

第二十四届四川省青少年机器人竞赛

机器人综合技能项目主题与规则

1、机器人综合技能项目简介

机器人综合技能项目是四川省青少年机器人竞赛项目之一。其活动对象为中小學生，要求参加活动的代表队在现场自行拼装机器人、编制机器人运行程序、调试和操作机器人。参与本项目的机器人是程序控制的，可以在公布的任务场地上，按照本规则要求进行运行和展示。

在四川省青少年机器人竞赛中设置机器人综合技能项目的目的是检验青少年对机器人技术的理解和掌握程度，激发我国青少年对机器人技术的兴趣，培养动手、动脑的能力。

2、任务主题

本届机器人综合技能项目的主题为“畅想智造”。

随着人工智能、物联网与自动化技术的迅猛迭代，人类社会正加速迈入“智联万物”的新时代。智造，这一承载着科技革新与产业升级使命的核心命题，如今已从实验室走向生产一线、融入日常生活，成为打破发展边界、重塑未来形态的核心力量。畅想智造，意味着我们要突破传统生产与服务的桎梏，以跨界创新思维驱动技术融合，让智能渗透到每一个需求场景。从工业机器人的精准协作与柔性生产，到服务机器人的个性化便民服务；从智能设备的自主决策与高效运维，到智慧场景的生态构建；从低碳智造的绿色转型，到人机协同的创新模式探索，每一步实践都凝聚着人类对高效、便捷、可持续未来的追求，彰显着智能科技改变世界的磅礴力量。

本届活动通过用机器人模拟智能制造、智能服务等相关场景，加深青少年对智能科技的认知与理解，培养青少年的创新思维、工程实践与团队协作能力，为产业升级、生活品质提升、科技可持续发展注入青春动能。

3、任务场地与环境

3.1 场地

图1是任务场地的示意图，待命区的位置将在活动前发的赛题中确定。

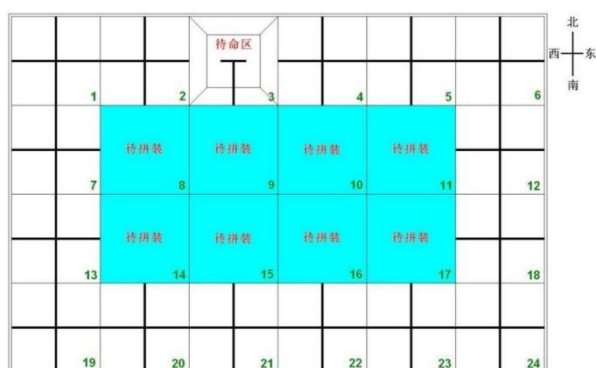


图1 任务场地示意

3.2 场地规格与要求

3.2.1 机器人项目场地内部是拼装块拼接而成。场地四周装有围栏，栏高70mm，厚50mm。为提高参赛队应变能力，正式比赛的场地可能会有变化，场地长度为3000~6000mm，宽度2000~4000mm；基础拼装块为用长500mm、宽500mm的固定图案，有可能进行100%-200% 的等比例放大，场地道具尺寸不变，淡蓝色的8块拼装块可换。第4节中所述的机器人要完成的任务一般分布在场地周围的固定拼装块上。

3.2.2 两种拼装块刷白色亚光漆（或用白色喷绘材质），用黑色亚光漆画出（或黑色喷绘或用黑色胶纸粘贴）宽度为20~25mm的引导线；以下凡是涉及黑线的尺寸，均指其中心线。固定拼装块上的引导线是连接对边中点的直线。可换拼装块的图形在赛前公布。

