

全国大学生机器人大赛 RoboMasters2017

比赛规则手册 (V1.0)



2017年10月

修改日志

| 日期 | 版本 | 改动记录 |
|------------|-----|------|
| 2016.10.25 | 1.0 | 首次发布 |

目录

| | |
|-----------------------|----|
| 组织机构框架 | 5 |
| 前言..... | 6 |
| 宗旨..... | 7 |
| 赛事介绍..... | 8 |
| 1.1 赛事概述..... | 8 |
| 1.1.1 日程安排..... | 9 |
| 1.1.2 对抗赛赛程图 | 10 |
| 1.1.3 技术挑战赛赛程图 | 10 |
| 1.2 参赛资格..... | 10 |
| 1.2.1 参赛资格及权益 | 10 |
| 1.2.2 参赛要求..... | 11 |
| 1.2.3 参赛队员职责 | 11 |
| 1.3 奖项设置..... | 12 |
| 1.3.1 全国赛奖项设置 | 12 |
| 1.3.2 分区赛奖项设置 | 12 |
| 1.3.3 单项奖奖项设置 | 13 |
| 1.3.4 踢馆赛奖项设置 | 14 |
| 1.3.5 技术挑战赛奖项设置 | 14 |
| 机器人规范说明 | 15 |
| 2.1 概述 | 15 |
| 2.1.1 机器人出场配置..... | 16 |
| 2.2 通用技术规范和安全性..... | 16 |
| 2.2.1通用技术规范 | 16 |
| 2.2.2安全性..... | 17 |
| 2.3 弹丸规格说明..... | 17 |
| 2.4 基地机器人..... | 18 |
| 2.5 英雄机器人..... | 19 |
| 2.6 步兵机器人..... | 20 |
| 2.7 空中机器人..... | 20 |
| 2.8 工程机器人..... | 21 |
| 2.9 补给站机构..... | 22 |

| | |
|--------------------------|----|
| 2.10 裁判系统 | 23 |
| 2.10.1 裁判系统组成 | 23 |
| 2.10.2 模块结构尺寸和安装接口 | 23 |
| 场地说明 | 24 |
| 3.1 概述 | 24 |
| 3.2 战场区域说明 | 25 |
| 3.2.1 场地坡度说明 | 30 |
| 3.3 神符系统 | 30 |
| 3.3.1 大神符 | 30 |
| 3.3.2 空中机器人任务神符 | 31 |
| 对抗赛流程和规则 | 32 |
| 4.1 概述 | 32 |
| 4.2 比赛日程安排 | 33 |
| 4.3 比赛流程 | 33 |
| 4.3.1 比赛流程图 | 34 |
| 4.3.2 赛前规则 | 35 |
| 4.3.3 赛中规则 | 36 |
| 4.3.4 违规判罚 | 39 |
| 4.3.5 赛制 | 41 |
| 4.4 赛后申诉和仲裁 | 42 |
| 4.4.1 比赛结果确认 | 42 |
| 4.4.2 申诉 | 42 |
| 4.4.3 申诉的仲裁 | 43 |
| 挑战赛流程和规则 | 44 |
| 5.1 概述 | 44 |
| 5.2 比赛流程和规则 | 44 |
| 5.2.1 预选赛规则 | 44 |
| 5.2.2 挑战赛规则 | 45 |
| 5.3 违规判罚 | 46 |
| 规则更新和答疑 | 47 |
| 6.1 规则更新 | 47 |
| 6.2 常规答疑平台 | 47 |

组织机构框架

主办单位：

共青团中央
中华全国学生联合会
深圳市人民政府

组织单位：

深圳市科技创新委员会
共青团深圳市委
深圳市南山区人民政府

承办单位：

深圳市大疆创新科技有限公司

支持单位：

中国青少年发展基金会

前言

机器人技术是当今世界的主流尖端科技。在经过了 50 多年的发展之后，机器人产业迎来了全新的时代。在未来的 3 到 5 年内，全球机器人产业将呈现井喷式增长，而中国将成为全球最重要的市场之一。为了适应时代的发展，培养当代机器人产业所需的优秀人才，全国大学生机器人大赛RoboMasters 2017 应运而生。

作为共青团中央主办“全国大学生机器人大赛”中的赛事之一，RoboMasters 2017 以机器人对抗射击为主体，强调机器人的对抗性和技术性，鼓励机器人自动化和智能技术的发展。同时，RoboMasters 2017 通过平衡比赛的技术难度和观赏性，在全社会普及机器人知识和工程技术之美。

RoboMasters 2017 的参赛选手全部是以大学生为主体的青年工程师及科学家，比赛极其强调工程技术和团队合作能力，对青年工程师及科学家的创新意识、技术水平、沟通交流能力起到了很好的培养作用。

同其他科技竞技项目一样，RoboMasters 2017 参赛者应遵守相关规则，规范参赛行为。该份名为《全国大学生机器人大赛RoboMasters 2017比赛规则手册》的文件适用于所有参赛队员、指导老师、裁判员、管理者以及赛事组织者，上述人员务必遵守并执行文件中提到的各项规则及注意事项。大赛要求所有参与人员秉持着公平、公正、诚实的原则，共同打造卓越的机器人竞技赛。

宗旨

塑造广泛影响力

RoboMasters 2017全国大学生机器人大赛是由共青团中央、全国学联和深圳市人民政府联合主办，同时整合社会各界优质资源运作，联合打造的科技盛事。该赛事通过炫丽夺目的比赛方式、专业的科研水准、新颖的赛事安排，吸引社会各界对机器人领域的广泛关注。

促进实践教学发展

全国大学生机器人大赛RoboMasters 2017 组委会将联合各赛区承办学校，通过赛事共同推进与前沿科技相结合的实践教学的发展，推动相关教学师资力量力量的培养及储备，共建教学实践中心与智能科技开放实验室，培养一批优秀的科技工程师，促进科技成果转化。

提高社会参与度

全国大学生机器人大赛RoboMasters 2017 组委会将在赛事开展期间结合举办地的地域特点，围绕机器人赛事开展各类周边活动。同时，通过与相关企业的深入合作，充分整合资源，将丰富多彩的交互体验和最前沿的科技成果以最直观的方式展现在普通大众面前。

进行学术沉淀

在参赛队技术角逐层面之外，全国大学生机器人大赛RoboMasters 2017 同时关注学术科研成果的沉淀积累，与大赛同时进行的“青年工程师大会”，给参赛队员互相交流在机器人研发领域的最新成果，促进整个科研领域的深度交流。

1 赛事介绍

1.1 赛事概述

“全国大学生机器人大赛RoboMasters 2017”（以下简称“RM2017”）是由共青团中央、全国学联、深圳市人民政府联合主办的国家级机器人赛事，旨在为大学生提供科技创新的平台，同时促进海内外优秀科研人才的交流与对话。在RM2017的赛场上，参赛选手可以在团队中展现技术实力与创新才华，通过合作获得优异成绩；观众能够通过机器人的对抗体验刺激的竞技乐趣，感受人与科技的无缝衔接。

参加RM2017的参赛队伍须完整填写报名表，在报名窗口关闭前完成提交，并按时向组委会提交技术报告。**通过技术报告审核的队伍，可拥有参加“分区赛”的比赛资格。**参赛队伍在“分区赛”或者“踢馆赛”中获得晋级资格，则拥有参加“全国赛”的比赛资格。

为鼓励智能机器人技术的发展，RM2017在“对抗赛”之外增设全自动**“技术挑战赛”**。“技术挑战赛”在“对抗赛”的场地内进行比赛，使用独立的规则，限定使用全自动机器人执行挑战任务。参加“技术挑战赛”的队伍同样需要通过报名以及提交技术报告的方式申请比赛资格，通过技术报告审核的队伍即可直接参加“技术挑战赛”。

参加“对抗赛”或“技术挑战赛”的机器人，均须符合本手册中“机器人规范说明”中的所列举的要求。

1.1.1 日程安排

对抗赛日程安排

| 进程 | 时间 | 地点 | 备注 |
|--------|------------------|----|---|
| 备赛资格测评 | 2016年11月 | 线上 | 特邀参赛队伍不参与 |
| 物资赠与 | 2016年12月 | | 需通过线上测试，并符合相应要求（特邀参赛队伍不参与） |
| 技术报告 | 2017年3月15日-4月15日 | 线上 | 线上提交 |
| 裁判系统发放 | 2017年3-4月 | | 需通过技术报告审核，并符合相应要求 |
| 热身赛 | 2017年4月 | 深圳 | 具体安排以组委会赛前发布为准 |
| 分区赛 | 2017年5月 | 待定 | 具体分赛区举办时间、数量及地点，将根据队伍实际参赛数量及分布而确认。以组委会赛前发布为准。 |
| 分区赛 | 2017年5月 | 待定 | 具体分赛区举办时间、数量及地点，将根据队伍实际参赛数量及分布而确认。以组委会赛前发布为准。 |
| 踢馆赛 | 2017年7月 | 深圳 | 获得踢馆赛资格的队伍与特邀队伍争夺若干全国赛席位 |
| 技术挑战赛 | 2017年7月 | 深圳 | 遴选单项奖 |
| 全国赛 | 2017年7月 | 深圳 | 角逐年度总冠军 |

技术挑战赛日程安排

| 进程 | 时间 | 地点 | 备注 |
|--------|-----------------|----|----------------|
| 备赛资格测评 | 2016年12月 | 线上 | 线上测试，确认参赛 |
| 技术报告 | 2017年5月15日-6月1日 | 线上 | 线上提交，按标准审核 |
| 技术挑战赛 | 2017年7月 | 深圳 | 具体安排以组委会赛前发布为准 |

备注:

“RM2017组委会”拥有对赛程、赛制规划等方面进行适当调整的权利。大赛具体执行计划，以组委会在赛前通过官方渠道最新公布的信息为准。

1.1.2 对抗赛赛程图



RoboMasters2017机器人对抗赛赛程规划

1.1.3 技术挑战赛赛程图



RoboMasters2017机器人技术挑战赛赛程规划

1.2 参赛资格

所有报名参加RM2017的队伍须符合以下参赛资质与要求。若在备赛期或比赛阶段参赛队伍及其成员被发现不符合参赛资格，存在虚报瞒报信息等情况，组委会有权取消该参赛队伍或其成员的比赛资格。

1.2.1 参赛资格及权益

高校参赛队伍：在规定时间内通过报名审核及技术审核，符合大赛相关参赛要求的参赛队伍。

参赛资格：凡2017年8月前注册在籍的高校非在职博士生、研究生与全日制本科生及专科生，均可报名参赛。

参赛权益：具备大赛正式参赛资格，可获得赛事晋级资格；属于大赛奖励条例实施范围。

特邀参赛队伍：接受组委会特别邀请参加比赛，在规定时间内通过报名审核及技术审核，符合大赛相关参赛要求的参赛队伍。

参赛资格：特邀队伍一般来自海外高校，因教育体系不同，海外特邀队伍的学历将不受限制。

参赛权益：具备大赛正式参赛资格，可获得赛事晋级资格；属于大赛奖励条例实施范围。

外卡参赛队伍：在规定时间内通过报名，未通过技术审核并接受组委会补充邀请的参赛队伍。

参赛资格：凡2017年8月前注册在籍的高校非在职博士生、研究生与全日制本科生及专科生，均在此范畴内。

参赛权益：可参赛但不具备大赛正式参赛资格，不可获得赛事晋级资格，不属于大赛奖励条例范围内。

1.2.2 参赛要求

1. 原则上**同一所学校仅有一支参赛队拥有参赛资格**。如学校因为异地设置校区等情况导致有参赛意向的学生无法共同组队参赛，经组委会核实后，允许学校以不同校区分别组队参赛。
2. 每名参赛队员在同一届比赛中只准许加入一支队伍。
3. 参赛队伍的队名必须为“XXX-XXX-XXX-战队”（“-”仅为分隔符，不出现在实际队名当中）的形式。其中第一部分为参赛队伍所在的学校校名，可使用缩写；第二部分为赞助商冠名；第三部分为参赛队伍的自定义名称。队名全长不得超过35个字符（英文字母算1个字符），队名需体现参赛队积极进取的精神，必须符合国家有关法律法规的规定。
4. 两所或者多所没有单独参赛队伍的学校，可以跨校组成联队。在联队建立前，须由相关联队方结合自身实际情况，通过充分的沟通及建队规划后方可组建。联队确立后不得拆分，仅允许以该联队身份参加本届赛事的竞赛环节。若联队拆分，则视为弃赛。因联队产生的运营研发成本、人员分配以及因此可能出现的其他争议由联队方自行处理解决，组委会概不负责。
5. 每支队伍最少5名队员，最多不得超过35名队员（包含35名）。
6. 每队必须有注册队长一名、项目管理一名、宣传经理一名。注册队长不能兼任项目管理或宣传经理，但项目管理和宣传经理可以为同一名队员。
7. 每支队伍最少包含1名指导老师，最多不得超过3名指导老师。每位指导老师在同一届比赛中只准许加入一支队伍。
8. 参赛队伍默认参加“对抗赛”，同时也可以自行选择是否参加“技术挑战赛”。同时，“技术挑战赛”接受单独报名，未参加“分区赛”与“全国赛”的队伍也可报名“技术挑战赛”。一支参赛队伍可以同时参加“对抗赛”和“技术挑战赛”。同一学校可以有两支不同的参赛队分别参加“对抗赛”和“技术挑战赛”，但是不允许出现一项比赛有同一学校的两支队伍参加的情况，特殊情况的处理参见1。

1.2.3 参赛队员职责

指导教师：

指导老师为团队总责任人，负责参赛团队的建设和管理。需对参赛队员的人身财产安全负责，并指导、管理竞赛期间的团队经费使用，督促参赛队员负责人定期向组委会汇报项目进度等情况，指导参赛队员负责人制定项目计划、解决研发难题及按时完成技术报告等，帮助参赛队伍顺利完成比赛。在参赛期间，指导教师须积极配合组委会的工作，做好队伍的领路人和监护人。

注册队长：

注册队长为团队技术、战术负责人。负责人员分工、统筹以及比赛期间的战术安排、调整。

项目管理：

项目管理为项目整体管理者。负责把控项目总体进度，综合考量研发成本、工作安全等，全面管理工作，对项目总目标（包括进度、结果和成本等）起决定性作用。

宣传经理：

机器人战队及RM相关项目的宣传推广负责人。负责整合战队宣传资源，建立完善的宣传体系，通

过多种渠道策划执行宣传活动，提高战队的影响力。

特别注意

为规范信息交流的渠道，各参赛队伍与“RM2017组委会”进行官方对接的负责人为指导老师、注册队长及项目管理这三个团队组织者，其余队员若需要与“RM2017组委会”进行官方信息交流，必须通过各队组织者进行对接。指导老师、注册队长及项目管理要自行确保团队成员及时接收到更新的规则和赛务信息。

1.3 奖项设置

1.3.1 全国赛奖项设置

| 奖项 | 排名 | 数量 | 奖励 |
|-----|---------|----|--|
| 一等奖 | 冠军 | 1 | 总冠军奖杯 总冠军奖牌 一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币200,000元(税前) |
| | 亚军 | 1 | 亚军奖杯 亚军奖牌 一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币100,000元(税前) |
| | 季军 | 1 | 季军奖杯 季军奖牌 一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币50,000元(税前) |
| | 第4-8名 | 5 | 一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币20,000元(税前) |
| 二等奖 | 第9-16名 | 16 | 二等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币10,000元(税前) |
| 三等奖 | 第17-32名 | 16 | 三等奖奖状 荣誉证书 |

1.3.2 分区赛奖项设置

| 奖项 | 排名 | 数量 | 奖励 |
|-------|------|----|------|
| 分区一等奖 | 分区冠军 | 4 | 冠军奖杯 |

| | | | |
|--------------|---------------------------------------|----|--|
| | | | 分区一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币 10,000 元 (税前) |
| | 分区亚军 | 4 | 亚军奖杯 分区一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币 10,000 元 (税前) |
| | 分区季军 | 4 | 季军奖杯 分区一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币 10,000 元 (税前) |
| | 各分区排名第4-6名中的一部分队伍, 各分区按比例分配名额 | 12 | 分区一等奖奖状 荣誉证书 奖金人民币 10,000 元 (税前) |
| 分区二等奖 | 除直接晋级总决赛队伍外, 各分区成绩排名靠前的队伍, 各分区按比例分配名额 | 8 | 分区二等奖奖状 荣誉证书 |
| 分区三等奖 | 分区赛中未获得一等奖和二等奖的参赛队 | 若干 | 分区三等奖奖状 荣誉证书 |

