

V2.0

Using a BL-66 motor driver chip and  
Hall-effect sensor (HSC), the  
RoboMaster G50 Brushless DC Motor Speed  
Controller enables precise control over motor  
torque.



Exclusively designed for the RoboMaster  
M300S P18 Brushless DC Motor and  
G50S Brushless DC Motor Speed Controller,  
the M300S Accessories Kit includes several  
screws and a terminal block.

Refer to System Specification Manual,  
RoboMaster User Manual, Introductions  
of RoboMaster Manual

See M300S Accessories Kit include several  
screws and a terminal block, please refer to  
complete product manual for their  
independent status.

# ROBOMASTER 2022

## 机甲大师超级对抗赛及高校单项赛

# 比赛规则手册修订说明

RoboMaster 组委会 编制

2022年8月12日 发布

## 修改日志

| 日期         | 版本   | 修改记录 |
|------------|------|------|
| 2022.08.12 | V2.0 | 首次发布 |

组委会对《RoboMaster 2022 机甲大师超级对抗赛比赛规则手册 V2.0》及《RoboMaster 2022 机甲大师高校单项赛比赛规则手册 V2.0》新增如下修订：

### 1. 修订“携带”的定义（适用于 RMUC、RMUT）



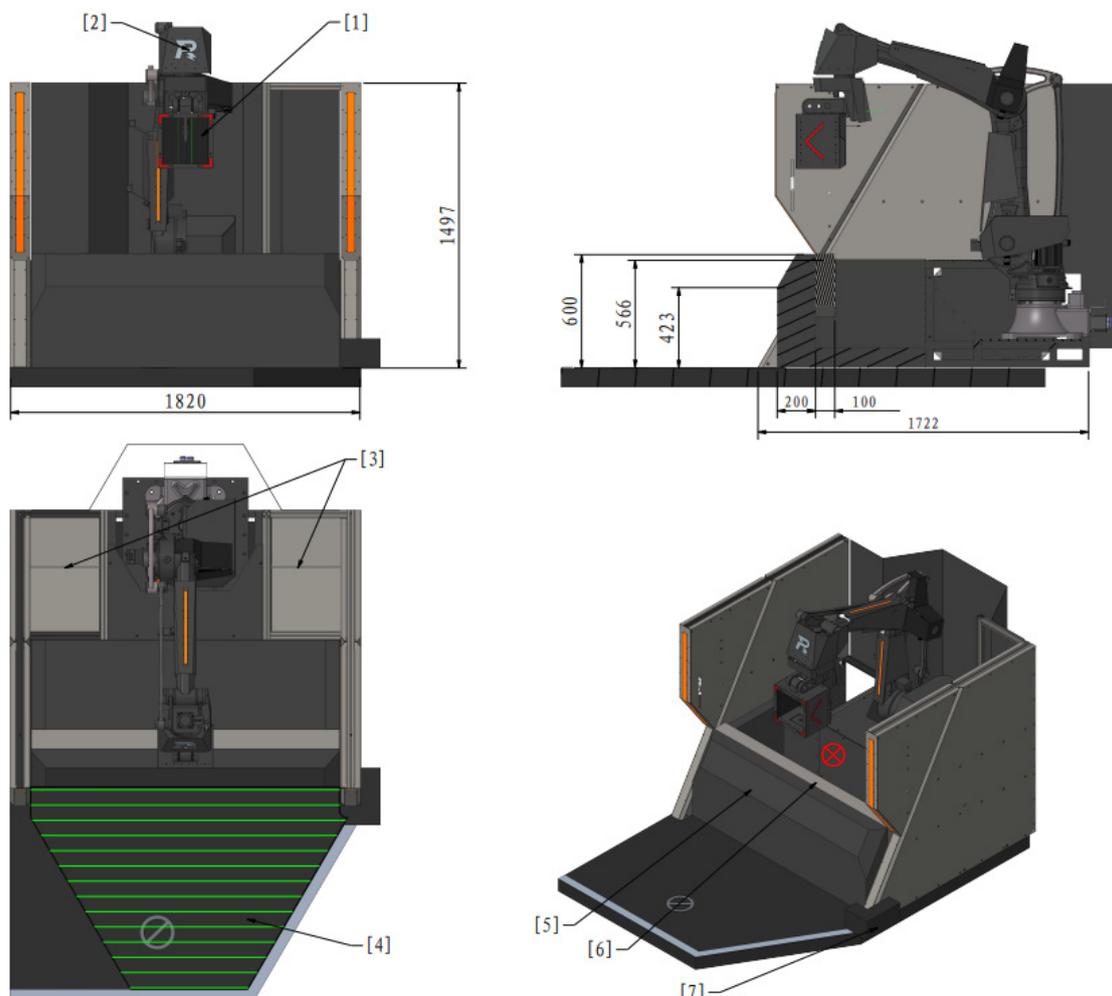
携带：比赛过程中，机器人与可移动道具之间产生直接或间接接触，导致其发生明显位移，或者机器人与可移动道具之间产生持续且不可自然脱离的连接。

### 2. 取消哨兵轨道传感器（适用于 RMUC）

取消 RMUC 复活赛和全国赛阶段哨兵轨道两端下方安装的激光测距传感器。

### 3. 修改兑换站的部分结构（适用于 RMUC、RMUT）

删除兑换槽下方的平台结构（红色圆圈标记处），具体位置如下图所示。RMUC 及 RMUT 比赛规则手册 V2.0 中涉及被修改结构的图纸不再单独更新，兑换站实际结构以下图为准。



[1] 矿石兑换槽 [2] “R” 字状态指示灯 [3] 矿石收集槽 [4] 场地交互模块卡铺设区域

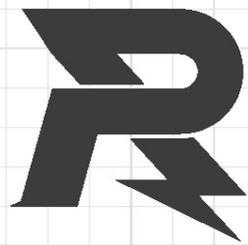
[5] 兑换站底座 [6] 横板 [7] 防撞条

图 1 兑换站示意图

#### 4. 增加兑换站相关判罚（适用于 RMUT）

在工程采矿比赛过程中，当兑换站“R”字指示灯处于熄灭状态时，工程机器人不得将矿石放入兑换槽。

违规判罚：若系统检测到矿石被放入兑换槽，对违规机器人发出红牌警告。



邮箱: [robomaster@dji.com](mailto:robomaster@dji.com)

论坛: <http://bbs.robomaster.com>

官网: <http://www.robomaster.com>

电话: 0755-36383255 (周一至周五10:30-19:30)

地址: 广东省深圳市南山区西丽镇茶光路1089号集成电路设计应用产业园2楼202