3.2.3 每个固定拼装块被黑色引导线分为东北、东南、西南、西北四个分区。

3.2.4 编程调试开始前，在固定拼装块中随机抽取一块作为机器人的待命区。机器人要从待命区启动，完成任务后还要回到待命区。机器人可以从任何一边进出。

3.2.5 在黑色引导线的十字或丁字交叉处，可能会出现50mm×50mm 的深蓝色转弯标志。机器人在遇到转弯标志时的正确动作方式如图3所示。

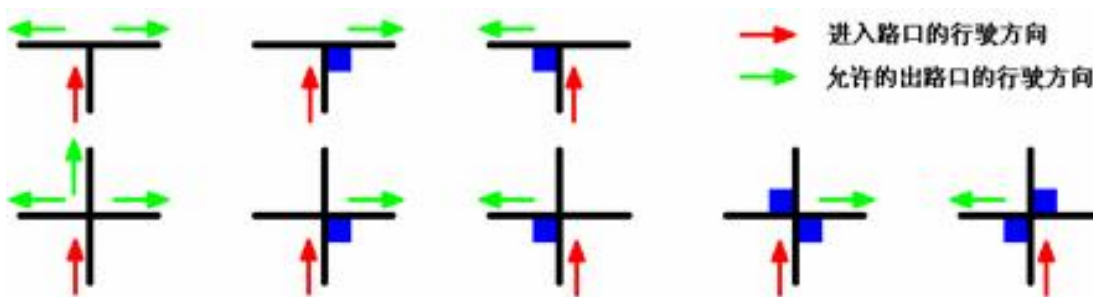


图3 转弯标志及允许的出口口行驶方向

3.2.6 往届机器人实践交流活动中所用的部分可换拼装块的图形可能沿用，但也会有一些新的图形。有些可换拼装块可能会出现没有引导线的空白或者有彩色图案的拼装块，等等。

3.2.7 比赛场地尺寸的允许误差是±5mm，拼装块尺寸的允许误差是-3mm，对此，参赛队设计机器人时必须充分考虑。

3.2.8 拼装的场地尽可能平整，但接缝处可能有2mm的高低差和2mm的间隙。

3.2.9 待命区、转弯标志的位置、非十字引导线拼装块的图形以及位置和方向，等等，在赛前准备时公布。场地一经公布，在该组别的整个比赛过程中不再变化。

3.3 赛场环境

机器人赛场环境为冷光源、低照度、无磁场干扰。但由于一般赛场环境的不确定因素较多，例如，场地表面可能有纹路和不平整，边框上有裂缝，光照条件有变化等等。参赛队在设计机

器人时应考虑各种应对措施。

4、可能的机器人任务及得分

以下描述任务不一定同时出现在比赛场地上。这些任务也只是对生活中的某些情景的模拟，切勿将它们与真实生活相比。

4.1 智能设备部署

4.1.1比赛开始前，机器人上预装有 1 个“数据链”模型，模型如图 4 所示。

4.1.2机器人要把 1 个“数据链”，送到某个固定拼装块上的“智能设备”，运送过程中，“数据链”不可以与地面接触。

4.1.3将“数据链”放置在“智能设备”所处的固定拼装块上记 10 分，“数据链”模型被放置在“智能设备”任一凹槽内上加记 50 分。

4.1.4获得 60 分就算完成“智能设备”任务。

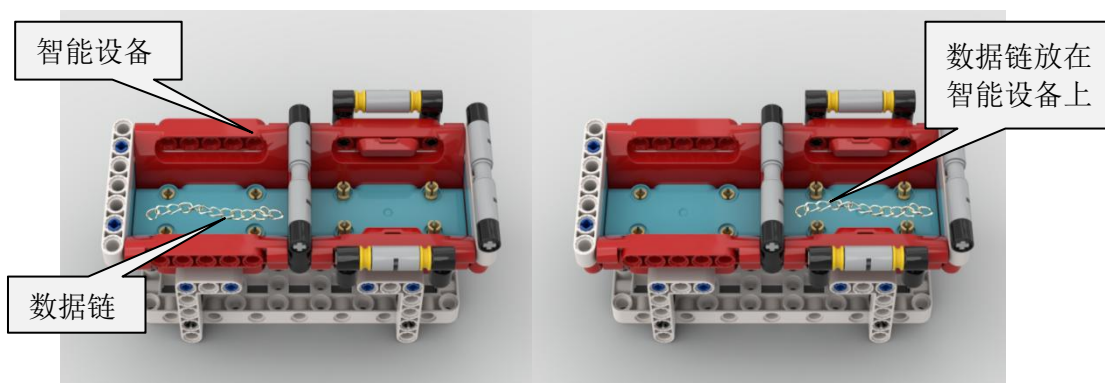


图4 数据链及智能设备模型

4.2 智慧路径巡检

4.2.1机器人沿黑色引导线从非十字线拼装块的一口进入，从另一口出去，如果遇到转弯标志，应按 3.2.5 的规定通过。完成智慧路径巡检任务可与其它任务混合完成，不需要是连续的。在智慧路径巡检过程中也可以通过十字线拼装块。如果不指定智慧路径巡检任务，通过所有非十字线拼装块和转弯标志均不记分。