1.3.3 单项奖奖项设置

| 奖项 | 备注 | 数量 | 奖励 |
|---------------|--------------------------|----|------------------------------|
| 优秀指导教师 | 4名分区赛优秀指导教师, 4名总决赛优秀指导教师 | 8 | 荣誉证书 奖金人民币 5,000 元 (税前) |
| 优秀队长 | 4名分区赛优秀队长, 4名总决赛优秀队长 | 8 | 荣誉证书 奖金人民币 2,000 元 (税前) |
| 优秀项目管理 | 4名分区赛优秀项目管理, 4名总决赛优秀项目管理 | 8 | 荣誉证书 奖金人民币 1,000 元 (税前) |
| 优秀宣传经理 | 4名分区赛优秀宣传经理, 4名总决赛优秀宣传经理 | 8 | 荣誉证书 奖金人民币 1,000 元 (税前) |
| 优秀裁判 | 4名分区赛优秀裁判, 1名总决赛优秀裁判 | 5 | 荣誉证书 奖金人民币 2,000 元 (税前) |
| 优秀报告 | | 10 | 荣誉证书 奖金人民币 2,000 元 (税前) |
| 最佳创意奖 | | 2 | 荣誉证书 |

| | | | |
|--|--|--|--------------------|
| | | | 奖金人民币 2,000 元 (税前) |
|--|--|--|--------------------|

1.3.4 踢馆赛奖项设置

| 奖项 | 排名 | 数量 | 奖励 |
|--------|------|----|----------------------------|
| 踢馆赛晋级奖 | 1~8名 | 8 | 晋级卡 奖金人民币 10,000 元 (税前) |

1.3.5 技术挑战赛奖项设置

| 奖项 | 排名 | 数量 | 奖励 |
|--------------|---------------------|----|-----------------------------|
| 技术挑战赛 一等奖 | 空中机器人技术挑战赛 冠军 | 1 | 荣誉证书 奖金人民币 30,000 元 (税前) |
| | 空中机器人技术挑战赛 亚军 | 1 | 荣誉证书 奖金人民币 20,000 元 (税前) |
| | 空中机器人技术挑战赛 季军 | 1 | 荣誉证书 奖金人民币 15,000 元 (税前) |
| | 地面机器人技术挑战赛 冠军 | 1 | 荣誉证书 奖金人民币 30,000 元 (税前) |
| | 地面机器人技术挑战赛 亚军 | 1 | 荣誉证书 奖金人民币 20,000 元 (税前) |
| | 地面机器人技术挑战赛 季军 | 1 | 荣誉证书 奖金人民币 15,000 元 (税前) |
| 技术挑战赛 二等奖 | 空中机器人技术挑战赛 4~8名 | 5 | 荣誉证书 奖金人民币 5,000 元 (税前) |
| | 地面机器人技术挑战赛 4~8名 | 5 | 荣誉证书 奖金人民币 5,000 元 (税前) |
| 技术挑战赛 三等奖 | 空中机器人技术挑战赛 9~16名 | 8 | 荣誉证书和纪念品 |
| | 地面机器人技术挑战赛 9~16名 | 8 | 荣誉证书和纪念品 |
| 优胜奖 | | 若干 | 荣誉证书和纪念品 |

备注

技术挑战赛须达到规定要求才可参与冠亚季军评奖

2 机器人规范说明

2.1 概述

RM2017的参赛机器人主要分为五大兵种：**基地机器人**、**英雄机器人**、**步兵机器人**、**工程机器人**以及**空中机器人**，另外参赛队伍还须制作一个**补给站机构**。RM2017组委会向参赛队伍提供官方渠道售卖基础的机器人零件及模块，参赛队伍可以购买官方零件及模块简化制作机器人的过程，也可完全自行购买材料制作机器人，参赛机器人须满足本章节中描述的所有技术规范。

RM2017的对抗赛比赛中，两支队伍的机器人将在比赛的核心比赛区域“战场”内进行战术对抗。参赛机器人需安装官方提供的裁判系统。机器人装载的摄像头将通过相机图传模块实时将所拍画面传至场外操作间内操作员的显示屏上，操作员借助图像信息控制机器人在战场里移动并发射弹丸，攻击敌方机器人以获取胜利。裁判系统会记录机器人在比赛中的血量值和被攻击的情况、监测发射机构运行和底盘功率，在机器人血量为 0 时切断动力电源。比赛中，所有机器人的状态的实时信息都会传输到对应计算机终端和服务端，**由裁判系统服务器自动判定比赛胜负**。

RM2017的技术挑战赛比赛中，一支队伍的机器人（工程机器人和空中机器人）将在战场内完成特定的任务。参赛机器人需安装官方提供的裁判系统。机器人必须全自动运行，比赛结果由挑战赛裁判判定。

2.1.1 机器人出场配置

| 类别 | 数量 | 功能 | 备注 |
|-------|-----|-----------------|-----------------------------------|
| 基地机器人 | 1 | 胜负关键，自动防御 | 必须出场的机器人。 顶部装甲受到打击时底盘会短暂断电 |
| 英雄机器人 | 1 | 战场核心主力，攻击力高，血量高 | 必须出场的机器人。 |
| 工程机器人 | 0-1 | 完成辅助动作 | 可进行弹药补给、给队友加血 |
| 步兵机器人 | 0-3 | 灵活作战 | 战场主力 |
| 空中机器人 | 0-1 | 空中力量 | 占领神符立柱获得增益效果 |
| 补给站 | 0-1 | 弹丸供给 | |

2.2 通用技术规范 and 安全性

2.2.1 通用技术规范

为保证比赛的可行性、公平性和安全性，机器人的设计制作必须严格遵守以下技术规范。

| 类型 | 技术规范 |
|---------------|---|
| 能源规范 | 机器人使用的能源形式限制为电源和气源两种。 电源只能使用官方指定的智能电池（DJI生产的具有电量管理和短路保护的电池，如TB47等） ，每台机器人总电量不得超过 200Wh，电压不得超过 30V，压缩空气气压不得超过 0.8Mpa，气动能源必须在压力源出口加入气压表。 压缩空气贮存瓶必须有防切割保护。 禁止使用燃油驱动的发动机、爆炸物、危险化学材料等。不符合能源规范的机器人不能通过检录。 |
| 无线电 | 除官方提供的机器人遥控、相机图传模块、无线数据链路等无线设备以外，比赛中禁止使用任何其他无线设备。 参赛队伍可以自行搭建2.4G WIFI无线数据链路用于组网通讯 ，红方参赛队伍可以使用WIFI 8-10信道组网通讯，蓝方使用WIFI 11-13信道组网通讯，RM2017组委会不保证参赛队伍自行搭建WIFI的稳定性。 |
| 光学手段 | 机器人使用任何光学手段不应对手、裁判、工作人员和观众造成伤害。使用激光瞄准器须保证激光功率小于50mW，或使用RM2017组委会官方激光瞄准器。除激光瞄准外（ 每个发射机构最多搭配 1 个激光瞄准器，每台机器人可安装多个激光瞄准器 ），不得在机器人上安装其他明显的可见光发射设备，以免干扰装甲模块的视觉特征。 |
| 视觉特征 | 装甲模块两侧设计有明显的灯光效果供参赛队伍进行自动识别瞄准算法的开发，机器人传感器（如激光雷达、摄像头、超声波传感器、红外线传感器等）的安装和发光特性不得遮挡装甲。 |
| 底盘功率限制 | 步兵机器人、工程机器人和基地机器人的底盘部分都有不同的功率限制。底盘的定义为：支撑和安装机器人动力系统及其附属部件，可使机器人产生水平方向运动的机构。底盘功率定义为：负责机器人产生水平方向运动的动力系统的功率，不包含完成特殊任务时使用的动力系统的功率，例如活动上层机械结构等功能性动作。机器人的底盘功率会被裁判系统持续监控，超出功率后系统会触发惩罚机制，扣除机器人的血量。超功率机制在《裁判系统手册》中详细描述。 |

2.2.2 安全性

安全是 RM2017 所坚持的最为基本的原则，参赛队伍需对机器人的安全问题给予高度重视，提升安全意识，在研制机器人的过程中，采取必要的安全措施。

- 机器人装备弹丸发射机构后，便具有了潜在的危险性，应确保它们在任何时候都不会直接或间接地对操作手、裁判、工作人员和观众的人身安全造成伤害。
- 在研发和参赛的任何时段，队员都必须充分注意安全问题。指导教师应该担负起安全指导和监督的责任，参赛期间必须考虑工作人员和场馆内观众的安全。
- 操作手的误操作、控制系统失控、部件损坏，均可能导致机器人骤停、突然加速或转向，发生操作手与机器人之间接触、碰撞，从而造成伤害。发射机构一旦被突然触发，弹丸也可能误伤周围人员。凡此种意外情况都应采取必要的安全措施（例如，严禁单独训练，保证有同伴在场以便有人对事故做出应急响应，必须佩戴护目镜、头盔等必要的保护措施，调试时在机器人系统中进行适当的锁定等等）。
- 在比赛过程中，遇紧急情况（机器人起火、爆炸等），RM2017 组委会具有对故障机器人进行紧急处置的权利。

2.3 弹丸规格说明

本届比赛所用弹丸全部由 RM2017 组委会提供，弹丸规格分为 17mm 和 42mm 两种。弹丸因为尺寸不同、材料不同，会对裁判系统的装甲模块造成不同的冲击力，进而被计算成不同的伤害值。非官方弹丸可能会产生非标准数值的冲击力，计算出错误的伤害值。参赛队伍在比赛中如果使用非官方弹丸，将被视为作弊并被取消比赛资格

类型一：17mm 弹丸



| 材质 | 直径 | 重量 | 伤害量 |
|------------|--------------|-----------|-----|
| 塑胶（90度TPE） | 17mm（-3%~0%） | 2.6g（±5%） | 50 |

类型二：42 mm 弹丸



| 材质 | 直径 | 重量 | 伤害量 |
|--------|-----------------|----------------|-----|
| 标准高尔夫球 | 42.65mm (±5%) | 45.75g (±5%) | 500 |

2.4 基地机器人

基地机器人每队上场一台，放置于本队的基地区内，可以在基地区的限定区域内自主移动，没有相机图传模块和遥控器，必须自动运行。顶部和四周安装有大尺寸装甲，当基地被攻击时，其血量值会相应减少。相比英雄机器人，基地机器人的顶部装甲会更敏感地检测到空中机器人投弹攻击，**基地顶部装甲被击中后基地底盘断电5s**。基地上可以加装一个 17mm 口径的发射机构，进行自主防御，但不允许人工操作。

| 基地机器人参数说明 | | | |
|----------------|--------------------------------|--------|---|
| 项目 | 限制 | 超限处罚 | 备注 |
| 作用对象 | 任意 | - | |
| 裁判系统 | 有 | - | 顶部和四周安装大尺寸装甲，四周装甲下沿距离地面高度必须在 400mm-500mm 范围内。安装要求详见《裁判系统手册》 |
| 初始血量 | 10000 | - | - |
| 运行方式 | 全自动 | - | - |
| 发射机构类型 | 17mm 弹丸 | - | - |
| 初始弹量 | 300 | - | 每局比赛前必须清空弹丸 |
| 能否补弹 | 能接受，不能给予 | - | 不可以用任何形式将弹丸传递到其他机器人上 |
| 最大速度 (米 / 秒) | 25 | 扣除一定血量 | |
| 发射频率 (发 / 分) | 1200 | 扣除一定血量 | |
| 最大重量 (公斤) | 25 | - | 不包含裁判系统 |
| 底盘功率 (瓦) | 80 | 扣除一定血量 | |
| 最大初始尺寸 (mm) | 800*800*800 | - | 高度不得超过800，在地面的正投影不得超出 800*800 方形区域 |
| 比赛过程中尺寸(mm) | 1000*1000*1000 | - | 高度不得超过1000，在地面的正投影不得超出 1000*1000 方形区域 |
| 活动范围 | 基地区 | - | - |
| 激活条件 | 比赛前的准备时间即可开始移动，比赛正式开始后才可以发射弹丸。 | - | - |

2.5 英雄机器人

英雄机器人每队上场一台，可以有一个相机图传模块和一个遥控器，是全队的主力机器人。英雄机器人可以同时安装 17mm 口径和 42mm 口径的发射机构各一个，射速和射频均受到裁判系统限制。英雄机器人的底盘功率不受限制。

| 英雄机器人参数说明 | | | |
|-------------|----------------|------|--|
| 项目 | 限制 | 超限处罚 | 备注 |
| 作用对象 | 不限 | - | - |
| 裁判系统 | 有 | - | 四周安装大尺寸装甲，装甲下沿距离地面高度必须在 400mm-500mm 范围内。安装要求详见《裁判系统手册》 |
| 初始血量 | 5000 | - | - |
| 运行方式 | 不限 | - | - |
| 发射机构类型 | 发射17mm和42mm弹丸 | - | 每局比赛前必须清空弹丸 |
| 初始弹量 | 0 | - | - |
| 能否补弹 | 能接受，也能给予 | - | - |
| 最大重量（公斤） | 35 | - | 不包含裁判系统 |
| 底盘功率（瓦） | 不限 | | |
| 最大初始尺寸（mm） | 800*800*800 | - | 高度不得超过800，在地面的正投影不得超出 800*800 方形区域 |
| 比赛过程中尺寸(mm) | 1200*1200*1200 | - | 高度不得超过1200，在地面的正投影不得超出 1200*1200 方形区域 |
| 活动范围 | 全场 | - | - |
| 激活条件 | 比赛开始 | - | - |

| 英雄机器人弹丸参数说明 | | | |
|-------------|------------|------------|--------|
| 项目 | 限制 | | 超限处罚 |
| | 17mm 弹丸 | 42mm 弹丸 | |
| 最大速度（米/秒） | 25 | 15-18 | 扣除一定血量 |
| 发射频率（发/分） | 120 | 300 | 扣除一定血量 |
| 计频方式 | 1 秒不超过 2 发 | 1 秒不超过 5 发 | - |

2.6 步兵机器人

步兵机器人每队可上场最多三台。步兵机器人安装裁判系统，可以安装一个相机图传模块和一个遥控器，只能安装 1 个 17mm 口径的发射机构，射速和射频受到裁判系统限制。步兵机器人的底盘有功率限制。

| 步兵机器人参数说明 | | | |
|--------------|-------------|--------|---|
| 项目 | 限制 | 超限处罚 | 备注 |
| 作用对象 | 任意 | - | - |
| 裁判系统 | 有 | - | 四周安装小尺寸装甲，装甲下沿距离地面高度必须在50mm-100mm范围内。安装要求详见《裁判系统手册》 |
| 初始血量 | 1500 | - | - |
| 运行方式 | 不限 | - | - |
| 弹丸类型 | 17mm 弹丸 | - | - |
| 初始弹量 | 0 | - | 每局开始前必须清空弹丸 |
| 能否补弹 | 只能接受 | - | |
| 最大速度 (米 / 秒) | 25 | 扣除一定血量 | |
| 发射频率 (发 / 分) | 300 | - | |
| 计频方式 | 1 秒不超过 5 发 | 扣除一定血量 | 以整个机器人为准 |
| 最大重量 (公斤) | 15 | - | 不包含裁判系统 |
| 底盘功率 (瓦) | 80 | 扣除一定血量 | |
| 最大初始尺寸 (mm) | 600*600*500 | - | 高度不得超过500，在地面的正投影不得超出 600*600 方形区域 |
| 比赛过程中尺寸(mm) | 700*700*600 | - | 高度不得超过 600，在地面的正投影不得超出 700*700 方形区域 |
| 活动范围 | 全场 | - | - |
| 激活条件 | 比赛开始 | - | - |

2.7 空中机器人

空中机器人每队出场一台，不安装裁判系统，没有血量，比赛中双方皆不能攻击空中机器人。空中机器人只能在限定的区域内飞行，可将图像信号传入操作间内，为全队提供全场的俯瞰视野；也可执行投弹任务（只可搭载 42mm 弹丸），攻击对方基地；场地中也有只能用空中机器人获取的增益效果。操作间内的队员可以通过官方提供的设备向空中机器人操作手（简称“飞手”）发送语音命令，但飞手无法与操作间队员进行沟通。

