

2023 中国机器人大赛暨 RoboCup 机器人世界杯中国赛

专项赛赛制赛程安排

项目类： 服务机器人项目

子项目名称： 通用服务机器人，

超市服务机器人

服务机器人赛项技术委员会
服务机器人赛项组织委员会

2023 年 08 月 12 日

一、赛项负责人

1, 赛项顾问:

原 魁, 中科院自动化研究所

陈小平, 中国科学技术大学

李 实, 中国自动化学会

2, 赛项技术委员会

负责人:

陈万米, 上海大学

委员:

张国良, 成都信息工程大学

张大伟, 郑州大学

张奇志, 北京信息科技大学

陈文博, 上海应用技术大学

3, 赛项组织委员会

负责人:

陈万米 上海大学

委员:

刘 琼, 北京信息科技大学

李 昕, 上海大学

张大伟, 郑州大学

刘甲甲, 成都信息工程大学

二、比赛现场总负责人

姓 名：李昕，刘琼

电 话：13817093312，13811798640

三、裁判、领队会时间

1，8月16日晚上20：30，线上会议，规则答疑等。

2，8月24日上午11：30—12：00，比赛场地，调试时间抽签（通用服务机器人项目）。

3，8月24日晚上20：00—21：00，比赛场地，各小项第一轮比赛顺序抽签。

四、赛制及注意事项

2023 中国机器人大赛专项赛之服务机器人赛项比赛严格执行在中国机器人大赛官方网站上发布的 2023 中国机器人大赛专项赛之服务机器人赛项各小项之比赛规则。

2023 中国机器人大赛专项赛之服务机器人赛项由规则解答（线上），现场调试，现场比赛，裁判和领队会（线上、现场），赛前裁判会议等相关部分组成。

要求各参赛队领队与各参赛队推荐的裁判 2023 年 8 月 24 日上午到达比赛现场，8 月 24 日上午 11：30 召开领队、裁判会议，进行通用服务机器人的调试时间抽签。8 月 25 日上午与下午进行通用服务机器人项目比赛。8 月 25 日晚上进行超市服务机器人项目第一轮比赛，8 月 26 日进行超市服务机器人项目第二轮的比赛。为保证比赛公平、公正的进行，各参赛队委派的裁判需要在赛前全面消化比赛规则，如果在执法比赛中，由于裁判的生疏而导致比赛出现异常，则需要扣除该裁判所在参赛队该项的比赛成绩，视情节轻重分别扣分 500 分，300 分，100 分，具体由在场的技术委员会委员、组织委员会讨论决定。

由于比赛时间紧，比赛开始前，全部参赛队先行抽签（决定比赛顺序），**参赛机器人按抽签顺序在进门口处一字排队，其余队员集中观看正在比赛的队伍，所有队员不能再触碰机器人**，下一个待上场的队伍除外。

关于各项目的测试说明，每个项目在比赛中可以有 2 次机会（即 2 轮比赛，也可以仅测试 1 次，视各队在比赛时决定），需要说明的是，在比赛中，如果需要进行第 2 轮比赛，需要提出申请，比赛时间也会再次给足；计时时，只取第 2

2023 中国机器人大赛专项赛服务机器人项目赛程安排

次的成绩进入总分排名。

各个参赛队的参赛顺序由现场抽签决定。本次大赛的具体奖项根据大赛统一规定执行。

五、赛程总体安排

服务机器人赛项之赛程总体安排表

注：以下表格中“通用服务机器人项目”简称“通用项目”，“超市服务机器人项目”简称“超市项目”

日期	时间	比赛项目	说明
8月24日	上午	~ 12:00	各参赛队自由调试
		11:30 ~ 12:00	通用领队、裁判会议 通用项目专属调试抽签
	下午	12:00 ~ 18:00	通用项目专属调试 每队 20 分钟
	晚上	18:00 ~ 21:00	自由调试 允许超市项目进场调试
		18:00 ~ 19:00	检查机器人 裁判负责
		19:00 ~ 20:00	拍集体照 全部机器人与队员
		20:00 ~ 21:00	各小项第一轮比赛抽签 全部参赛队
8月25日	上午	09:00 ~ 09:30	开幕式 由大赛组委会安排
		09:00 ~ 09:30	通用项目赛前准备 各机器人就位
		09:30 ~ 12:30	通用项目比赛 第一轮比赛
	下午	12:30 ~ 13:00	统计通用项目第一阶段成绩，接受第二轮申请 抽签，通用项目第二轮比赛的机器人就位
		13:00 ~ 16:00	通用项目比赛 第二轮比赛
		16:00 ~ 16:30	通用项目统计成绩，超市项目赛前准备 超市项目各机器人就位
	晚上	16:30 ~ 20:30	超市项目比赛 第一轮比赛
20:30 ~ 21:00		统计超市项目第一阶段成绩，接受第二轮申请	
8月26日		09:00 ~ 10:00	超市项目赛前准备 抽签，各机器人就位
		10:00 ~ 14:00	超市项目比赛 第二轮比赛
		14:00 ~ 14:30	超市项目成绩统计 成绩上报
		16:00 ~	闭幕式 由大赛组委会安排