4.2.2通过一个非十字拼装块记 8 分，通过一个转弯标志记 5 分，通过转弯标志不正确扣 3 分。

4.2.3在智慧路径巡检任务中获得 50 分就算完成了任务。

4.3 智慧工厂搭建

4.3.1在某些拼装块上放置有1个“智慧工厂”模型。

4.3.2放置“智慧工厂”模型的拼装块位置由赛题公布，位置一旦确定，各轮次比赛中不再变化。

4.3.3机器人将“智慧工厂”两侧的框架展开，一个记 30 分。

4.3.4获得 30 分就算完成“智慧工厂搭建”任务。

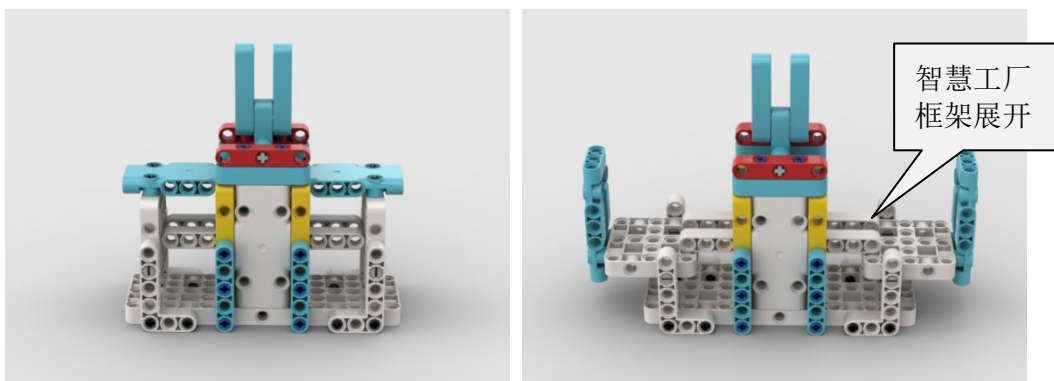


图 5 智慧工厂模型

4.4 机械协同装配

4.4.1在某些拼装块上放置着1个“机器人”模型，同一拼装块还放置有1个“工位”模型。

4.4.2放置“机器人”和“工位”的拼装块位置由赛题公布，位置一旦确定，各轮次比赛中不再变化。

4.4.3机器人需前往放置有“机器人”的拼装块，将“机器人”搬运“工位”上。

4.4.4“机器人”被放置在“工位”上，且与场地图无接触记 30 分

4.4.5获得30分就算完成“机械协同装配”任务。

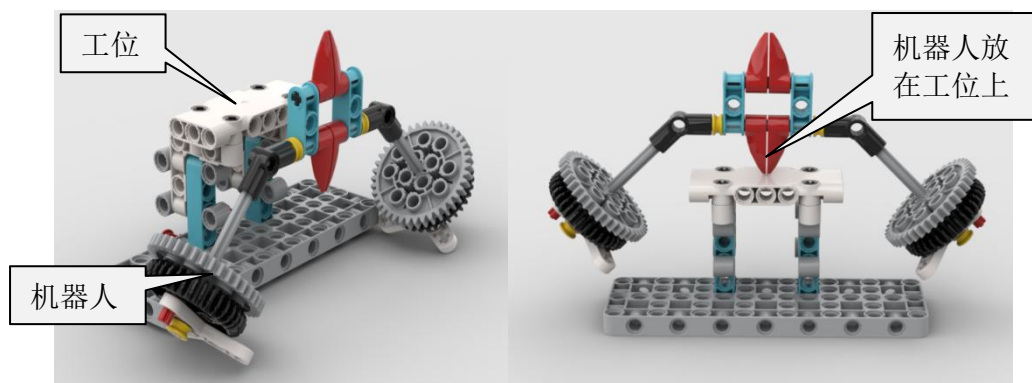


图 5 “设备”及“工位”模型

4.5 启动运维系统

4.5.1在某些拼装块上放置着1个“运维系统”模型。

4.5.2放置“运维系统”模型的拼装块位置由赛题公布，位置一旦确定，各轮次比赛中不再变化。