空中机器人只能依靠重力投弹，不得加装其他发射机构。空中机器人必须安装保护罩，桨叶不得外

露，桨叶保护罩必须具有支撑无人机自身重量时还能保护螺旋桨的刚度。**当空中机器人以任何角度和一定水平速度飞向一根直径为 100mm 的竖直圆柱体时，桨叶保护罩能够有效保护桨叶不接触圆柱体。**

比赛场地上方有缆绳、滑环和可伸缩安全绳用于保障空中机器人安全，双方机体上方必须预留安全绳接口（空中机器人上必须安装一根高出桨平面 350mm的竖直杆，竖直杆与空中机器人刚性连接，竖直杆上端固定一个钢丝圈用以连接安全绳的锁扣）。

| 空中机器人参数说明 | | | |
|------------|-------------|------|---|
| 项目 | 限制 | 超限处罚 | 备注 |
| 类型 | 多旋翼 | | 三旋翼及以上 |
| 作用对象 | 任意 | - | - |
| 裁判系统 | 无 | - | 需单独安装官方相机图传模块 |
| 运行方式 | 不限 | - | - |
| 发射机构类型 | 42mm 弹丸 | - | 仅允许通过重力投弹- |
| 初始载弹上限 | 10 | - | 从停机坪获取 |
| 能否补弹 | 能接受，也能给予 | - | 在停机坪和立柱自主补弹，可将子弹给予英雄机器人 |
| 最大重量（公斤） | 5 | - | 含电池，空载 |
| 最大初始尺寸（mm） | 600*600*800 | - | 高度不得超过800，在地面的正投影不得超出 1000*1000方形区域。包含安全绳接口和桨保护罩的尺寸 |
| 最大载弹量 | 不限 | - | - |
| 活动范围 | 由安全绳限制的飞行空域 | - | - |
| 起降位置 | 停机坪，资源立柱 | - | - |
| 激活条件 | 比赛开始 | | |

2.8 工程机器人

工程机器人每队出场一台，安装裁判系统，可以有一个相机图传模块和一个遥控器，不能安装任何发射机构。工程机器人可以布置障碍、辅助英雄登岛、将任意弹丸分发给其他机器人，以及治疗英雄机器人、步兵机器人以及自己。

工程机器人治疗机器人是通过一张特定的RFID IC卡实现的，工程机器人必须具备IC卡插槽。参赛队伍必须在检录时声明工程机器人出场，才可以获得IC卡。IC卡必须在检录时稳定地插入工程机器人的机构上，并测试工作正常。RM2017组委会不对比赛过程中IC卡的损坏负责，比赛中IC卡的损坏不会影响比赛正常进行。如果一局比赛中IC卡发生损坏，局间可申请更换，但是参赛队伍需要自行测试IC是否工作正常，RM2017组委会不对更换后的IC卡工作状况负责。

治疗用的IC卡放置在地面上时，双方机器人均可通过场地交互RFID模块读取获得治疗效果。

每局比赛中，工程机器人可最多恢复每个机器人50%的血量，每秒恢复机器人总血量2.5%。

工程机器人不得登上资源岛，也不得以任何形式阻挡对方机器人上下资源岛，否则将获得警告以及直接罚下的判罚。

| 工程机器人参数说明 | | | |
|-------------|----------------|--------|---|
| 项目 | 限制 | 超限处罚 | 备注 |
| 作用对象 | 己方机器人 | - | - |
| 裁判系统 | 有 | - | 四周装甲下沿距离地面高度必须在50mm-100mm范围内。仅允许安装两块相对的小尺寸装甲，安装时必须保持对机器人本体中心对称，装甲的相对距离、偏移几何中心的距离必须满足步兵机器人的相应安装要求，安装要求详见《裁判系统手册》 |
| 初始血量 | 1500 | - | - |
| 运行方式 | 不限 | - | - |
| 发射机构类型 | 无 | - | - |
| 初始弹量 | 0 | - | 每局开始前必须清空弹丸 |
| 能否补弹 | 能接受，也能给予 | - | |
| 最大重量（公斤） | 25 | - | 不包含裁判系统 |
| 底盘功率（瓦） | 120 | 扣除一定血量 | |
| 最大初始尺寸（mm） | 800*800*800 | - | 高度不得超过800，在地面的正投影不得超出800*800方形区域。 |
| 比赛过程中尺寸(mm) | 1200*1200*1200 | - | 高度不得超过1200，在地面的正投影不得超出1200*1200方形区域。变形时自身结构不能长时间遮挡装甲，否则在比赛中将被罚下 |
| 活动范围 | 全场 | - | - |
| 激活条件 | 比赛开始 | - | - |

2.9 补给站机构

由参赛队伍自行制作的全自动机构，摆放在己方补给站放置区，为本方机器人供应17mm 弹丸，无储弹量限制。

比赛开始前，补给站机构可以放入初始弹量 100颗。

补给站机构尺寸不得超过 1000mm*1000mm*1000mm，不得主动移动，不得安装发射机构，不安装裁判系统。

补给站机构必须满足通用技术规范的要求。

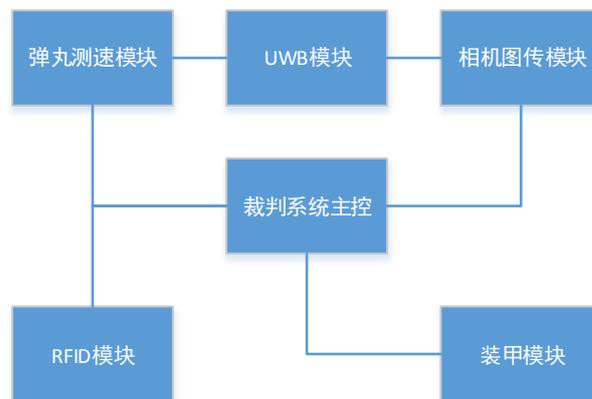
补给站机构可以自行增加配重，但是配重物体不得导致补给站尺寸超过限制，配重物体也必须满足通用技术规范的要求。

2.10 裁判系统

裁判系统由RM2017组委会官方提供，可记录机器人在比赛中被攻击的情况和血量值、监测发射机构运行和底盘功率，并将实时信息发送到对应计算机终端和服务端，自动判罚比赛胜负，确保比赛的公平性。**参赛队设计的机器人需保留好机械和电气接口以便安装裁判系统。不按要求正确安装裁判系统的机器人，将无法在比赛中通过检录流程，不可上场。**裁判系统的原理和详细尺寸信息参见《裁判系统手册》。

2.10.1 裁判系统组成

裁判系统由以下模块组成：



| 模块 | 作用 |
|-------------------|---|
| 相机图传模块 | 实时捕捉摄像头的图像，将它们回传到位于操作间中的操作手的显示屏上。 |
| 弹丸测速模块 | 检测机器人发射机构的弹丸射频和出膛速度，超限时裁判系统会扣除机器人血量。 |
| 装甲模块 | 由装甲片和传感器组成，可以保护机器人内部结构、检测机器人被弹丸击中的情况，并扣除对应的血量值。 |
| 场地交互RFID模块 | 可以和场地中的功能点进行信息交互，实现相应功能。 |
| UWB模块 | 获取机器人在战场上的位置信息。 |
| 主控模块 | 控制机器人的动力电源，检测底盘功率，用灯柱长短指示血量高低，功率超限时系统会扣除机器人血量，血量为零时则自动切断动力电源。为减少重置次数，切断动力电源后仍会留一路功率较低的电源供给机器人的自动控制模块。 |

2.10.2 模块结构尺寸和安装接口

裁判系统的安装接口和详细尺寸信息参见《裁判系统手册》。

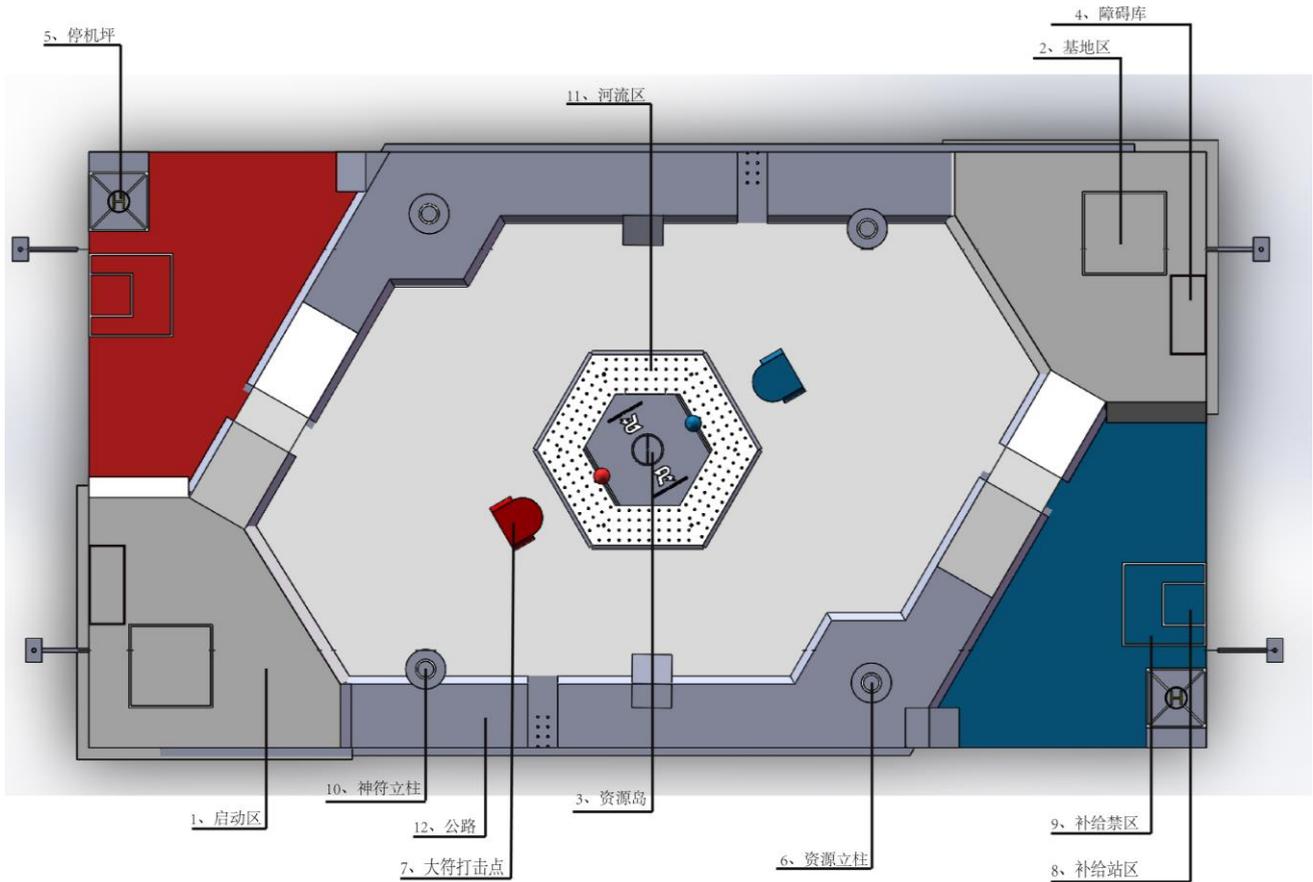
注：因RM2017年裁判系统更新换代的需求，RM2017的新款裁判系统的外形和结构尺寸与RM2016的旧款裁判系统将有少量不同。RM2017《裁判系统手册》会在2018年2-3月之间定型，在此之前，参赛队伍可以参考RM2016的《裁判系统手册》进行机器人的制作。RM2017组委会尽量保证新款裁判系统的主要安装接口与旧款保持一致。

3

场地说明

3.1 概述

RM2017的核心比赛场地，称为战场，为长28米、宽15米的区域。场地关键的元素和道具均中心对称。战场位于赛场区正中央，战场外有裁判席、操作间等设施。



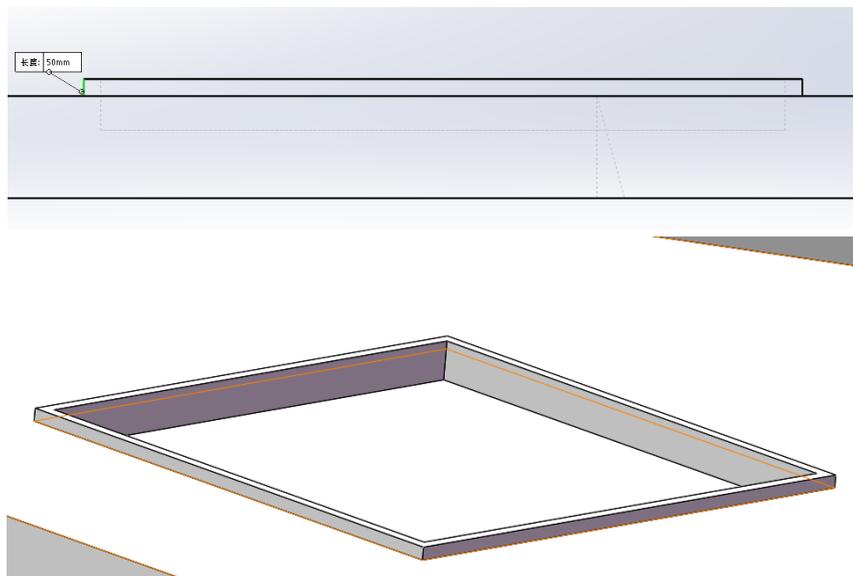
场地元素介绍

| 元素 | 类型 | 功能 | 数量 | 备注 |
|------|----|----------------------------------|-----|---------------------------------|
| 启动区 | 地形 | 比赛开始前待命区域 | 1x2 | 双方各一处 |
| 基地区 | | 基地机器人活动区域 | 1x2 | 处于在双方启动区内 |
| 资源岛 | | 有大量混合弹丸的高台 | 1 | 周围有河流区阻碍登岛 |
| 障碍库 | | 存放障碍物的地方 | 1x2 | 通过地面上的胶条框作为标识，处于在双方启动区内 |
| 停机坪 | | 空中机器人出发的地方 | 1x2 | |
| 资源立柱 | | 放置额外高尔夫球资源的圆柱，顶部可以让空中机器人降落 | 4 | 因为安全绳的限制，一方空中机器人只能在2个资源立柱上降落 |
| 大神符 | 道具 | 视觉识别打击，打击成功后全队攻击力变为2倍 | 2 | 难度在备赛期会进行调整 |
| 补给站区 | | 定时给补给站发放弹丸 | 1x2 | 补给站区中心有从场外伸入场内的加弹机构，周围有2mx2m的禁区 |
| 障碍物 | | 可放入场地作为障碍 | 若干 | 每方障碍库中放置相同数量的障碍物 |
| 神符立柱 | | 靠近启动区的资源立柱，空中机器人占领后全队每秒恢复一定比例的血量 | 2 | 立柱四周有可被攻击的装甲，5秒内连续击中5发补血停止 |

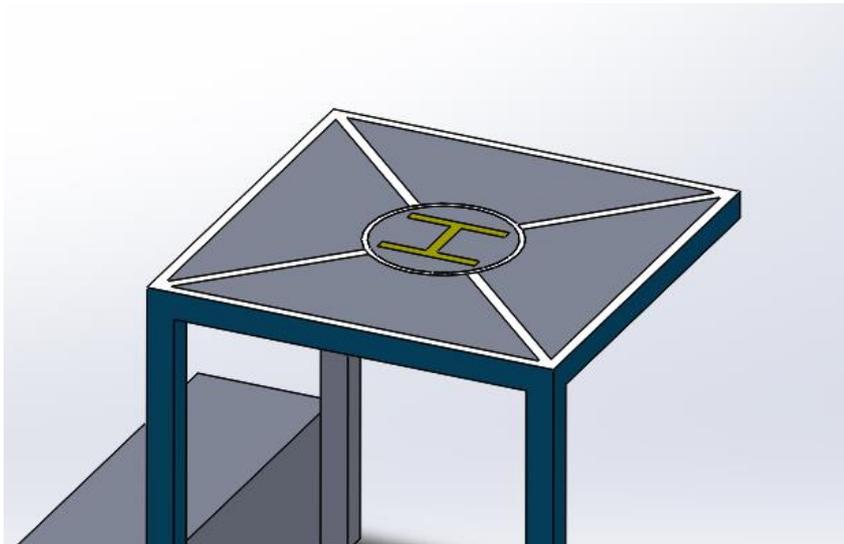
3.2 战场区域说明

启动区：比赛开始时，双方地面机器人启动的区域。在技术挑战赛中为地面机器人的主要活动区域

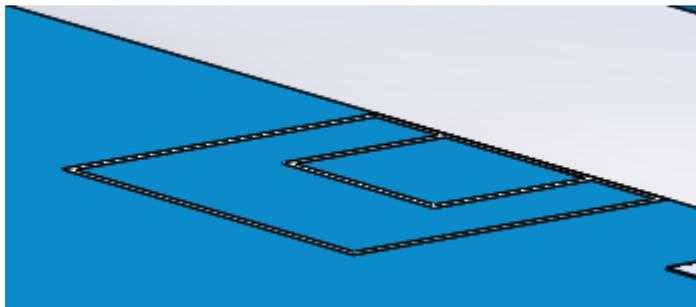
基地区：比赛过程中基地活动的区域，基地区为2000*2000mm的正方形区域，基地活动的平面距离启动区平面有100mm的下陷，并有一个距离启动区平面的5cm的围栏。如下图所示，基地只能在该区域内自主移动，其他地面机器人不得进入该区域。



