50mm 处，以让出空间给倾斜 / 滚坡道（图中所示的木块距边缘太近）

安装木块到纤维板

如果允许的话最好用角撑架，但由于夹合板厚度的限制，可能需要螺母等。



2、堆积方盒

数量：60

材料：

- (60) 纸板盒：600×450×450
表面最好无字迹或标签
- (5) 圆形透明胶带
- (1) 胶带分配机

制作：

所有的方盒只在底部边缘用胶带封上
对其中30个方盒：如图中所示把顶部折进方盒内以使其打开

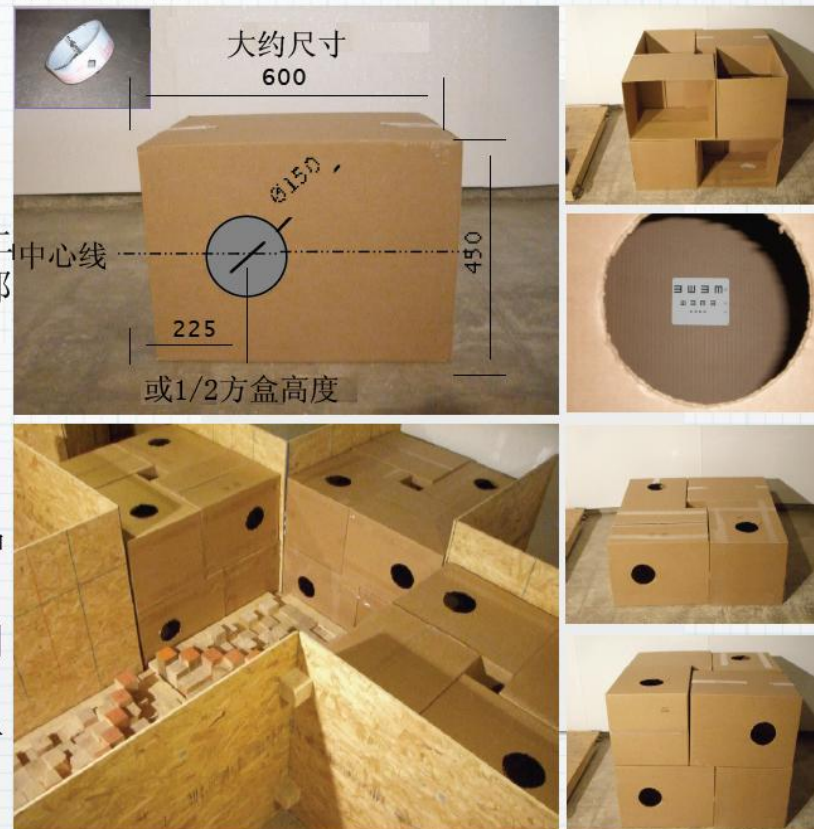
对另外30个方盒：顶部边缘不要用胶带封上

用直径150mm的凿孔锯在面积较大即非方盒底部和顶盖的平面上凿出图中所示的孔

把带空的方盒或顶部打开的方盒按图中所示堆积起来

视力表和危险品标签连同模拟受难者一起放在方盒里面

150mm凿孔锯



3、单面斜坡和双面斜坡（均为 10° ）

数量：单面斜坡（5）、双面斜坡（5）

材料（每个组件）：

单面斜坡

纤维板（OSB）

(1) $1200 \times 1200 \times 19$ OSB

木块

(2) $100 \times 100 \times 20$

(1) $100 \times 100 \times 10$

双面斜坡

纤维板（OSB）

(2) $600 \times 1200 \times 19$ OSB

木块

(3) $100 \times 100 \times 10$ （顶部已削）

制作：

把木块顶部削成 10° 的坡

按图中所示用螺丝钉固定木块到纤维板上

木块距边缘要让出 120mm 的距离以留出空间与墙体接合



4、立方方格底盘

数量：对角线（5）、直线（5）、平面（各 2）

材料（每个组件）：

纤维板（OSB）

底盘：（1） $1200 \times 1200 \times 11$

木块

边界：（4） $100 \times 100 \times 980$

区域内：见下页

制作：

将两个边界木块互成 90° 钉到底盘纤维板的边缘上

按下页图的设计方案把区域内的木块钉好（对角线、直线或平面方格）把剩下的两个边界木块放到底盘余下的两个边缘上，并向内挤压木块使其牢固，然后用螺丝钉加紧固定到底盘上

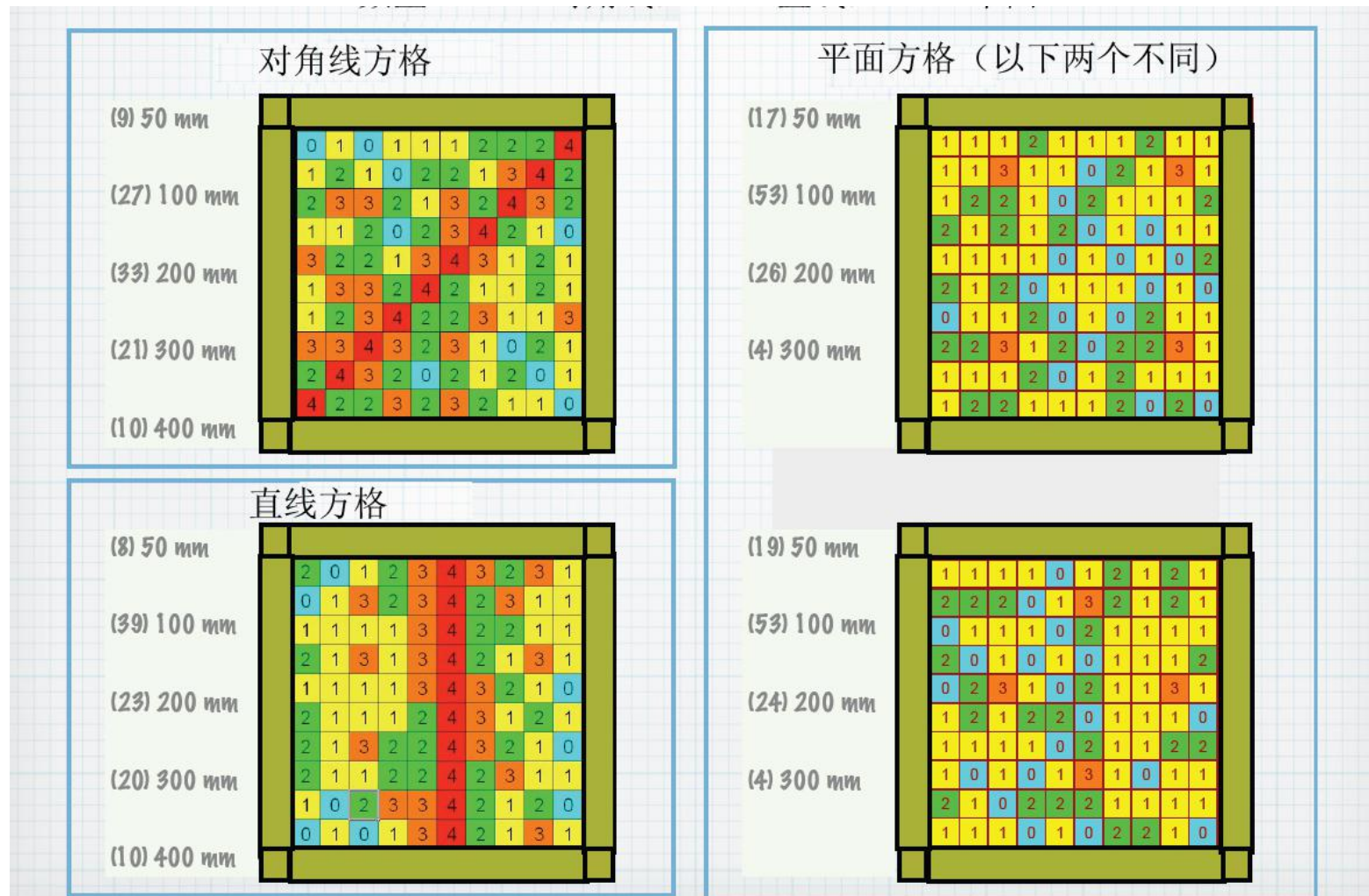
