**RoboMaster 2020机甲大师赛**

**裁判系统借用协议**

合同编号：

**甲方：东莞市大疆创新科技有限公司**

**地址： 广东省东莞市松山湖园区新竹路4号17栋1单元605室**

**乙方：**

**负责人：**

**联系方式：**

**地址：**

为保证第十九届全国大学生机器人大赛RoboMaster 2020机甲大师赛的顺利进行，通过对抗赛裁判系统测评环节的队伍可借用对应数量的部分裁判系统（含图传），通过完整形态视频的队伍可借用全套裁判系统（以下简称为“裁判系统”）。有鉴于此，甲乙双方达成以下协议：

1. **双方权利与义务**

（一）甲方权利与义务

为保证比赛顺利进行，甲方给乙方 借用裁判系统，甲方交付乙方的裁判系统成新度为100%，功能完好。若队伍提前借用裁判系统后，未通过对抗赛完整形态视频阶段，裁判系统需在分区赛前归还。若队伍在RM2020机甲大师赛分区赛中被淘汰，分区赛赛后组委会将回收裁判系统。其余裁判系统的借用期限截止至2020年8月10日。通过各项目的对应环节后，队伍才能取得对应借用权限，组委会才会发放对应裁判系统。队伍具体借用的裁判系统借用套件编号为\_\_\_\_\_\_\_。