4.5.3机器人需前往放置有“运维系统”模型的拼装块，摆动“运维系统”的操作杆。

4.5.4“运维系统”的操作杆落下与限位器接触记 30 分

4.5.5获得30分就算完成“启动运维系统”任务。

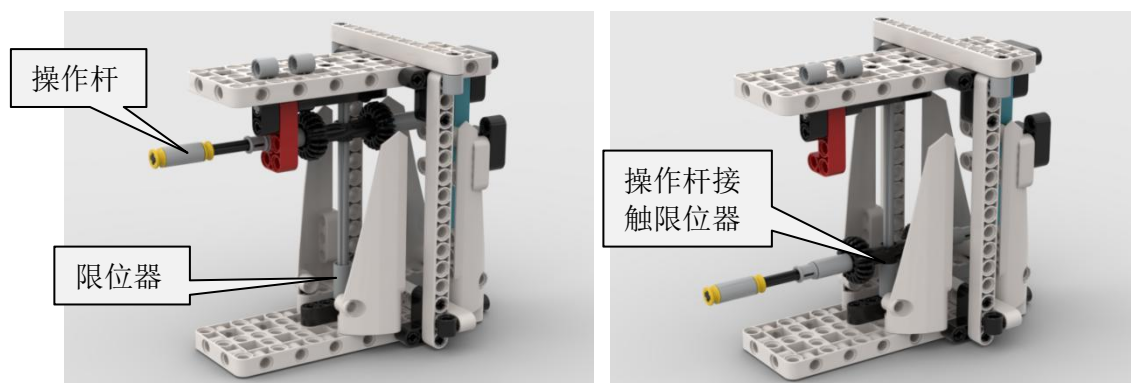


图 7 启动运维系统模型

4.6 智能芯片识别

4.6.1 在某个拼装块上粘贴固定有一个芯片识别模型，主要由带显示屏的控制中心、芯片识别终端组成，芯片识别终端的四个面分别粘贴有四种不同的芯片类型图像（如逻辑芯片、存储芯片、功率芯片、传感器芯片）。临近的拼装块固定有一个芯片适配模型，主要由四个芯片适配模块组成，其上分别粘贴有四种对应的芯片类型图像。

4.6.2 芯片识别模型和芯片适配模型放置的拼装块由赛题公布，位置一旦确定，各轮次比赛中不再变化。具体芯片类型图像与赛题同时公布。

4.6.3 机器人需先通过密钥激活控制中心，激活成功后，芯片识别终端将自动旋转，旋转停止后，机器人需识别终端正面的芯片类型图像，识别过程中不得触碰模型。机器人根据获取到的芯片类型图像，前往临近拼装块的芯片适配模型，操作指针使其指向对应的一个芯片模块。

4.6.4 机器人激活成功，使芯片识别模型的显示屏上显示“✓”，记 40 分。芯片适配模型中与芯片识别终端正面显示的图像唯一对应的一个芯片模块被指针指向，记 40 分。