底盘的边角处应当留出来，使其可以固定到高架地板上。



| | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 2 | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 |
| 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 1 |
| 1 | 2 | 3 | 1 | 1 | 2 | 1 | 2 | 3 | 2 | 1 |
| 2 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 2 | 1 | 1 | 2 | 1 | 1 |
| 0 | 0 | 2 | 2 | 1 | 1 | 1 | 0 | 2 | 1 | 1 |
| 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 |
| 1 | 2 | 1 | 0 | 1 | 2 | 0 | 1 | 1 | 0 | 2 |
| 2 | 2 | 3 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 1 | 1 |
| 1 | 1 | 1 | 2 | 0 | 1 | 0 | 2 | 2 | 1 | 2 |
| 1 | 1 | 2 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 |

| | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 4 | 2 | 2 | 2 | 1 | 0 |
| 2 | 2 | 1 | 1 | 3 | 4 | 3 | 1 | 3 | 2 | 1 |
| 2 | 1 | 3 | 1 | 2 | 4 | 2 | 2 | 1 | 1 | 0 |
| 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 4 | 3 | 3 | 3 | 1 | 2 |
| 1 | 1 | 1 | 2 | 3 | 4 | 2 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| 0 | 1 | 1 | 1 | 3 | 4 | 3 | 1 | 0 | 1 | 2 |