停机坪：空中机器人起飞和补弹的区域，比赛开始时会有 10 颗高尔夫放置在停机坪中心。



补给站区：场地上会有官方制作的特定管道每 30s 为双方补给站加入 100 颗 17mm 弹丸，每秒 5 颗左右的速度，加弹口在补给站所在区域正上方中央位置，离地高度 1.1m。



场地中弹药补给管下方的黄色 2x2米标志框内部及上方所在空间为补给站禁区，一方机器人不能进入另一方的补给站禁区，否则会视情节轻重得到警告、罚下或直接判负的处罚。

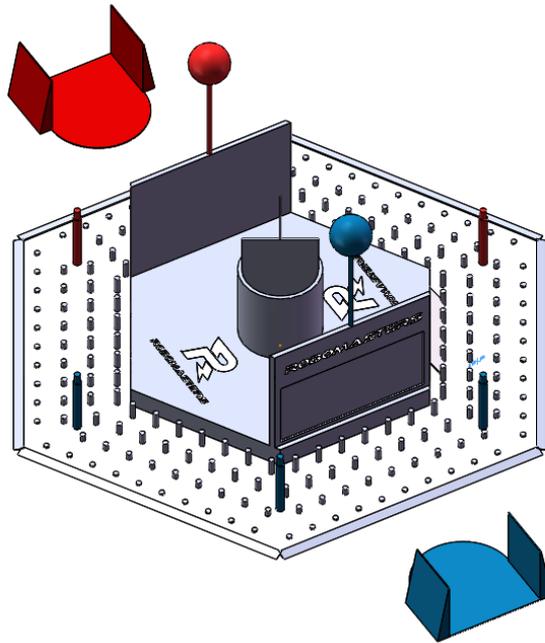
补给站区判罚标准：

| 条例 | 判罚标准 |
|----|---|
| 1 | 一方机器人任意部分短暂停留（时长小于 2 秒）在对方补给站禁区及上方空间内，不算进入对方补给站。 |
| 2 | 一方机器人任意部分停留（时长 3 秒以上）在对方补给站禁区及上方空间内，给予警告处理，机器人必须退出对方补给站禁区。如果该机器人重复被警告 3 次，裁判可罚下指定机器人。 |
| 3 | 一方机器人任意部分较长时间停留（时长 10 秒以上）在对方补给站禁区及上方空间内，或机器人任意部分接触对方补给站机构，裁判会 给予警告，并立即罚下该机器人。 |
| 4 | 一方机器人造成对方补给站位置发生移动或补给站机构异常运动，造成对方补给站无法接受补给管输送的子弹，则 该方当场比赛直接判负。 |

警告、罚下、判负的处罚结果参见4.3.4违规判罚

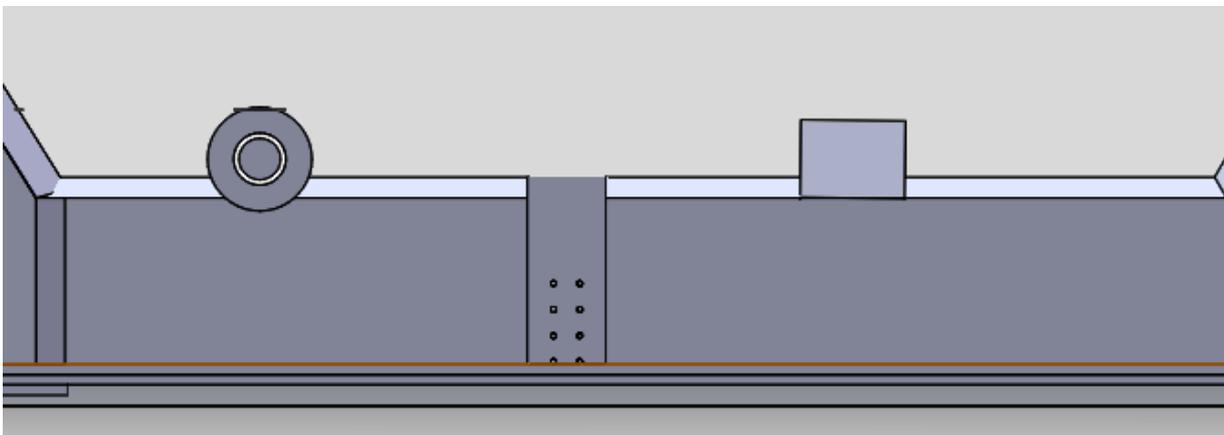
资源岛：位于场地中心的公共资源区，周围以河流（图中环形区域）隔开，由RM2017组委会制作，中间放置有筒形结构的盛弹容器，容器内放置有足量的 17mm 与 42mm 混合弹丸，底部连通，子弹可

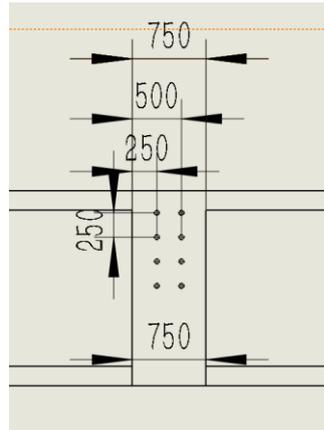
以在两侧之间进行一定程度的流通。容器上方有木板隔开，防止互相干扰。资源岛六边形高台每侧登岛的两条边边沿各铺设一排 RFID IC 卡，从任何一侧上岛用 场地交互 RFID 模块读取到 IC 卡后获得防御加成，20秒内受到伤害减半，防御加成失效后可以在资源岛边缘再次获取加成效果。资源岛具体的尺寸见《场地说明文档》。



河流区：围绕在资源岛周围的环形区域，起到一定的阻隔作用。河流区中有6根高度为800mm的机关立柱，可用来触发登岛捷径（在备赛期RM2017组委会将逐步更新更多细节）。机关立柱的具体尺寸见《场地说明文档》。

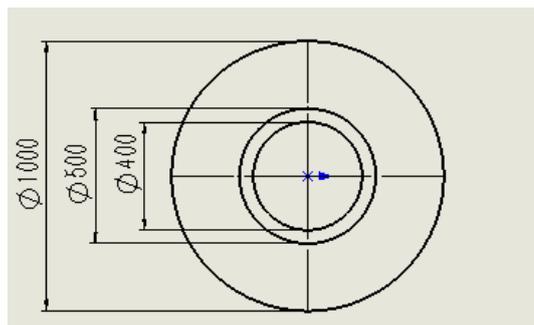
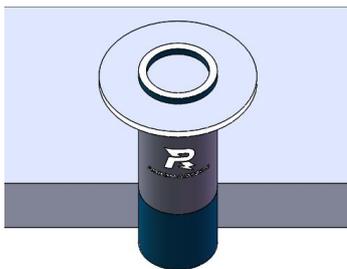
公路区：场地上的连通区域，略高于场地平面，表面平坦，上面绘有引导线，周围有陡峭的斜坡，斜坡角度45度，位置见下图。公路中部有类似河流区的隔断，称为**沟壑区**。





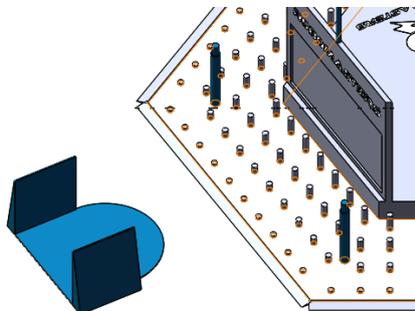
资源立柱：顶部放置有 20 或40颗高尔夫球的立柱，位置在场地中部。资源立柱顶部的平台上会有帮助视觉识别的花纹。

神符立柱：资源立柱中的特殊的一种。空中机器人降落在远端的神符立柱上将获得一定增益效果。



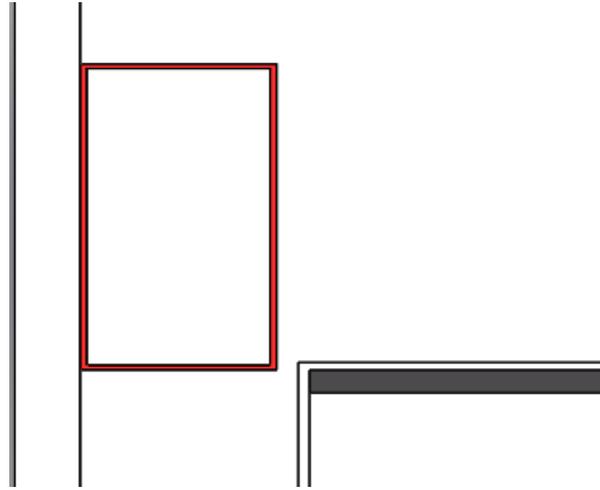
空中机器人安全绳：架设于场地上空的钢缆，套有滑环，需将滑环上连接的保护绳固定在空中机器人上部，起到限制和保护的作用。

大神符打击点：距离大神符屏幕 2 米，大神符启动后机器人在打击点上方大神符画面开始变化，大神符打击完成，在打击点上方机器人全队获得增益。



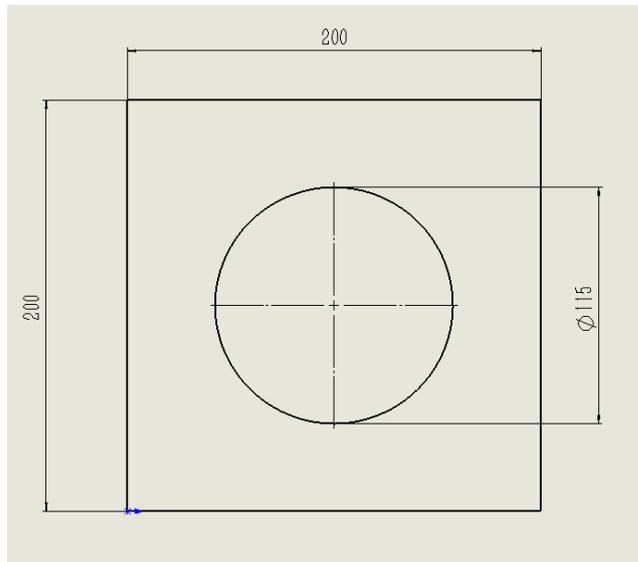
障碍物和障碍库：启动区边缘有一个放置障碍物的区域，称为障碍库，双方机器人均可从启动区取出障碍放入场上大部分位置，通过障碍物进行战术性防御、铺路，或者通过障碍物激活一些场地道具。障碍

库尺寸为900*2000mm，比赛前由工作人员将障碍物摆好在障碍库内，参赛队员还可以在三分钟准备阶段自行摆放障碍库内的障碍物，但不得将障碍物摆在障碍库之外，否则视为犯规。

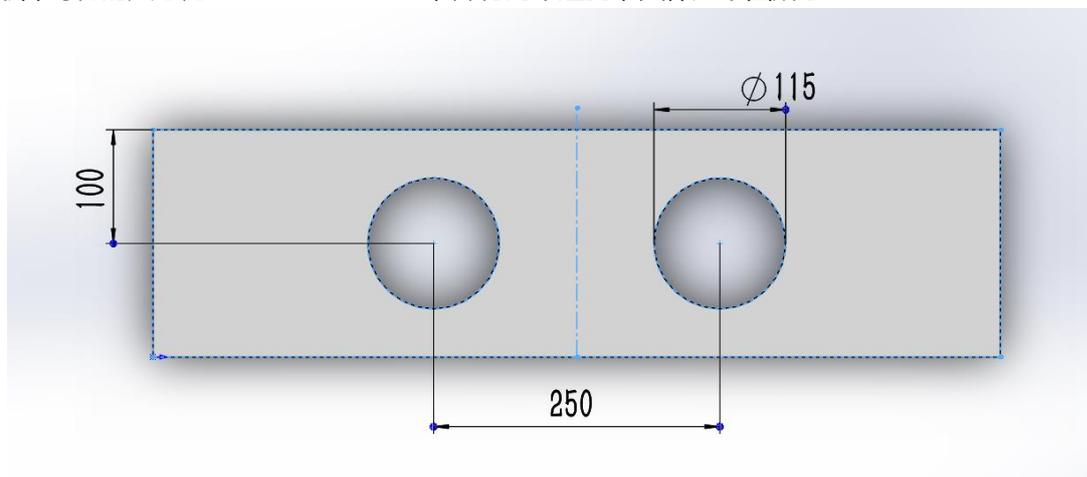


障碍物分为两种：

正方形障碍物的尺寸为200*200*200mm,并在一面上有直径115mm、深度100mm的孔，如下图所示：



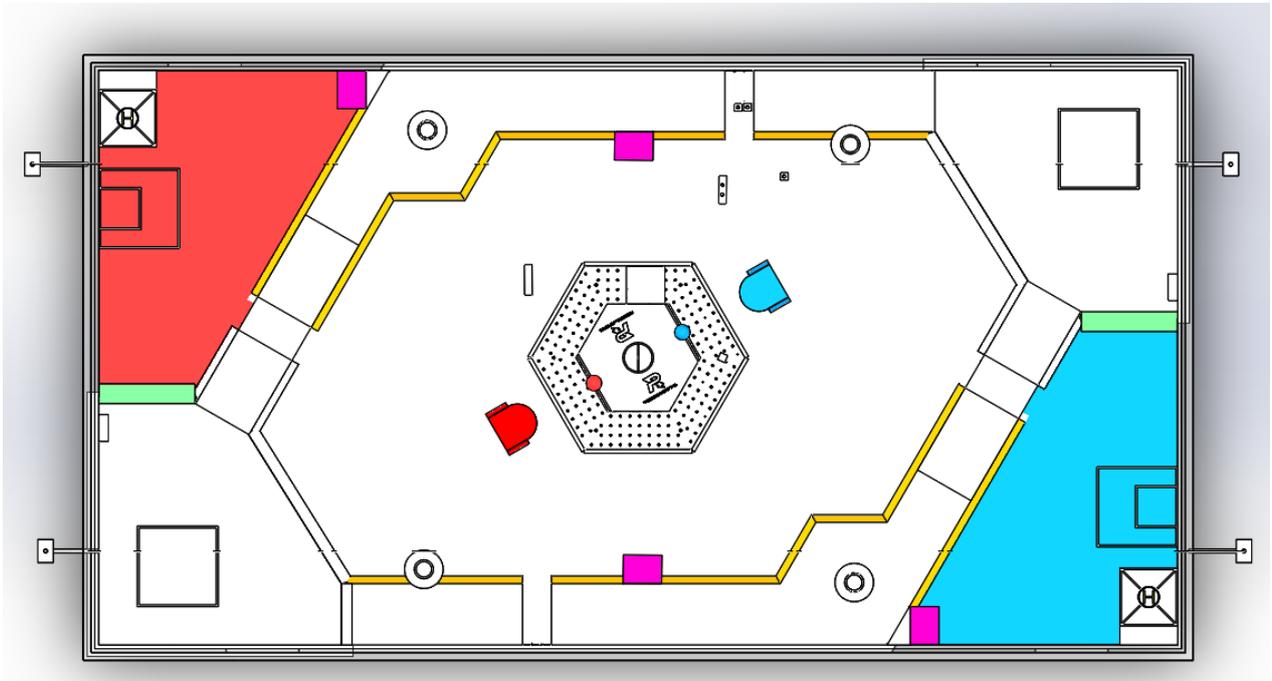
长条形障碍物的尺寸为740*200*200mm，并有两个通孔，具体如下图所示：



3.2.1 场地坡度说明

场地内不同的位置有不同的坡度，所有的上下公路的入口均为15度（下图中紫色区域）；上下启动区的坡度为30度（下图中绿色区域）；公路其他位置的边界坡度为45度（下图中橙色区域）。所有的坡度均有5度左右的加工误差。