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **裁判系统借用套件编号** | **项目** | **环节** | **主控模块MC02** | **小装甲模块AM02** | **大装甲模块AM12** | **A型装甲支撑架AH02** | **B型装甲支撑架AH12** | **17mm测速模块SM01** | **42mm测速模块SM11** | **图传模块发射端VT02** | **图传模块接收端VT12** | **场地交互模块FI02** | **电源管理模块PM02** | **灯条模块LI01** | **RFID卡** | **包含小配件** | | |
| **航空对接线（附带）** | **电源适配器** | **42mm测速模块枪标** |
| **A** | 机甲大师对抗赛分区赛  （已于赛季初获得RM2020竞赛机器人赠与） | a.通过裁判系统测评 | 4 | 8 | 6 | 28 | 0 | 4 | 1 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 0 | 16 | 3 | 1 |
| b.通过完整形态视频 | 3 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 3 | 0 | 2 | 5 | 1 | 0 |
| c.晋级复活赛或总决赛 | 1 | 4 | 0 | 8 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 4 | 1 | 0 |
| 累计总共 | 8 | 12 | 6 | 36 | 0 | 6 | 1 | 5 | 5 | 4 | 8 | 5 | 2 | 25 | 5 | 1 |
| **B** | 机甲大师对抗赛国际预选赛（已于赛季初获得RM2020竞赛机器人赠与） | a.通过裁判系统测评 | 4 | 8 | 6 | 28 | 0 | 4 | 1 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 0 | 16 | 3 | 1 |
| b.通过完整形态视频 | 4 | 4 | 0 | 8 | 0 | 2 | 0 | 2 | 2 | 1 | 4 | 1 | 2 | 9 | 2 | 0 |
| 累计总共 | 8 | 12 | 6 | 36 | 0 | 6 | 1 | 5 | 5 | 4 | 8 | 5 | 2 | 25 | 5 | 1 |
| **C** | 机甲大师对抗赛分区赛  （未获赠RM2020竞赛机器人） | a.通过裁判系统测评 | 4 | 8 | 6 | 28 | 0 | 4 | 1 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 0 | 16 | 3 | 1 |
| b.通过完整形态视频 | 4 | 4 | 0 | 8 | 0 | 2 | 0 | 2 | 2 | 1 | 4 | 1 | 2 | 9 | 2 | 0 |
| c.晋级复活赛或总决赛 | 1 | 4 | 0 | 8 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 4 | 1 | 0 |
| 累计总共 | 9 | 16 | 6 | 44 | 0 | 7 | 1 | 6 | 6 | 5 | 9 | 6 | 2 | 29 | 6 | 1 |
| **D** | 机甲大师对抗赛国际预选赛（未获赠RM2020竞赛机器人） | a.通过裁判系统测评 | 4 | 8 | 6 | 28 | 0 | 4 | 1 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 0 | 16 | 3 | 1 |
| b.通过完整形态视频 | 5 | 8 | 0 | 16 | 0 | 3 | 0 | 3 | 3 | 2 | 5 | 2 | 2 | 13 | 3 | 0 |
| 累计总共 | 9 | 16 | 6 | 44 | 0 | 7 | 1 | 6 | 6 | 5 | 9 | 6 | 2 | 29 | 6 | 1 |
| **E** | 机甲大师单项赛—2V2对抗 | | 2 | 4 | 2 | 12 | 0 | 3 | 0 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 8 | 1 | 0 |
| **F** | 机甲大师单项赛—工程取弹 | | 1 | 4 | 0 | 8 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 4 | 1 | 0 |
| **G** | 机甲大师单项赛—飞镖打靶 | | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 2 | 1 | 0 | 0 |
| **H** | 机甲大师单项赛—步兵竞速与智能射击 | | 1 | 4 | 0 | 8 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 4 | 1 | 0 |
| **I** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+工程取弹 | | 3 | 8 | 2 | 20 | 0 | 4 | 0 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 2 | 12 | 2 | 0 |
| **J** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+飞镖打靶 | | 3 | 4 | 2 | 12 | 0 | 3 | 0 | 1 | 1 | 1 | 3 | 2 | 2 | 9 | 1 | 0 |
| **K** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+步兵竞速与智能射击 | | 3 | 9 | 1 | 17 | 1 | 3 | 1 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 2 | 13 | 3 | 1 |
| **L** | 机甲大师单项赛—工程取弹+飞镖打靶 | | 2 | 4 | 0 | 8 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 2 | 1 | 2 | 5 | 1 | 0 |
| **M** | 机甲大师单项赛—工程取弹+步兵竞速与智能射击 | | 2 | 8 | 0 | 16 | 0 | 2 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 8 | 2 | 0 |
| **N** | 机甲大师单项赛—飞镖打靶+步兵竞速与智能射击 | | 2 | 4 | 0 | 8 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 2 | 1 | 2 | 5 | 1 | 0 |
| **O** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+工程取弹+飞镖打靶 | | 4 | 8 | 2 | 20 | 0 | 4 | 0 | 2 | 2 | 2 | 4 | 3 | 2 | 13 | 2 | 0 |
| **P** | 机甲大师单项赛—工程取弹+飞镖打靶+步兵竞速与智能射击 | | 3 | 8 | 0 | 16 | 0 | 2 | 0 | 2 | 2 | 2 | 3 | 2 | 2 | 9 | 2 | 0 |
| **Q** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+工程取弹+步兵竞速与智能射击 | | 4 | 12 | 2 | 28 | 0 | 5 | 0 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 2 | 16 | 3 | 0 |
| **R** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+飞镖打靶+步兵竞速与智能射击 | | 4 | 0 | 8 | 16 | 0 | 4 | 1 | 1 | 1 | 1 | 4 | 3 | 2 | 13 | 1 | 1 |
| **S** | 机甲大师单项赛—2V2对抗+工程取弹+飞镖打靶+步兵竞速与智能射击 | | 5 | 12 | 2 | 28 | 0 | 5 | 0 | 3 | 3 | 3 | 5 | 4 | 2 | 17 | 3 | 0 |

备注：具体裁判系统的市场价值参照官网：<https://www.robomaster.com/zh-CN>

（二）乙方权利与义务

1. 乙方确保将所借用的裁判系统仅用于全国大学生机器人大赛（“RoboMaster”）相关赛事及活动，不得作其他用途。活动过程中的照片等活动素材发送至RoboMaster组委会邮箱，RoboMaster组委会享有使用权。乙方不得全部或部分出售以上裁判系统。

2. 乙方承诺自身及其借出的单位，在借用期间内，将严格按照裁判系统说明书和相关规定的要求安装、合法使用裁判系统，并且已知悉裁判系统的使用方法、规则并保障其使用的安全性。乙方承诺因使用裁判系统造成的人身损害及财产损失全部由乙方承担。