| 1 | 0 | 2 | 0 | 2 | 4 | 3 | 1 | 2 | 1 | 0 |
| 0 | 1 | 2 | 1 | 3 | 4 | 3 | 1 | 2 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 2 | 0 | 2 | 4 | 3 | 2 | 2 | 1 | 1 |
| 2 | 2 | 2 | 1 | 3 | 4 | 2 | 2 | 2 | 1 | 1 |
| 0 | 1 | 3 | 1 | 3 | 4 | 3 | 2 | 2 | 1 | 2 |

| | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | 0 | 1 | 1 | 3 | 1 | 1 | 3 | 1 | 2 | 4 |
| 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 3 | 1 | 2 | 3 | 4 | 3 |
| 0 | 1 | 3 | 3 | 2 | 3 | 1 | 3 | 4 | 3 | 1 |
| 1 | 3 | 2 | 1 | 3 | 1 | 3 | 4 | 3 | 2 | 0 |
| 3 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 4 | 2 | 2 | 1 | 1 |
| 1 | 2 | 2 | 1 | 2 | 4 | 2 | 2 | 1 | 3 | 2 |
| 3 | 1 | 1 | 3 | 4 | 3 | 2 | 1 | 2 | 1 | 0 |
| 2 | 1 | 3 | 4 | 2 | 1 | 2 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 1 | 2 | 4 | 3 | 2 | 2 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 |
| 2 | 4 | 2 | 1 | 2 | 2 | 2 | 0 | 1 | 0 | 2 |
| 4 | 3 | 1 | 1 | 3 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 |