未指明坡度的区域间连接位置均设置有固定障碍，或者是无法穿越的地形。



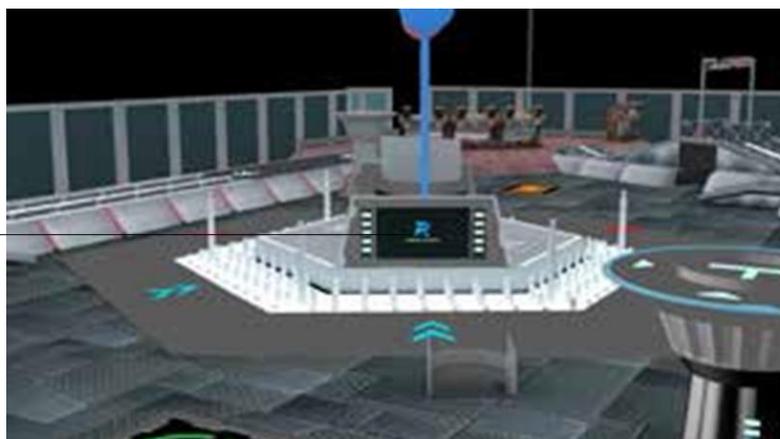
场地中会在停机坪，启动区，资源岛，公路区，机关立柱，正方形障碍物，长条形障碍物等区域或道具上设计视觉标示物，视觉标示物的形式以颜色、对比度较强的图案特征，二维码为主。视觉标示物的设计以及其他更加详细的场地尺寸说明请参考《场地说明文档》。

3.3 神符系统

神符分为两种：大神符和空中机器人神符。大神符较难触发，可以对一方的战斗力明显提升，起到左右战局的作用；空中机器人神符，提供团队补给，有一定战略意义。

3.3.1 大神符

九宫格



如大神符区示意图所示，资源岛侧面有九宫格显示区，九宫格每个格子前安装有透明的打击检测传感器。在大神符开启状态下，机器人占领大神符打击点时大神符激活，此时九个格子中随机出现1-9不重复的阿拉伯数字，每种排列方式停留 1.5s，然后切换到下一个随机的排列。九宫格上部有一个密码显示区，大神符激活时会显示5位不重复的阿拉伯数字密码。参赛队伍的机器人需要按照密码顺序打击九宫格对应的数字。如果 1.5s 时间内击中错误数字，则立即切换到下一个数字排列，且密码区密码刷新；如果 1.5s 时间内未击中任何数字，则切换到下一个数字排列，且密码区密码刷新；如果机器人离开大神符打击点，大神符九宫格回到占领前的状态；如果5位密码按顺序打击完毕，则获得大神符。

大神符机制在比赛开始后4分钟时开始启动，当某方机器人占领大神符打击点时，该大神符处于被该方激活的状态，在激活状态下才能开始击打。该大神符被获取后，占领该大神符打击点的队伍所有的机器人攻击力变为原来的200%，持续时间 1 分钟，且所有大神符设备立即关闭，1 分钟之后才会重新启动。

大神符设备的数字形态、密码显示方式、尺寸等信息会在《场地说明文档》中详细介绍。

3.3.2 空中机器人任务神符

一方空中机器人所能达到的最远的资源立柱上增加了一套神符系统。系统由资源立柱、顶面压力传感器、立柱侧面的装甲片构成。

当一方空中机器人停止在神符立柱（包含神符系统的资源立柱）上并静止一段时间后，己方全队机器人会开始缓慢回血。对方机器人可以通过击打立柱侧面的装甲片打断回血的效果。

神符具体的触发时间、回血百分比、打断回血的所需击打次数将会根据比赛整体策略平衡性在备赛期进行调整。

4

对抗赛流程和规则

4.1 概述

RM2017的对抗赛比赛中，两支队伍的机器人将在比赛场地内进行战术对抗。参赛机器人需安装官方提供的裁判系统。机器人装载的摄像头将通过相机图传模块实时将所拍画面传至场外操作间内操作手的显示屏上，操作手借助图像信息控制机器人在比赛场地里移动并发射弹丸，攻击敌方机器人以获取胜利。裁判系统会记录机器人在比赛中的血量值和被攻击的情况、监测发射机构运行和底盘功率，在机器人血量为 0 时切断动力电源每局比赛中，所有机器人的状态的实时信息都会传输到对应计算机终端和服务器端，由裁判系统服务器自动判定比赛胜负。

参加RM2017的参赛队伍须在RoboMasters官网报名系统中填写报名表正式报名，在规定的时间内完成测评和提交技术报名。通过技术报告审核的队伍，方可参加分区赛。参赛队伍在分区赛或者踢馆赛中获得优秀成绩才可获得全国赛的参赛资格。

4.2 比赛日程安排

分区赛或全国赛中的具体流程大致安排如下，仅供参赛队在备战期间参考，合理安排计划好队伍的比
赛日程：

| 主要日程 | 行程安排 |
|------------------------------|--|
| 报到、预检录 | 参赛队伍向RM2017组委会报到，在检录区域进行非正式检录，参赛队可根据检录情况调整修改参赛机器人。 |
| 场地适应性训练、领队会议&抽签仪式 | 根据报到顺序安排不计分的场地适应性训练。场地适应性训练有较为宽松的检录要求，参赛队伍可进行场地内的开电调试。 |
| 小组赛 | 正式比赛日开始，赛前检录将严格进行 |
| 淘汰赛 | 日程根据参赛队伍数量调整 |
| 半决赛、决赛、颁奖典礼 | 根据实际情况调整日程 |
| 青年工程师大会 | 青年工程师大会时间可能调整到决赛后第二天 |

4.3 比赛流程

RM2017对抗赛规模盛大，参赛队伍众多，比赛流程的延误会影响几十万人观众的观赛体验。**比赛期间，参赛队的活动范围为备场区、候场区和赛场区。参赛队应听从组委会工作人员的安排和指引，遵守各区域的相关管理条例，保证比赛顺利进行。**

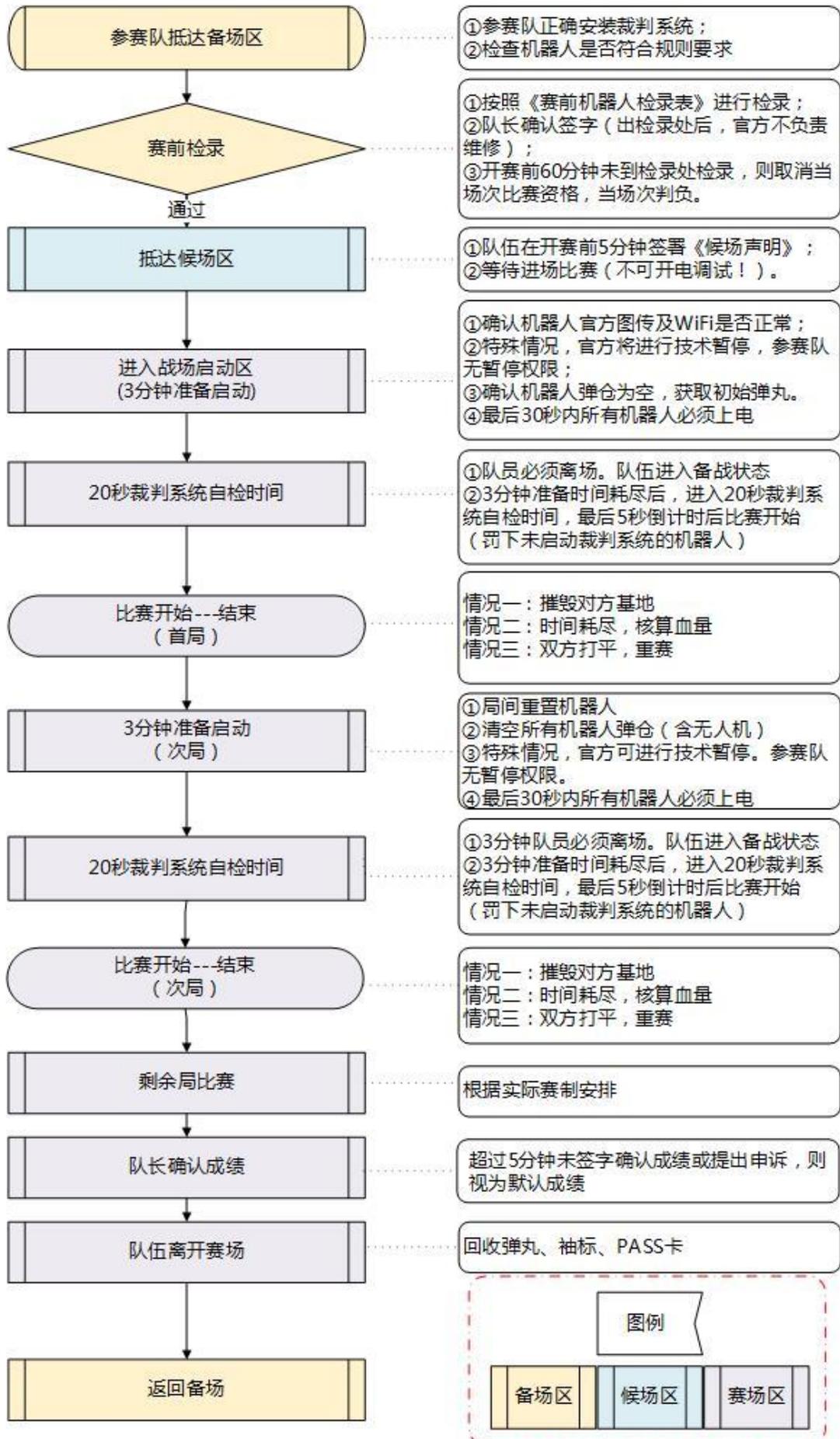
在分区赛和全国赛中，正式比赛分为小组赛和淘汰赛两部分。小组赛中每场比赛会让两支队伍获得积分，而淘汰赛中每场比赛都会让两支队伍中的一支被淘汰。

任何队伍上场参赛前必须通过**赛前检录**，以确保机器人满足RM2017组委会规定的安全性标准，可以公正地让裁判系统进行判罚。每场比赛开始前，参赛队伍须在裁判和志愿者引导下进场。每场比赛结束后，参赛队伍须按照规定清理机器人上的弹丸，并将弹丸还回指定区域。

一场比赛中，双方队伍会进行两局、三局或者五局的对抗比赛（分区赛和全国赛的赛制不同）。每局比赛由三分钟准备阶段和七分钟比赛阶段构成。

每局比赛开始后进入三分钟准备阶段，参赛队员可以按规定进战场调试机器人。3分钟准备时间耗尽后（或3分钟未耗尽但双方皆确认进入“备战状态”），比赛立即进入20秒裁判系统自检时间。20秒裁判系统自检时间的最后5秒会有明确的倒计时音效和现场动画显示，5秒倒计时后比赛阶段立即开始。当比赛阶段的时间耗尽或一方队伍提前触发胜利条件时，一局比赛结束，随后进入下一局比赛的准备阶段。当规定次数的局数达到时，一场比赛结束。

4.3.1 比赛流程图



4.3.2 赛前规则

4.3.2.1 检录区报到

参赛队需在比赛开始前至少60分钟到达备场的检录区。为了确保参赛机器人遵守大赛规则、符合参赛条件，战队报到后，RM2017组委会将对队伍的所有参赛机器人进行检查。通过检录并由官方张贴PASS卡的机器人才有资格进入比赛现场。

| 条例 | 注意事项 |
|----|---|
| 1 | 开赛前 60 分钟未到检录区的参赛队，将取消当场次比赛资格，对手直接判胜（若出现突发状况，需告知 RM2017 组委会，裁判组将根据实际情况酌情处理）。 |
| 2 | 检录通过后队伍的机器人出现故障（含基地+英雄），且无法在赛前完成检修。参赛队可选择“带伤参赛”或当场次“投降”。 |
| 3 | 每支参赛队至少要有符合参赛要求的基地和英雄机器人方可准许参赛 ，每场比赛每队上战场的机器人总数不得超过8台。每台机器人最多有1个遥控器（基地机器人必须全自动运行）。 |

4.3.2.2 赛前机器人检录

检录前和检录中，RM2017组委会提供检录规范表格供参赛队员参考，参赛队可根据赛前检录表调整机器人。赛前检录不合格的机器人禁止上场比赛，修改并通过赛前检录后方可上场比赛。RM2017的赛前检录表会根据比赛规则制作，RM2017组委会工作人员将在表格记录队伍的参赛机器人检录情况。

检录不合格主要包括以下几种：

| 条例 | 不合格类型 |
|----|--|
| 1 | 使用违规能源； |
| 2 | 使用违规的无线频段； |
| 3 | 机器人之间进行有线或无线通信； |
| 4 | 光学手段违规； |
| 5 | 传感器安装不规范； |
| 6 | 裁判系统安装不规范（包括装甲安装不规范，灯柱被遮挡，测速模块安装不规范等）； |
| 7 | 尺寸超标； |
| 8 | 重量超标； |
| 9 | 空中机器人类型违规； |
| 10 | 空中机器人最大载弹量超限； |
| 11 | 空中机器人加装发射装置； |
| 12 | 其他由裁判人员判定为不符合比赛要求的机器人。 |

附件一：《RM2016的赛前检录表》供参赛队伍参考。

4.3.2.3 候场区报到

在备场区检录之后，参赛队需在比赛开始前至少10分钟到达候场区，为了保证参赛队员及机器人符合参赛条件，能够保证正常进行比赛，RM2017组委会将对队伍的所有参赛机器人状态和参赛队员信息进行核查。

| 条例 | 注意事项 |
|----|---|
| 1 | 每支队伍最多允许12名队员（含战术指导、操作手和飞手）进入候场区等待比赛。 |
| 2 | 候场区的所有参赛机器人必须通过检录并贴有PASS卡，未贴有PASS卡的机器人将被拒绝进入赛场区。 |
| 3 | 参赛队需自备比赛期间所需物资（数据线、遥控器等）。进入赛场后，因队伍自身原因影响比赛顺利进行，由该队伍自行承担责任。 |
| 4 | 遵守候场区域的安全条例，不因机器人调试、维修等造成安全事故或者干扰比赛正常进行。若出现因队伍调试机器人干扰比赛正常进行，裁判组会发出警告。第一次警告后仍恶意干扰，裁判组有权根据现场情况进行判罚。 |
| 5 | 队伍负责人在开赛前5分钟签署《候场声明》，确认能够正常进行比赛。赛前5分钟仍未确认，则取消当场比赛资格，对手直接判胜。（若出现突发状况，需告知RM2017组委会，组委会将根据实际情况酌情处理）。 |

4.3.3 赛中规则

参赛队伍从候场区离开后进入赛场区，在战场外待命，参赛队应严格按照赛事规则要求进行比赛活动，服从现场组委会工作人员的安排和指引，保证比赛正常进行。

4.3.3.1 三分钟准备阶段

每局比赛的三分钟准备阶段前，双方队员在战场边待命，边裁确认双方队员准备就绪并报告主裁。主裁允许双方队员进入战场，边裁开门并引导队员入场，开门的同时启动三分钟准备阶段的倒计时。