4.6.5 获得 40 分就算完成“智能芯片识别”任务。

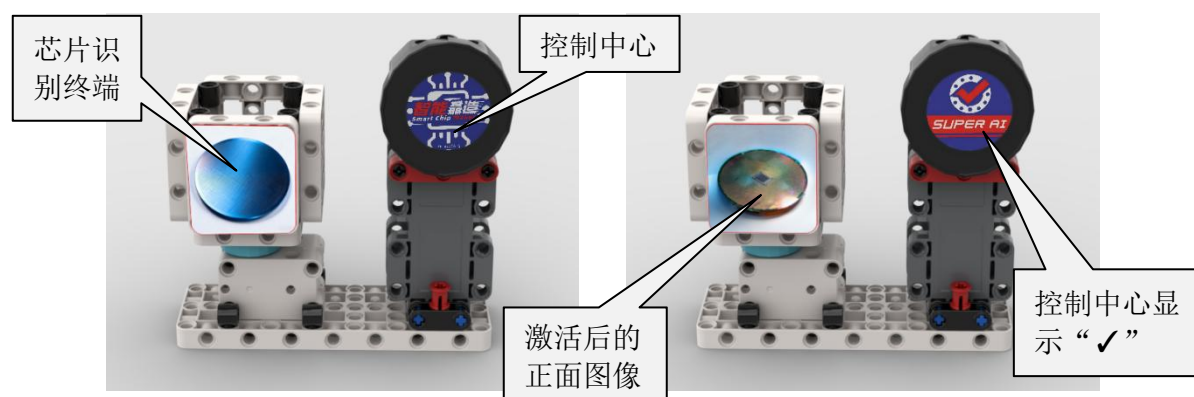


图 8 芯片识别模型

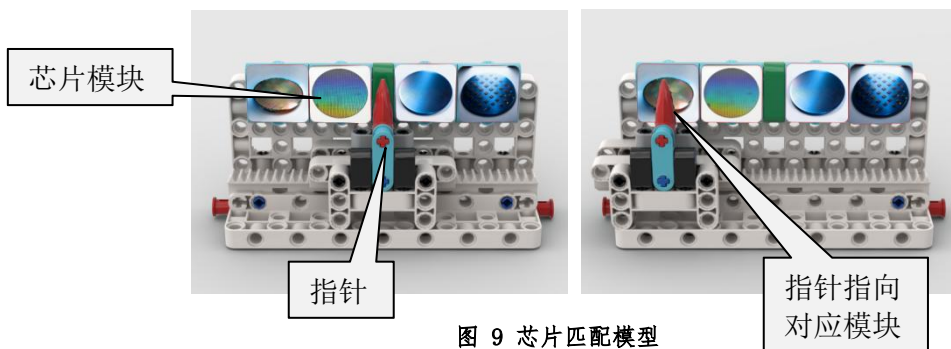


图 9 芯片匹配模型

4.7 神秘任务

神秘任务的具体要求由比赛现场赛题给出，要求参赛机器人能够实现基本的巡线、抓取、放置、声光指示、颜色识别等功能。

4.8 返回

4.8.1 “返回”必须是最后一个完成的比赛任务。

4.8.2 “返回”的标准是机器人登上锥台并不再运动，且与锥台以外的任何表面(含围栏表面)没有接触。机器人完成任务过程中通过待命区和重试时机器人回到待命区不属于完成“返回”任务。

4.8.3按要求完成“返回”任务可获得50分。

5、机器人

本节提供设计和构建机器人的原则和要求。参赛前，所有机器人必须通过检录。检录包含但不限于机器人的合规性、安全性要求、生产厂家出具的知识产权授权和合法渠道来源证明等。

5.1每支参赛队只能使用一台按程序运行的机器人。

5.2在待命区内，机器人外形最大尺寸不得超过长250mm、宽250mm、高300mm。在比赛开始后，机器人可以变形超出此尺寸限制。

5.3机器人上必须展示参赛队编号。在不影响正常运行的基础上，机器人可进行个性化的装饰，以增强其表现力和容易被识别。

5.4每台机器人所用的控制器、电机、传感器及其它结构件，数量不限。但机器人的控制器、电机、传感器必须是独立的模块。机器人的重量不得超过3kg。

5.5机器人上的所有零部件必须可靠固定，不允许分离或脱落在场地上。

5.6为了安全，机器人所使用的直流电源电压不得超过12V。

5.7不允许使用有可能损坏比赛场地的危险元件。

5.8机器人必须设计成只用一次操作（如，按一个按钮或拨一个开关）就能启动。

5.9机器人必须能原地旋转，旋转的次数可控。机器人还应在明显位置装一个可见光LED（颜色不限），它的开/关应可控。

5.10参赛队不得使用遥控调试并记录数据的方式完成编程。

6、比赛

6.1 参赛队

6.1.1 每支参赛队应由 2 名学生和1-2名教练员组成。学生必须是 2026年9月前在学校注册的在读学生。

6.1.2 参赛队员应以积极的心态面对和自主地处理在比赛中遇到的所有问题，自尊、自重，友善地对待和尊重队友、对手、志愿者、裁判员和所有为比赛付出辛劳的人，努力把自己培养成为有健全人格和健康心理的人。