5、高架地板

数量：1 米高架（2）、1.2 米高架（1）、钟乳石（3）

材料（每个组件）：

纤维板（OSB）

（1） $1200 \times 1200 \times 19$

（8） $300 \times 300 \times 11$ （三角形状）

木块

顶部框架

（4） $100 \times 100 \times 1000$

支架

（4） $100 \times 100 \times 1000$

或

（4） $100 \times 100 \times 1200$

钟乳石状部分

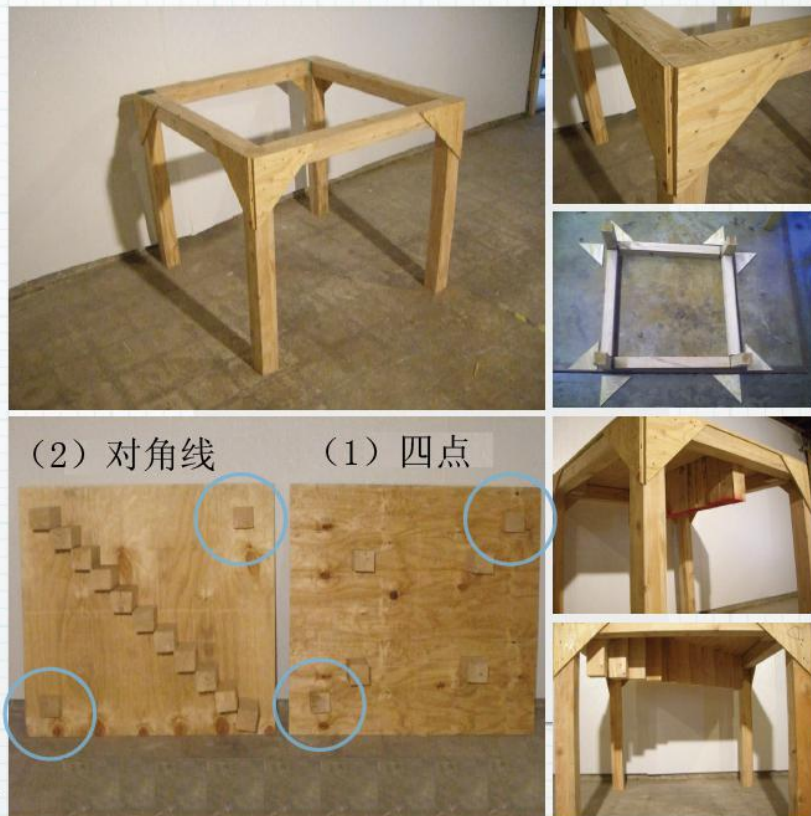
（10） $100 \times 100 \times 300$

连接

十字花头螺丝钉 $M6 \times 50$



注意：在两个对角端各钉入一个木块以防止底板在支架上转动



6、楼梯

数量：1

材料（每个组件）：

纤维板（OSB）

（2）1200×1200×19

楼梯踏板（5）

宽：900-1200

深：250-300

金属或木制

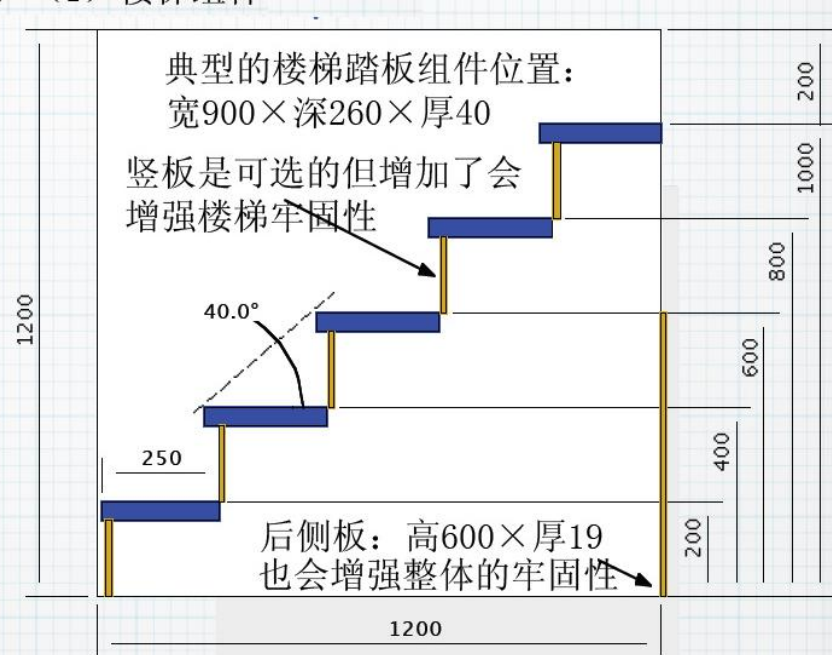
扭紧螺钉或钉紧（必须能够承受人的重量）

制作：

第一级踏板被固定在200mm高处
相邻踏板间高度为200

第五级踏板被固定在1000mm高处

根据踏板厚度决定是否有必要交叠
楼梯后面增加19mm的木板以增强楼梯硬度（楼梯的踏步竖板是可选的）



数量: 1

奴里：(1) 村奴组IT

(3) $1200 \times 1200 \times 19$