三分钟准备时间内，双方队员将己方机器人置于启动区，检查与机器人直接连接的官方设备及参赛机器人是否有问题。一方队伍准备完成后，可以通过操作间的备战按钮确认，使机器人处于备战状态。

| 条例 | 注意事项 |
|----|---|
| 1 | 每局比赛开始前，参赛队必须将己方机器人和补给站内的弹丸清空，若在准备阶段内没有清空，则罚下未清空弹丸的机器人。若补给站在准备时间内没有清空，则当局官方外部加弹机构停止补给。己方机器人和补给站内的弹丸清空后，裁判人员现场发放基地和补给站的初始弹丸。英雄机器人、步兵机器人和工程机器人不允许提前加弹。无人机须清空弹仓内弹丸。裁判人员确认停机坪初始弹丸数量后，空中机器人操作手才能开始向空中机器人预装载弹丸。 |
| 2 | 每局比赛的准备阶段，各队最多允许12名队员（含战术指导、操作手和飞手）进入战场内协助布置工作。 |
| 3 | 3分钟准备阶段的最后30秒内所有机器人必须上电。 |
| 4 | 若3分钟准备时间耗尽，即使未完成机器人设置，进场队员也必须迅速退出场地，该队伍将被强制进入备战状态。如果参赛队伍仍然有停留在场内的队员，参赛队伍将被判负。 |
| 5 | 3分钟准备时间耗尽后（或3分钟未耗尽但双方皆确认进入“备战状态”），比赛立即进入20秒裁判系统自检时间。20秒裁判系统自检时间的最后5秒会有明确的倒计时音效和现场动画显示。5秒倒计时结束，比赛正式开始，此时未连接到裁判系统服务器的机器人将被罚下。如果20秒裁判系统自检时间中裁判系统出现故障，仅可由裁判和组委会工作人员进场排查故障，参赛队员必须听从裁判安排，在必要时才可进场。 |

| | |
|---|--|
| 6 | 除自动运行的基地机器人以外，所有的机器人在比赛正式开始后可以行动（包括离开启动区、变形、开桨等动作），提前行动会被视为抢跑，抢跑的机器人将会被罚下。 |
|---|--|

4.3.3.2 操作手

比赛正式开始期间，每队只允许有最多 5 名操作间操作手、1 名战术指导员（不能进行任何设备操作动作，仅可做战术指挥）和 1 名空中机器人操作手（飞手）参与比赛。

| 条例 | 注意事项 |
|----|--|
| 1 | 操作间内有 5 台操作电脑，1 个空中机器人图传显示屏。操作手只能操作对应的电脑，不可在比赛开始后移动位置。战术指导员可在操作间内与所有操作手沟通，但是不得操作任何电脑和遥控器，不得直接窥探场内情况。飞手只能在指定的飞手操作间内操作空中机器人。 |
| 2 | 操作间内的队员之间可以互相交流，操作间内队员可以通过官方提供的设备向飞手发送单向的语音命令，飞手不得与操作间队员实时对话交流。三分钟准备阶段，飞手需要在边裁的协助下检查通信设备的工作情况。 |
| 3 | 操作间和飞手操作间都有裁判监督。比赛期间如无裁判许可，操作手与飞手不得擅自离开操作区域。 |
| 4 | RM2017 组委会在操作间准备了鼠标、键盘、USB 集线器和 USB 线等官方设备方便选手进行操作。然而鼠标、键盘等耗材有使用时间过长性能下降的问题， 组委会建议选手自带键盘、鼠标和 USB 线，并在比赛的准备时间内连接并完成调试。由于潜在的键盘、鼠标、USB 线性能下降、接口接触不良等官方设备导致的比赛结果，组委会不负任何责任。 |

4.3.3.3 进攻和对抗

比赛开始后，各队机器人可以争夺场上资源，通过战术配合、利用战场地形等对敌方机器人和基地发起攻击。若出现违规恶意攻击，裁判组将对应给予判罚。

| 条例 | 违规类型 |
|----|---|
| 1 | 比赛过程中，一方机器人不得恶意冲撞和损害对方机器人，边裁将会对机器人的冲撞进行举旗示意，主裁判会通过裁判系统发出“冲撞警告”。 |
| 2 | 比赛过程中，一方机器人不得进入另一方的补给站禁区，边裁将会对机器人的违规行为进行举旗示意，主裁判会通过裁判系统发出“补给站警告”。 |
| 3 | 比赛过程中，一方机器人不得主动射击对方空中机器人，否则该方将被判负。 |

4.3.3.4 机器人补弹

参赛队伍所有机器人在比赛期间只能使用官方弹丸，违规的参赛队伍将视为作弊。

任何机器人禁止从己方基地获得弹丸，禁止间接获取己方基地不以攻击敌方为目的而发射的弹丸。如若发现直接判负。

比赛开始后，基地机器人、空中机器人立刻可以开始发射子弹，没有任何限制。英雄机器人、步兵机器人必须完成“补弹”动作之后才可以开始发射子弹。

（1）对步兵机器人来说，“补弹”动作有以下几种情况：

| 条例 | 补弹类型 |
|----|-----------------|
| 1 | 从补给站获得至少1 颗子弹 |
| 2 | 从英雄机器人获得至少1 颗子弹 |
| 3 | 从资源岛获得至少1 颗子弹 |

(2) 对英雄机器人来说, “补弹” 动作有以下几种情况:

| 条例 | 补弹类型 |
|----|----------------|
| 1 | 从补给站获得至少1 颗子弹 |
| 2 | 从资源岛获得至少1 颗子弹 |
| 3 | 从空中机器人获得至少1颗子弹 |

除上述情况, 其他均不属于完成“补弹”动作。未完成“补弹”动作就开始发射子弹的机器人会被裁判判定为犯规, 则该参赛队该场比赛成绩会被判负。如果未完成“补弹”动作就开始发射子弹的行为未被裁判当场发现, 但是随后在申诉过程中被证实, 则该参赛队该场比赛成绩会被判负。

一局比赛开始60 秒之后(以裁判系统的时钟为准, 误差正负2 秒), 则不再判定英雄机器人、步兵机器人是否完成“补弹”动作。

4.3.3.5 异常情况处理

当任何一方机器人出现严重的安全隐患时, 裁判有权终止比赛;

选手可以在任何时候向本方操作间裁判提出终止比赛, 操作间裁判与主裁判沟通, 如果符合要求, 由主裁判决定是否中止比赛。

出现以下情况时, 裁判组可进行官方技术暂停:

| 条例 | 技术暂停类型 |
|----|---|
| 1 | 首局准备期间-WiFi故障(若“次局3分钟准备”及“比赛过程中”出故障则属于战损, 不予暂停) |
| 2 | 首局准备期间-图传故障(若“次局3分钟准备”及“比赛过程中”出故障则属于战损, 不予暂停) |
| 3 | 基地裁判系统故障; |
| 4 | 操作间电脑故障; |
| 5 | 现场屏幕故障; |
| 6 | 无人机挂绳故障; |
| 7 | 补给站故障; |
| 8 | 突发不可控状况: ①无人机失控伤人; ②电池爆燃; ③场馆停电; ④场内人员冲突; |

参赛队机器人(包括基地、英雄)的机械构造、软件系统等在比赛期间出现故障, 以及在“次局3分钟准备”或“比赛过程中”出现图传无法连接、Wi-Fi故障, 均视为“常规战损”不得暂停。战损单位由参赛队员在“3分钟准备”内抢修, 抢修完成则继续上场比赛。抢修不及时, 则该战损单元就以战损状态继续比赛。

场地道具及机关发生故障的处理办法:

| 故障 | 处理办法 |
|----|--|
| 1 | 若比赛期间场地设施损坏(各类机关), 比赛正常进行, 裁判系统会将对称位置机关进行关停, 保持双方均衡。当场比赛结束后, 技术人员将进场维修 |
| 2 | 外部加弹机构出现问题, 未满足每30秒加弹100发的数量, 影响队伍正常补给, 则比赛将会立即结 |

| | |
|---|--|
| | 束，本局比赛结果作废，然后视比赛进程加赛一局或者重赛一局。主裁判会通过双方操作间裁判通知双方选手，并通过裁判系统杀死所有机器人。 |
| 3 | 如果比赛场地上的关键道具（大神符、登岛捷径）在比赛期间出现故障，则比赛将会立即结束，本局比赛结果作废，然后视比赛进程加赛一局或者重赛一局。主裁判会通过双方操作间裁判通知双方选手，并通过裁判系统杀死所有机器人。 |

4.3.4 违规判罚

在比赛前后和比赛中，裁判和RM2017组委会对违反以下规定的队伍进行判罚，并会每日公示重要的判罚。**违规的行为视情节严重与否分为作弊和犯规，比赛中裁判组会对不同的犯规行为处以判罚。**

判罚类别包括以下五种：

| 类型 | 判罚 |
|-------------|---|
| 扣除血量 | 裁判系统会自动对机器人的一些犯规行为扣除血量。 |
| 警告 | 在比赛中，较为经常发出的警告有冲撞警告和补给站警告。 受到警告的参赛队伍，操作间屏幕将会短暂黑屏。从第二次警告开始，每次警告扣除基地 100 血量。 |
| 罚下 | 机器人被裁判系统直接杀死。这种判罚在特定情况下由裁判系统自动触发，主裁判也可能会主动通过裁判系统发出这种判罚。 |
| 判负 | 比赛中发出判负处罚时，主裁判或者裁判系统直接杀死基地，当局比赛直接结束，被判负一方机器人血量全部记为0，另一方机器人血量以比赛结束时的血量为准。 比赛前（三分钟准备阶段也视为比赛前）发出判负处罚时，比赛尚未开始。被判负一方机器人血量全部记为0，另一方机器人血量为全满。 比赛后发出判负处罚时（因仲裁导致），被判负一方机器人血量全部记为0，另一方机器人血量为比赛结束时的血量。 |
| 取消资格 | 作弊或者情节严重的犯规会被导致 取消整支队伍RM2017赛季的参赛资格和评奖资格 。队伍的战绩依然保留，作为其他队伍晋级的参考依据。 |

4.3.4.1 作弊

比赛中出现的如下行为被判定为作弊，本场比赛成绩直接判负，并**取消整支队伍RM2017赛季的参赛资格和评奖资格**。

| 条例 | 作弊类型 |
|----|---|
| 1 | 修改、破坏官方裁判系统； |
| 2 | 比赛中机器人性能与赛前测试不符，如尺寸、空中机器人载弹量、空中机器人发射装置、裁判系统 |
| 3 | 比赛中与外界（赛场区以外人员）进行通信； |
| 4 | 操作手不是本队队员，所用机器人不是本队机器人； |
| 5 | 未按照规定报到的人员进入比赛场地。 |
| 6 | 手动操作自动机器人； |
| 7 | 使用非官方弹丸； |
| 8 | 其他严重违反比赛精神、由裁判人员判定为作弊的行为。 |

4.3.4.2 犯规

比赛中出现的如下行为，被视为犯规，并根据具体的犯规行为处以相应的判罚。

| 条例 | 犯规类型 |
|----|---|
| 1 | 赛前违规加弹，裁判人员将进行劝阻，劝阻不听者本局比赛直接判负； |
| 2 | 机器人抢跑，则该机器人将被罚下； |
| 3 | 比赛准备阶段结束后，人员未按时离场，本局直接判负 |
| 4 | 子弹初始速度超限，超过限定值10%以内（包括10%），则扣除本机器人总血量的10%；超过限定值10%~20%（包括20%），则扣除本机器人总血量的20%；超过限定值20%以上，则扣除本机器人总血量的40%； |
| 5 | 子弹射击频率超限，每超频一颗扣血10%； |
| 6 | 底盘功率超限，超过限定值10%以内（包括10%），则扣除本机器人总血量的10%；超过限定值10%~20%（包括20%），则扣除本机器人总血量的20%；超过限定值20%以上，则扣除本机器人总血量的40%； |
| 7 | 恶意冲撞对方机器人、补给站和基地，给予警告处理； |
| 8 | 比赛中操作手离开指定区域，裁判人员将进行劝阻，劝阻不听者直接判负； |
| 9 | 比赛中机器人冲出场外，则该机器人被罚下； |
| 10 | 机器人在比赛中分解为子机器人或者多个用柔性电缆连接的子系统，直接判负。 |
| 11 | 比赛过程中未经允许，队员擅自进入场内，本局比赛直接判负； |
| 12 | 比赛前未按规定时间到达检录区进行检录的队伍，当场比赛判负。 |
| 13 | 比赛结束后，故意拖延、拒绝离开比赛场地，影响比赛进程者，本场比赛直接判负，取消整支队伍RM2017赛季的参赛资格和评奖资格； |
| 14 | 使用违禁品的参赛人员，取消整支队伍RM2017赛季参赛资格和评奖资格，情节严重者将依法追究其法律责任； |
| 15 | 使用机器人或空中机器人蓄意攻击、冲撞他人及其他危害自身和他人安全的行为，取消整支队伍RM2017赛季参赛资格和评奖资格，并依法追究其法律责任； |
| 16 | 恶意破坏对方机器人、场地及相关设备，取消整支队伍RM2017赛季参赛资格和评奖资格，并依法追究其法律责任； |
| 17 | 与裁判、对手或观众等发生肢体冲突，取消整支队伍RM2017赛季参赛资格和评奖资格，并依法追究其法律责任 |
| 18 | 组委会处理申诉请求期间，不配合官方检查或故意拖延，取消整支队伍RM2017赛季的参赛资格和评奖资格 |
| 19 | 其他严重妨害比赛进程和违背公平竞争精神的行为，将由裁判人员根据具体的违规行为，予以相应的判罚； |
| 20 | 比赛期间，所有参赛人员在比赛场馆、宿舍等地必须严格遵守本规则以及当地法律法规，任何触犯法律的行为，取消整支队伍RM2017赛季的参赛资格和评奖资格，并依法追究违法者的法律责任。 |

注意：主裁判有权对本规则尚未涵盖的任何行为做出裁决，比赛中规则的解释权归主裁判和仲裁委员会成员所有。

4.3.5 赛制

4.3.5.1 场和局的获胜条件

在一场比赛中，可能包含两局、三局或者五局比赛，按照竞技比赛的通用赛制描述方法，它们分别被称作BO2、BO3和BO5赛制。根据小组赛和淘汰赛的不同，一场比赛的结果有以下几种情况。

| 赛制 | 小组赛 | 淘汰赛 |
|------------|--|---------------|
| BO2 | 2:0 中赢两局的一方积 3 分 1:1 双方各积 1 分 0:2 中输两局的一方积 0 分 | 不适用 |
| BO3 | 不适用 | 获胜两局者赢得本场比赛胜利 |
| BO5 | 不适用 | 获胜三局者赢得本场比赛胜利 |

每一局比赛的获胜条件如下

- (1) 若对方基地被摧毁，则比赛立即结束，己方获得胜利；
- (2) 在一局比赛的比赛时间耗尽时，所有机器人剩余血量总和高的一方获胜。

若上述条件无法判定胜利，该局比赛视为平局，需要立即重赛一局，确保一局比赛一定可以决出获胜方。

一局比赛结束后双方的净胜血量为己方所有剩余机器人的血量减去对方所有剩余机器人的血量。

4.3.5.2 小组单循环赛排名规则

排名按照如下从 1 到 3 的顺序，优先级从高到低，高优先级的条件决定比赛结果。

- (1) 小组总积分高者排名靠前；
- (2) 小组中总净胜血量高者排名靠前；
- (3) 小组中总造成伤害（每场比赛中对方初始总血量与比赛结束时血量之差）高者排名靠前；

如果按照以上规则仍有两支或两支以上的队伍并列，则按以下顺序依次比较以确定排名先后：

比较并列的几队之间的胜负关系。如果仍然相等，则：

比较并列的几队之间的总净胜血量。如果仍然相等，则：

比较并列的几队之间的总造成伤害。如果仍然相等，则：

组委会安排并列队伍两两加赛1局。

4.4 赛后申诉和仲裁

4.4.1 比赛结果确认

一场比赛结束后，队长需在5分钟内到裁判席签字确认比赛成绩，如果队长在规定时间内未到场签字，也未提出申诉，则视为默认比赛结果。

4.4.2 申诉

每支参赛队在本届大赛有且仅有三次申诉机会，分区赛一次，踢馆赛一次，全国赛一次，不累积。如果申诉成功则不消耗申诉机会，保留这次申诉机会，否则将消耗一次申诉机会。申诉机会耗尽时，组委会将不再受理该参赛队的任何申诉。

4.4.2.1 申诉流程

- ① 申诉方在本场赛后5分钟内向裁判席提交申诉请求，超过5分钟之后再行申诉视为无效。比赛前、比赛中均不允许提出申诉。申诉时，提起申诉的一方队长必须填写申诉申请表；
- ② 裁判长判定该情况是否符合受理范畴；
- ③ 确认受理后，立刻由仲裁组（裁判组）将双方机器人转移至仲裁室进行隔离检测，通知双方队长到仲裁室会面，一方到场的队长、指导老师和队员不能超过3名。
- ④ 检测结束，由裁判长给出最后判定结果。