3. 本合同并未表示甲方转让或授予乙方任何关于裁判系统的知识产权，裁判系统上的所有知识产权仍归属于甲方。乙方不得对甲方的裁判系统进行反向工程、复制、翻译等任何有损于甲方知识产权的行为。

4. 乙方借用甲方裁判系统在借用期限届满之后，由乙方将裁判系统归还给甲方。如在约定时间内，乙方没有履行完整归还裁判系统的义务，乙方应按照本合同第一条第（一）款第1点项下的裁判系统价值标准，向甲方支付未归还裁判系统价值的100%作为违约金。如果因此给甲方造成损失的，还应赔偿相应的损失。

如邮寄归还，甲方收件信息为：

地址：深圳市西丽镇茶光路集成电路设计应用产业园202

收件人：RM 裁判系统归还

电话：13534211851

5. 乙方收货后发现裁判系统存在任何问题，需在到货七天内联系赛务号或官方邮箱robomaster@dji.com进行说明处理，否则视为乙方损坏裁判系统，需赔偿相应损失。

6. 乙方承诺自身及其借出的单位，在借用期间内，按相关要求合理地使用及维护裁判系统，保证裁判系统的完整性和功能完好。至借用期结束前，完整归还相关裁判系统。如发生相关非裁判系统本身质量问题而导致的损坏（如使用不当、保存不当），甲方有权要求乙方按照对应受损程度进行合理赔偿。如在乙方归还裁判系统时，相关裁判系统不满足交付时状态（包括但不限于外观有大面积刮痕、贴纸或黏胶残留、配件受到损害，无法满足正常使用功能等），乙方应按照本合同第一条第（一）款第1点项下的相关裁判系统的价值，全额赔偿甲方。

7. 乙方承担向甲方返还裁判系统的所产生的一切运输费用，乙方应自行支付所有运输费用。 甲方将货物交付承运人后风险转移至乙方，甲方不承担货物运输产生的任何风险或损失。如往返运输发生裁判系统损毁、丢失等情况，乙方均应承担无法向甲方返还原物的责任，具体赔偿责任见本合同第一条第（二）款第4点。

1. **保密条款**

未经甲方书面同意，乙方承诺对甲方的所有信息,包括但不限于商业秘密和技术秘密、经营信息、裁判系统价格，进行保密并采取严格的保密措施。非经甲方书面允许，不得以任何形式使用、复制、披露或允许任何第三方使用、复制、披露甲方的商业秘密、技术信息等所有信息。

1. **不可抗力**

任何一方由于不可抗力的原因不能履行合同时，应在不可抗力发生后十五天内向对方发函通报不能履行或不能完全履行的理由，在取得不可抗力发生地市级以上政府相关部门证明以后，发生不可抗力的一方可延期履行、部分履行或者不履行合同，并根据情况可部分或全部免责。

1. **责任**
2. 除本协议中另有约定，乙方违反本协议项下任何约定，甲方有权终止物资借用，并要求乙方于收到甲方的通知之后3天内将本协议第一条的全部裁判系统予以退还。
3. 若乙方的行为导致甲方涉及纠纷、索赔、诉讼或行政处罚，乙方应向甲方偿付甲方应对或处理该纠纷、索赔、诉讼或行政程序的所有支出和遭受的损失，包括但不限于律师费、诉讼费、向第三方支付的赔偿额、罚款等。
4. **其他**
5. 本协议未尽事宜，由双方本着真诚合作、互惠互利、资源共享、优势互补的原则协商解决。每年双方可根据合作进展情况，对本合作协议进行补充，签订补充协议，作为本协议附件。
6. 本合同解释及履行均适用中华人民共和国法律。凡因履行本合同所发生的或与本合同有关的一切争议，甲方双方应通过友好协商解决；若协商不成，任何一方有权通过深圳市南山区人民法院进行诉讼解决。
7. 本合同一式两份，甲乙双方各持一份，双方盖章后合同生效。

【以下为签字页】

**甲 方：东莞市大疆创新科技有限公司**  **乙 方：**

盖 章： 盖 章：(此处盖公章)

授权代表人： 授权代表人：

日 期： 日 期：