$$(2) 500 \times 1200 \times 19$$

3 平方米正方形胶粘地毯

(2) 大号门铰链

(4) M8×50mm 螺钉 / 螺母用来拴住纤维面板

(4) M8×50mm 方头螺栓用来支撑的高架板

(8) M8×80mm 螺钉 / 螺母用来组
装纤维板 (OSB)

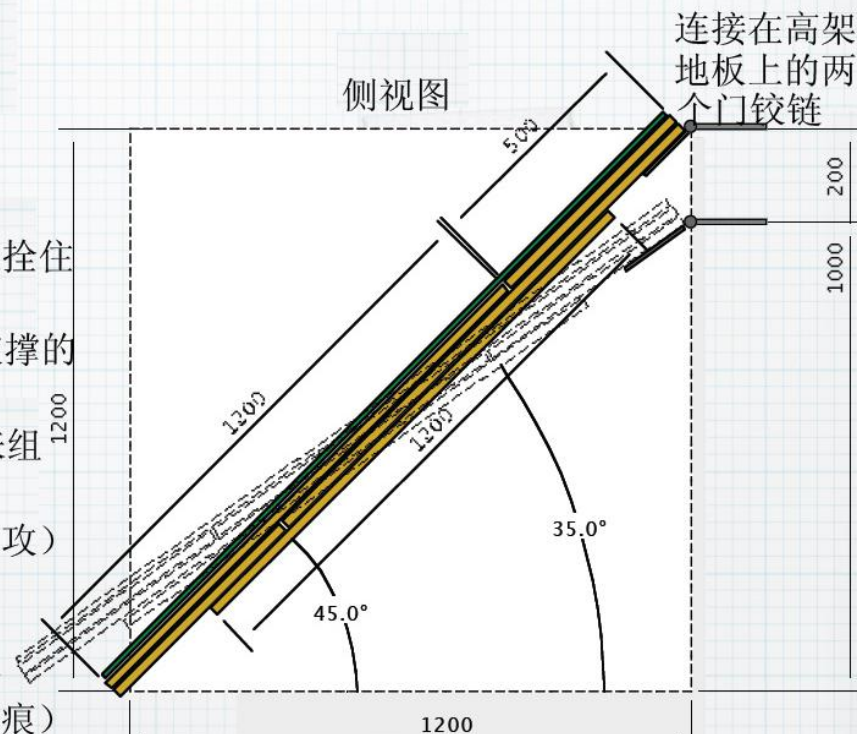
(16) 十字花头螺丝钉 (沉头自攻)
M6×50

制作:

按图所示将纤维板粘在一起并用螺钉扭紧（不留边，不留裂痕）

用门铰链把斜坡安装到 1000 或 1200 高处的高架地板上

不留裂痕或使用帶胶粘地毯的整板



五、机器人要求

本项赛事对机器人无特殊要求，参赛队伍可自行设计各自的机器人系统，主要考察机器人在参赛队员的非直视遥控下，探索复杂未知环境的能力。

六、评分标准

每一个探索完毕的方格计 5 分，每发现一个模拟受困者计 10 分，2 轮比赛分数最高队伍（分数相同取耗时更短者）获得冠军。评分表如下：

| | | | | | |
|------|-----|----|-----|----|----|
| 参赛队： | | | | | |
| 探索范围 | 受困者 | 时间 | 操作员 | 裁判 | 总分 |
| | | | | | |

七、赛程赛制

比赛分为 2 轮，每轮比赛中，所有参赛队按照抽签顺序依次进入场地比赛，每个队伍的比赛时间为 30 分钟；每场比赛前，技术委员会会调整部分纸箱、地形和模拟受困者的位置以部分改变比赛环境，保证比赛环境的未知性；比赛最终成绩由 2 轮比赛成绩累加共同决定。