4.4.2.2 申诉时效

- ① 提请申诉有效期：每场比赛结束5分钟内，以申诉表上记录的时间为准；
- ② 双方到场有效期：申诉提起半个小时内；
- ③ 证据/辩护材料提交有效期：申诉提起60分钟内；

4.4.2.3 无效处理原则

- ① 超出“提请申诉有效期”，仲裁委员会不接受申诉；
- ② “双方到场有效期”内，任何一方缺席，直接判负；一方到场代表超过3人，按缺席处理直接判负；
- ③ 超出“证据/辩护材料提交有效期”，仲裁委员会不接受新材料；

4.4.2.4 申诉材料要求

- ① 材料类型：只接受U盘存放及机器人本体两种材料，其他形式提交的材料，仲裁委员会一律不收；
- ② U盘要求：根目录放置剪辑好的视频（视频素材由参赛队自行准备，组委会不予提供）和包含申诉材料的文本文件；
- ③ 材料格式：每段视频不能超过1分，尺寸不超过500MB，视频文件名必须指明比赛的场次和时

间。

需能用最新版本Windows media player播放；照片必须为jpg格式；文本文件必须为txt格式，每个文本不超过1000字；

④ 材料命名：每份视频和照片的文件名需在 30 个汉字以内；

⑤ **文本要求：**

一个文本文件只能对应一个视频或者照片，并在文内标明；文本文件需且只需说明对应材料所反映的违规行为。

⑥ **机器人证据：**申诉提起后，仲裁委员会有权隔离检测双方相关机器人；机器人隔离检测最长不超过 3 个小时，最晚需和仲裁结果一同返还。

4.4.3 申诉的仲裁

RM2017组委会将在申诉提请后3小时内 在申诉表上给出最终仲裁，**仲裁结果包括“维持原比赛成绩、被申诉方判负”、“双方重赛”三种。**

对于仲裁委员会所作出的最终仲裁结果，双方不可再次申诉。如果仲裁结果要求当事双方重赛，则组委会在给出仲裁结果的同时，会通知双方重赛的时间。双方如果均不接受重赛，则视为申诉无效，双方可保留申诉机会；如果仅一方接受重赛，则拒绝重赛的一方自动视为被判负。

5

挑战赛流程和规则

5.1 概述

为鼓励智能机器人技术的发展，RM2017在对抗赛之外增设全自动**技术挑战赛**。技术挑战赛在对抗赛的场地内进行，使用与对抗赛完全不同的规则，限定使用全自动机器人执行挑战任务。参加技术挑战赛的队伍同样需要正式报名以及提交技术报告，通过技术报告审核的队伍即可直接参加技术挑战赛。

RM2017技术挑战赛分为两个主题任务：空中机器人挑战赛和地面机器人挑战赛。空中机器人挑战赛考察无人飞行器的自主悬停技术、无GPS环境定位技术、目标识别技术和自动起降技术，以及这些技术构成的系统的整体稳定性；地面机器人挑战赛考察地面移动机器人定位技术、物体抓取技术、力控制技术、目标识别技术，以及这些技术构成的系统的整体稳定性。两者均适合研究生一年级以上学生测试自主机器人平台的稳定性和开发智能导航技术。

参加技术挑战赛的队伍需要在报名时声明所要参与的挑战赛主题。参与某个主题的队伍在比赛期间，首先通过预选赛获得若干个挑战该主题任务的机会，然后利用挑战机会单独进入场地进行挑战。在一次挑战机会中，队伍需要在10分钟时间内调试机器人和让机器人自动执行挑战任务。队伍的分数由完成任务的时间以及完成任务的质量决定。队伍最终的技术挑战赛主题任务得分为多次挑战机会中成绩最佳的一次。两个主题任务会分别评分、评奖。

参加空中机器人挑战赛的机器人必须满足**2.7空中机器人**中描述的技术规范，参加地面机器人挑战赛的机器人必须满足**2.8工程机器人**中描述的技术规范。两种比赛中的机器人也必须满足**2.2通用技术规范**和**安全性**中描述的通用技术规范。

5.2 比赛流程和规则

技术挑战赛的比赛日分为若干天，空中机器人挑战和地面机器人挑战会交替进行。在报到之后，参赛队伍首先会进行预选赛，通过预选赛的队伍才可以获得技术挑战赛的挑战机会。对于空中机器人挑战赛，通过预选赛的队伍可获得四次挑战机会；对于地面机器人挑战赛，通过预选赛的队伍可获得三次挑战机会。

由于技术挑战赛的特殊性，参赛队伍的操作人员不需要进入操作间。操作人员在比赛过程中只要处战场之外，向裁判证明队伍没有人工控制机器人，即可自由站位。

5.2.1 预选赛规则

预选赛中，参赛队伍必须展示参赛的机器人能够完成挑战赛基本的要求，可以通过人工操作或者自

动操作实现。在一次预选赛开始前，参赛队伍的队员和机器人首先在战场入口准备，向裁判声明准备就绪后，裁判发出入场指示，开始进行10分钟倒计时。参赛队伍的队员可以开始把机器人搬入场内并放置在指定启动区域，进行调试准备。进入战场的参赛队员人数不能超过10人。参赛队伍的队员调试完毕后必须离场，**队员离场后机器人可以启动（螺旋桨起转或者通过轮子移动位置）**。然后机器人必须完成以下两项预选规则之一。

5.2.1.1 空中机器人挑战赛预选规则

空中机器人从战场中的停机坪起飞，降落在场地中距离停机坪最远的立柱上。

空中机器人启动之后必须在2分钟内完成降落，降落之后必须停桨并保持稳定，才可视为完成要求。

5.2.1.2 地面机器人挑战赛预选规则

地面机器人从战场中的障碍库出发，取出一个障碍物放入基地区内。

地面机器人启动之后必须在3分钟内将障碍物放在基地区内，障碍物必须完全接触基地区内部地面，才可视为完成要求。

5.2.2 挑战赛规则

在一次挑战机会开始前，参赛队伍的队员和机器人首先在战场入口准备，向裁判声明准备就绪后，裁判发出入场指示，开始进行10分钟倒计时。参赛队伍的队员可以开始把机器人搬入场内并放置在指定启动区域，进行调试准备。进入战场的参赛队员人数不能超过10人。参赛队伍的队员调试完毕后必须离场，**队员离场后机器人可以启动（螺旋桨起转或者通过轮子移动位置）**。机器人需要执行任务目标在下两小节中介绍。

5.2.2.1 空中机器人挑战赛规则

空中机器人挑战赛所使用的场地为RM2017对抗赛的战场。挑战赛开始时场地内仅在四个立柱中的支撑柱上各放置一个高尔夫球，其他比赛道具均不启用（立柱具体尺寸见《场地说明文档》）。空中机器人的指定启动区域为停机坪。启动之后，空中机器人需要**从场地中的四个立柱上各取一个高尔夫球，然后放入启动区的基地区内**。每一个高尔夫球被取走（球离开初始所在的立柱的顶面区域外）时，队伍获得30分；每一个高尔夫球被放入基地区内（最终静止在基地区四面的木框内部），队伍得到100分。

空中机器人将四个高尔夫球全部放入启动区的基地区后（四个高尔夫球全部静止在基地区内），须降落在基地区内并停桨。停桨时裁判即刻发出终止比赛的指令并停止计时。停止时的剩余秒数将加入队伍的得分。

如果比赛提前由裁判要求终止（空中机器人出现意外状况）或队员自行申请终止（空中机器人丢失了高尔夫球导致无法完成比赛任务，或空中机器人出现意外状况需要切回手动模式），则参赛队伍本次挑战机会结束，比赛得分为当前取高尔夫球获得的得分。

参赛队伍在三次挑战之后，取最高的一次挑战的得分作为最终分数。如果有两支参赛队伍得分相同，则比较空中机器人检录时记录的重量进行排位，重量轻者靠前。**能够取回至少2个高尔夫球的队伍才可参与冠亚季军的评奖。**

5.2.2.2 地面机器人挑战赛规则

地面机器人挑战赛所使用的场地为RM2017对抗赛的战场。挑战赛开始时场地内在障碍库放置十六个障碍物，障碍物在障碍库内的位置可由参赛队自行摆放。

地面机器人在放入场内之后，启动之前，可由参赛队员预装载最多三个障碍物。地面机器人同一时间只能放置最多一个障碍物。

地面机器人从障碍库启动之后，必须自行获得障碍物，然后在**基地区内用障碍物搭出赛前给定的结构，最后返回障碍库**。地面机器人每将一个障碍物放入基地区中，可以得到10分。

搭建完成之后地面机器人返回障碍库时，裁判即刻发出终止比赛的指令并停止计时。停止时的剩余秒数将加入队伍的得分。

如果比赛提前由裁判要求终止（地面机器人出现意外状况）或队员自行申请终止（地面机器人出现无法完成比赛任务的状况，或地面机器人出现意外状况需要切回手动模式），则参赛队伍本次挑战机会结束，比赛得分为放置障碍物的分数。

参赛队伍在三次挑战之后，取最高的一次挑战的得分作为最终分数。如果有两支参赛队伍得分相同，则比较地面机器人检录时记录的重量进行排位。能够完成**赛前给定的结构的队伍才可参与冠亚季军的评奖**。

5.3 违规判罚

RM2017的技术挑战赛相比RM2017的对抗赛部分，检录的要求较为宽松，但是比赛过程中严格要求上场机器人在完成调试后，必须全自动完成任务。参赛队伍不可以在比赛场外放置任何辅助机器人定位的设备和器材，机器人在比赛中仅允许与场外1-3台PC、笔记本电脑或其他计算设备通过无线方式连接。参赛队伍在比赛前须向裁判声明这些计算设备的位置和用途，在比赛中裁判会对这些计算设备的运行状态进行监督。比赛中如果机器人有需要从自动控制状态切换到手动控制状态，则参赛队员必须向裁判声明。

在比赛中裁判只会发出“终止比赛”的判罚，会导致“终止比赛”判罚的情况有：

| 条例 | 判罚类型 |
|----|--|
| 1 | 机器人有出现故障的趋势或已经出现故障（快速飞向场外或撞向场边、破坏比赛场地）。 |
| 2 | 比赛期间参赛队伍队员违规进入场地。 |
| 3 | 比赛期间参赛队伍队员违规进入场地。 |
| 4 | 比赛倒计时开始后，参赛队伍队员采用手动方式操作机器人，或者将机器人从自动控制状态切换到手动控制状态。 |

另外，比赛结束的时间点（空中机器人停桨、地面机器人回到启动区）以临场裁判判断为准，组委会将准备录像确保计时准确。参赛队伍须服从裁判的判断，不服从裁判判断者，取消所在参赛队伍当次挑战得分。其他严重违反比赛精神的行为，按照中所描述的判罚进行处理。

6 规则更新和答疑

6.1 规则更新

综合RoboMasters2017赛季备赛及比赛期间实际发生的情况，RM2017比赛规则会从以下几个方向进行规则迭代：

1. 改进或增加新的神符系统
2. 小幅调整规则中的平衡性参数（弹量、功率限制等）
3. 修改通过非技术手段获得优势的规则点
4. 对造成比赛不平衡的行为追加判罚

注：比赛中裁判的执裁标准以最新版本号的比赛规则手册和FAQ为准。

6.2 常规答疑平台

RoboMasters 官方论坛：<http://bbs.robomasters.com>

6.2.1 发帖规范

1. 技术类答疑：“【RM2017 技术答疑】+ 帖子标题”
2. 规则类答疑：“【RM2017 规则答疑】+ 帖子标题”
3. 其他类答疑（如物资等）：“【RM2017 其他答疑】+ 帖子标题”
（注：帖子标题含大括号“【】”）

6.2.2 发布版块

组委会对提问的回答贴统一发布在 RoboMasters 官方论坛（bbs.robomasters.com）“赛事版块”中的“FAQ”子版块，请及时关注更新。

FAQ会定期汇总更新到规则手册当中，更新之后规则手册的版本号也会升级。所有规则手册的更新会在RoboMasters 官方论坛（bbs.robomasters.com）“赛事版块”中发布，并醒目置顶当前最新的版本号。

6.3 紧急答疑通道

电话：0755-36383255

RoboMasters Support QQ：2880600202

RoboMasters 2017 宣传经理群：234696084

邮箱：robomasters@dji.com（邮件主题：“校名+队名+RM2017问题”）

RoboMasters 2017 官方参赛 QQ 群：234894285

（每队至多5人加入官方参赛群，其身份分别为仅队长、项目管理、指导老师、宣传经理及队内其他重要队员，入群请备注“校名+队名+队内职能+真实姓名”）

组委会工作时间：周一至周五的上午10:00—12:30 下午 14:00—19:00

附录一：《RM2016赛前机器人检录表》

RM2016 赛前机器人检录表

学校：_____ 队伍：_____

| 数量 | 基地： / 1 英雄： / 1 步兵： / 无人机： / | | | |
|-----------|---------------------------------------|--------------|---|----|
| 序号 | 类别 | 检查项 | 说明 | 状态 |
| 1 | 机器人尺寸及重量 | 机器人初始尺寸 | <input type="checkbox"/> 步兵：600x600x500mm <input type="checkbox"/> 英雄：800x800x800mm <input type="checkbox"/> 基地：800x800x800mm <input type="checkbox"/> 飞机：600x600x800mm | |
| 2 | | 机器人伸展尺寸 | <input type="checkbox"/> 步兵：700x700x600mm <input type="checkbox"/> 英雄：1200x1200x1200mm <input type="checkbox"/> 基地：1000x1000x1000mm <input type="checkbox"/> 飞机：600x600x800mm | |
| 3 | | 机器人重量 | <input type="checkbox"/> 步兵：15kg(减去裁判系统重量 3.5kg 后) <input type="checkbox"/> 英雄：35kg(减去裁判系统重量 4.5kg 后) <input type="checkbox"/> 基地：25kg(减去裁判系统重量 5.5kg 后) <input type="checkbox"/> 飞机：4kg(若有官方相机图传减去 0.2Kg 后) | |
| 4 | 机器人模块 | 裁判系统完整性 | <input type="checkbox"/> 未对裁判系统做任何修改（螺丝、线材） | |
| | | 装甲模块 | <input type="checkbox"/> 1. 采用官方提供的支架进行安装 <input type="checkbox"/> 2. 前后和左右装甲连线垂直，前后装甲的连线穿过几何中心线，左右装甲允许偏离±50mm <input type="checkbox"/> 3. 最高和最低装甲模块高度差不超过 60mm <input type="checkbox"/> 4. 采用刚性连接，所有螺孔均锁紧固定位置 <input type="checkbox"/> 5. 装甲外部 145° 内不被遮挡 <input type="checkbox"/> 6. 装甲底面水平 <input type="checkbox"/> 7. 基地顶面装甲共面，间隙不超过 10mm，顶部装甲平面高于四周装甲最上沿 <input type="checkbox"/> 8. 受到攻击能够造成裁判系统掉血 | |
| | | 功率检测 | <input type="checkbox"/> 1. 固定负载下正常输出功率 <input type="checkbox"/> 2. 切断底盘电源，底盘不能移动 | |
| | | 场地交互 RFID 模块 | <input type="checkbox"/> 1. 底面射频卡能闪烁 | |
| | | 测速模块 | <input type="checkbox"/> 1. 能够指示射速和射频 | |
| | | 图传模块 | <input type="checkbox"/> 1. 战车正常传回画面 <input type="checkbox"/> 2. 飞机正常传回画面(1-13 通道) | |
| | | 飞机投弹模块 | <input type="checkbox"/> 1. 最大载弹量 10 发 <input type="checkbox"/> 2. 仅能靠重力投弹 | |
| | | 飞机安全模块 | <input type="checkbox"/> 1. 飞机保护杆高出桨平面 350mm <input type="checkbox"/> 2. 按规则安装桨叶保护罩 <input type="checkbox"/> 3. 飞机安全绳具有一定的牢固度 | |

| | | | | |
|----|-----|-------|---|--|
| 11 | 其它项 | 电源 | <input type="checkbox"/> 1. 使用大疆产品, 总电量不得超过 200Wh <input type="checkbox"/> 2. 电源电压不超过 30V, 电路无短路风险 | |
| 12 | | 遥控器 | <input type="checkbox"/> 1. 使用大疆产品 | |
| 13 | | 气压 | <input type="checkbox"/> 1. 车载气压设备不超过 0.8MPa | |
| 14 | | 无线电设备 | <input type="checkbox"/> 1. 未使用官方无线设备外的无线设备 <input type="checkbox"/> 2. 自动车没有无线设备 | |
| 15 | | 激光设备 | <input type="checkbox"/> 1. 每个枪管未安装 1 个以上激光瞄准器 | |
| 16 | | 战车灯效 | <input type="checkbox"/> 1. 战车未加装官方设备外的灯光效果 | |
| 17 | | | <input type="checkbox"/> 1. 战车不存在破坏场地的设备 | |

确认签字:

附录二：《全国大学生机器人大赛RoboMasters2017名词注解表》

| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017名词注解表 | |
|--|---|
| 名词 | 注解 |
| 赛事类 | |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017 | 由共青团中央、全国学联、深圳市人民政府联合主办的国家级机器人赛事，旨在为大学生提供科技创新的平台，同时促进海内外优秀科研人才的交流与对话。简称“RM2017”，包括“RM2017机器人对抗赛”、“RM2017技术挑战赛” |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017机器人对抗赛 | 以机器人对抗射击为主体，强调机器人的对抗性和技术性的同时，以其颠覆传统的比赛方式为优秀青年工程师打造的机器人竞技平台。简称“RM2017机器人对抗赛”，包括“RM2017分区赛”、“RM2017踢馆赛”、“RM2017全国赛” |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017技术挑战赛 | 为鼓励机器人自动化和智能技术的发展，“RM2017机器人对抗赛”之外设立的全自动机器人挑战赛，简称“RM2017技术挑战赛”，包括“RM2017空中机器人挑战赛”、“RM2017地面机器人挑战赛” |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017分区赛 | 在全国范围内根据队伍实际参赛数量及地区分布，在特定城市举行的“RM2017机器人对抗赛”预选赛，根据比赛成绩，决定晋级“RM2017踢馆赛”与“RM2017全国赛”的队伍。简称“RM2017分区赛” |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017踢馆赛 | 为各分区赛中获得“RM2017踢馆赛”资格的队伍与特邀队伍争夺若干“RM2017全国赛”席位而举办的比赛。简称“RM2017踢馆赛” |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017全国赛 | “RM2017机器人对抗赛”的全国总决赛，仅在“RM2017分区赛”与“RM2017踢馆赛”中获得“RM2017全国赛”晋级资格的队伍方能参加 |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017空中机器人挑战赛 | 考察无人飞行器的自主悬停技术、无GPS环境定位技术、目标识别技术和自动起降技术，以及这些技术构成的系统的整体稳定性的全自动机器人挑战赛，简称“RM2017空中机器人挑战赛” |
| 全国大学生机器人大赛RoboMasters2017地面机器人挑战赛 | 考察地面移动机器人定位技术、物体抓取技术、力控制技术、目标识别技术，以及这些技术构成的系统的整体稳定性的全自动机器人挑战赛，简称“RM2017地面机器人挑战赛” |
| 区域类 | |
| 备场（区） | 参赛队伍备赛区域，包括检录区、维修区、参赛队伍休息区 |
| 候场（区） | 参赛队伍机器、人员具备上场比赛资格，等候比赛场所 |
| 赛场（区） | 包括“战场”、“裁判席”、“舞台”“弹丸管理区”、“操作间”、“观战区”、“退弹区”、“仲裁室” |
| 战场（区） | 机器人比赛场地，包括“启动区”、“基地区”、“资源岛”、“障碍库”、“停机坪”、“资源立柱”、“障碍库”、“大神符”、“补给站区”（包括“官方加弹机构”“补给站禁区”）、“障碍物”、神符立柱等，详见规则中“3.比赛场地”说明 |

| 备场区 | |
|--------------------|--|
| 检录区 | 参赛队伍参赛机器人检录区域 |
| 维修区 | 备场区中允许参赛队伍开电维修机器人的唯一场所 |
| 参赛队伍休息区 | 赛事期间，参赛队伍调整、休息场所 |
| 赛场区 | |
| 裁判席 | 主裁技术台 |
| 弹丸管理区 | 弹丸筛选、分类整理区 |
| 红/蓝方操作间 | 比赛过程中，地面机器人操作手及战术指导活动区域 |
| 飞手操作间 | 比赛过程中，空中机器人操作手活动区域 |
| 红/蓝方观战区 | 允许进入赛场的参赛队员中，非操作手观战区域 |
| 退弹区 | 比赛结束后，参赛队伍退还子弹区域 |
| 仲裁室 | 组委会代表与裁判长处理参赛队伍申诉事件的场所 |
| 红/蓝方进（退）场通道 | 参赛队伍进入（离开）赛场通道 |
| 红/蓝方入（出）口 | 参赛队伍进入（离开）战场入（出）口 |
| 战场区 | |
| 启动区 | 双方地面机器人启动的区域，技术挑战赛中为地面机器人的主要活动区域 |
| 基地区 | 比赛过程中基地活动的区域 |
| 停机坪 | 空中机器人起飞和补弹的区域 |
| 补给站区 | 包括“官方加弹机构”、“红/蓝方补给站放置区域”、“补给站禁区” |
| 官方加弹机构 | 官方弹丸供给机构，每 30s 为双方补给站加入 100 颗 17mm 弹丸，加弹口在补给站所在区域正上方中央位置，离地高度 1.1m |
| 补给站禁区 | 不得进入的对方的补给站区域 |
| 资源岛 | 位于场地中心的公共资源区，盛放足量的 17mm 与 42mm 混合弹丸，由英雄机器人获取 |
| 河流区 | 围绕在资源岛周围的环形区域，起到一定的阻隔作用 |
| 机关立柱 | 河流区中的6根高度为800mm的立柱，可用来触发登岛捷径。 |
| 登岛捷径 | 资源岛河流区中辅助登岛的机构，备赛期RM2017组委会将逐步更新更多细节 |
| 公路区 | 场地上的连通区域，略高于场地平面，表面平坦，上面绘有引导线，周围有陡峭的斜坡，公路中部有类似河流区的隔断。 |
| 沟壑区 | 公路中部的类似河流区的隔断 |
| 资源立柱 | 顶部放置20或40颗高尔夫球，作为空中机器人弹丸补充，同时空中机器人降落在立柱上方，可获得一定的增益效果。 |
| 神符立柱 | 资源立柱中特殊的一种，空中机器人降落其上方可获得一定的增益效果，神符机制详见规则“3.3.2空中机器人任务神符”说明 |
| 空中机器人安全绳 | 架设于场地上空的钢缆，套有滑环，需将滑环上连接的保护绳固定在空中机器人上部，起到限制和保护的作用。 |
| 大神符打击点 | 距离大神符屏幕 2 米，机器人打击大神符的位置 |
| 大神符 | 获取大神符的队伍战斗力可得到明显提升，大神符机制详见规则“3.3.1大神符”说明 |

| | |
|--------------------|--|
| 障碍物 | 可放入场地的障碍区作为障碍，能够进行战术性防御、铺路或通过障碍物激活特定的场地道具 |
| 障碍库 | 存放障碍物的区域 |
| 机器人类 | |
| 基地机器人 | 比赛的胜负关键，能够自动防御、必须出场的机器人，简称“基地” |
| 英雄机器人 | 战场核心主力，攻击防御能力强、必须出场的机器人，简称“英雄” |
| 步兵机器人 | 战场中能够灵活作战、具备攻击力的机器人，简称“步兵” |
| 空中机器人 | 作为空中力量配合战队作战的空中机器人，简称“无人机” |
| 工程机器人 | 比赛中能够完成各类辅助动作的机器人，详见规则2.8工程机器人说明 |
| 红/蓝方补给站 | 由参赛队伍自行研发的弹丸供给机构 |
| 系统类 | |
| 赛事管理系统 | 用于参赛队伍报名、管理队伍信息、顺利参赛的辅助系统，该系统面向参赛队伍 |
| 比赛系统 | 用于显示各参赛队比赛进程及状态，便于参赛队知晓比赛进程。该系统将分别在备场、候场、赛场三个区域的电视（或电脑）中显示 |
| 裁判系统 | 用于监控各队机器人血量、比赛过程中的犯规评判以及比赛成绩判定的系统。该系统终端位于裁判席，包括“相机图传模块”、“装甲模块”、“弹丸测速模块”、“场地交互RFID模块”、“UWB模块”、“裁判系统主控模块”。详见《裁判系统说明手册》 |
| 全场定位系统（UWB） | 该系统搭建在战场周围，可实现机器人的全场定位显示，即在操作手显示屏中会显示小地图 |
| 技术类 | |
| 弹丸 | 分为17mm的小口径弹丸及42mm的大口径弹丸 |
| 弹仓 | 机器人装载弹丸的装置 |
| 相机图传模块 | 实时捕捉摄像头的图像，将它们回传到位于操作室内的操作员的显示屏上。简称“图传” |
| 装甲模块 | 由装甲片和传感器组成，可以保护机器人内部机构，检测机器人被弹丸击中的情况，并扣除相应的血量值。简称“装甲” |
| 弹丸测速模块 | 检测机器人发射机构的弹丸射频和出膛速度，超限时予以惩罚。 |
| 场地交互RFID模块 | 通过读取场地中的RFID IC卡，可以和场地中的功能点进行信息交互、实现相应功能 |
| UWB模块 | 获取机器人在战场上的位置信息 |
| 裁判系统主控模块 | 控制机器人的动力电源，检测底盘功率，用灯柱长短指示血量高低，功率超限会予以惩罚，血量为零时则自动切断动力电源。 |
| 发射机构 | 机器人弹丸发射装置 |
| 激光瞄准器 | 在机器人弹丸发射装置下方，辅助瞄准 |
| 传感器 | 是一种检测装置，能感受到被测量的信息，并能将感受到的信息，按一定规律变换成为电信号或其他所需形式的信息输出，以满足信息的传输、处理、存储、显示、记录和控制等要求。如激光雷达、超声波传感器、红外线传感器等 |
| 射频 | 弹丸发射频率（发/分） |

| | |
|----------------|---|
| 射速 | 弹丸射出速度（米/秒） |
| 底盘 | 支撑和安装机器人动力源及其附属部件，可使机器人产生水平方向运动的机构。 |
| 底盘功率 | 负责机器人产生机器人动力源的动力系统的功率，不包含完成特殊任务时使用的动力系统功率 |
| 全向轮 | 支持底盘全向移动的轮系 |
| 赛务类 | |
| 高校参赛队伍 | 由国内高校学生（2017年8月前注册在籍的高校非在职博士生、研究生与全日制本科生及专科生）组成的、并且能够在规定时间内通过报名审核及技术报告审核、符合大赛相关参赛要求的参赛队伍。 |
| 特邀参赛队伍 | 由海外高校学生（无学历限制）组成的、接受组委会特别邀请参加比赛、并且能够在规定时间内通过报名审核及技术报告审核、符合大赛相关参赛要求的参赛队伍。 |
| 外卡参赛队伍 | 由高校学生（2017年8月前注册在籍的高校非在职博士生、研究生与全日制本科生及专科生）组成的、在规定时间内通过报名、未通过技术报告审核并接受组委会补充邀请的参赛队伍。 |
| 备赛资格 | 参赛队伍可投入机器人研发，并获得官方赠予部分物资的资格。 |
| 备赛资格测评 | 以线上答题形式展开，主要针对新赛季赛事规则及竞赛条款进行全面评测，满分100分，60分合格；测评合格方能获得备赛资格 |
| 技术报告 | 反映参赛队伍机器人研发进度及技术水平的报告，包括视频、图片、文字等多种描述形式 |
| 参赛资格 | 参赛队伍具备参加分区赛或技术挑战赛资格 |
| 热身赛 | 在“RM2017分区赛”之前，按照热身赛报到顺序检录通过的参赛队伍在规定时间内在组委会提供的比赛场地内进行演练，可开电调试。热身赛可由参赛队伍自行决定是否参加 |
| 检录 | 比赛前，检测并判定机器人是否符合比赛规定、是否具备上场比赛资格的流程 |
| 预检录 | 参赛报到日当天，参赛队伍按报到顺序进行检录，并根据检录情况对参赛机器人进行调整 |
| PASS卡 | 通过检录的标签 |
| 场地适应性训练 | 在“RM2017”各项赛事正式比赛前按照报到顺序检录通过的参赛队伍在规定时间内在正式比赛场地进行演练，可开电调试 |
| 小组赛 | 小组单循环赛，是所有参加比赛的队均能对战一次，最后按小组内各队伍积分和血量情况排名，决出出线队伍 |
| 淘汰赛 | 单淘汰赛，参赛队伍一旦比赛获败，则被淘汰 |
| BO2 | 用于小组赛中，一场两局积分制，2:0得三分；1:1各得一分；0:2得0分 |
| BO3/BO5 | 用于淘汰赛中，每场比赛三局两胜或五局三胜 |
| 净胜血量 | 当场比赛结束时，己方所有剩余机器人的血量与对方所有剩余机器人的血量之差 |
| 总净胜血量 | 小组赛的所有场次中，己方的净胜血量之和 |
| 造成伤害 | 当场比赛结束时，对方初始血量与比赛结束时血量之差 |
| 总造成伤害 | 小组赛的所有场次中，己方造成伤害之和 |

| | |
|---------------------|--|
| 三分钟准备 | 参赛队伍进入战场，进入三分钟准备阶段。准备阶段参赛队伍须将己方机器人置于启动区，检查官方设备、机器人是否有问题，确保队伍处于备战状态 |
| 20秒裁判系统自检时间 | 三分钟准备结束后，裁判系统对系统通信链路及设备进行确认的20秒检查时间。 |
| 5秒倒计时 | 20秒裁判系统自检阶段的最后5秒 |
| 备战状态 | 参赛队伍准备就绪，比赛可随时开始 |
| 犯规 | 参赛队伍违反规则 |
| 判罚 | 对违反规则的参赛队伍处以惩罚 |
| 罚下 | 参赛队伍违反规则，当局比赛中，相应违规地面机器人由裁判系统杀死，不得继续比赛；相应违规空中机器人回到停机坪不得再次起飞 |
| 冲撞警告 | 对一方机器人恶意冲撞和损害对方机器人行为而发出的警告 |
| 补给站警告 | 对一方机器人进入另一方的补给站禁区行为而发出的警告 |
| 技术暂停 | 官方设备故障或设备维护 |
| 清理战场 | 赛场内工作人员清扫战场内弹丸及场内道具复位 |
| 申诉 | 参赛队伍对比赛结果有异议，按规定流程向组委会提出仲裁申请 |
| 仲裁 | 组委会代表与裁判长对参赛队伍的申诉进行处理并裁决最终结果 |
| 提请申诉有效期 | 每场比赛结束5分钟内，以申诉表上实际记录的时间为准；超出该时限，仲裁委员会不接受申诉 |
| 双方到场有效期 | 申诉提请的30分钟内，该时限内，任何一方缺席，直接判负；一方到场代表超过3人，按缺席处理直接判负 |
| 证据、辩护材料提交有效期 | 申诉提请的60分钟内，超出该时限，仲裁委员会不接受证明材料 |
| 功能岗位类 | |
| 指导老师 | 参赛队伍总责任人，负责参赛队伍的建设和管理 |
| 注册队长 | 参赛队伍技术、战术负责人，简称“队长” |
| 项目管理 | 参赛项目整体管理者，控制项目进度、结果、成本 |
| 宣传经理 | 机器人战队及RM相关项目的宣传推广负责人 |
| 地面机器人操作手 | 操作地面机器人的参赛选手，简称“操作手” |
| 空中机器人操作手 | 操作空中机器人的参赛选手，简称“飞手” |
| 裁判 | 当场比赛执裁裁判员，包括“操作间裁判”、“飞手操作间裁判”、“边裁” |
| 裁判助理 | 协助主裁全方位关注战场情况及比赛结果登记 |
| 主裁 | 当场比赛首席执裁裁判员 |
| 裁判长 | 裁判组最高决策者 |
| 技术支持 | 官方设备故障维修工作人员 |



RoboMasters大赛组委会

邮箱：robomasters@dji.com

官方论坛：<http://bbs.robomasters.com>

官方网站：<http://www.robomasters.com>

电话：0755-86152250分机号82001（周一至周五10:00-19:00）

地址：广东省深圳市南山区新南四道18号创维半导体设计大厦西座14F



微信



微博