6.2 赛制

6.2.1 机器人综合技能项目按小学组、初中组、高中组(含中职组)三个组别分别进行。

6.2.2 比赛不分初赛与复赛。组委会保证每支参赛队有相同的上场次数，且不少于 2 次，每次均记分。

6.2.3 比赛场地上规定了机器人要完成的任务（在 4.1~4.8 的任务中选定，也可能有一些临时设定的任务）。小学组、初中组、高中组(含中职组)三个组别要完成的任务数可能不同。

6.2.4 所有场次的比赛结束后，每支参赛队各场得分之和作为该队的总成绩，按总成绩对参赛队排名。

6.2.5 活动组委会有可能根据报名和场馆的实际情况变更赛制。

6.3 比赛过程

6.3.1 搭建机器人与编程

6.3.1.1 搭建机器人与编程只能在准备区进行。

6.3.1.2 参赛队的学生队员可携带整机入场，但需检录后方能进入准备区，裁判员对参赛队携带的设备进行检查。除控制器和电机，其它所有零件不得以焊接、铆接、粘接等方式组成部件。队员不得携带 U 盘、光盘、无线路由器、手机、相机等存储和通信器材。

6.3.1.3 参赛选手不得使用相机等设备拍摄比赛场地，不得以任何方式与教练员或家长联系。

6.3.1.4 参赛学生在准备区有不少于1小时的搭建机器人、调试和编制程序的时间。结束后，各参赛队把机器人排列在准备区的指定位置，封场，上场前不得修改程序和硬件设备。

6.3.1.5 参赛队在每轮比赛结束后，允许在准备区简单地维修机器人和修改控制程序，但不能打乱下一轮出场次序。

6.3.2 赛前准备

6.3.2.1 准备上场时，队员领取自己的机器人，在引导员带领下进入比赛区。在规定时间内未到场的参赛队将被视为弃权。

6.3.2.2 上场的 2 名学生队员，站立在待命区附近。

6.3.2.3队员将自己的机器人放入待命区。机器人的任何部分及其在地面的投影不能超出待命区。

6.3.2.4到场的参赛队员应抓紧时间（不超过 1 分钟）做好启动前的准备工作，准备期间不得启动机器人，不能修改程序和硬件设备。完成准备工作后，队员应向裁判员示意。

6.3.3 启动

6.3.3.1裁判员确认参赛队已准备好后，将发出“5，4，3，2，1，开始”的倒计时启动口令。随着倒计时的开始，队员可以用一只手慢慢靠近机器人，听到“开始”命令的第一个字，队员可以触碰一个按钮或给传感器一个信号去启动机器人。

6.3.3.2在“开始”命令前启动机器人将被视为“误启动”并受到警告或处罚。

6.3.3.3机器人一旦启动，就只能受自带的控制器中的程序控制。队员一般不得接触机器人（重试的情况除外）。

6.3.3.4启动后的机器人不得故意分离出部件或把机械零件掉在场上。偶然脱落的机器人零部件，由裁判员随时清出场地。为了策略的需要而分离部件是犯规行为。

6.3.3.5启动后的机器人如因速度过快或程序错误将所携带的物品抛出场地，该物品不得再回到场上。

6.3.3.6机器人进入某个有任务的拼装块即为执行该任务的开始，一旦离开该拼装块即为执行任务的结束，立即对完成任务的情况记分。留在场上的可活动的任务模型可由队员移至不影响机器人运动的场边或场外，此拼装块不再是有任务的拼装块。

6.3.3.7机器人在进入任务拼装块后为完成任务需要可以短暂脱离黑色引导线，执行完动作后要回到原来的轨道上继续前进。

6.3.3.8比赛中除了“智慧路径巡检”任务外，不允许穿插其它任务。

6.3.4 重试

6.3.4.1机器人在运行中如果出现故障或未完成某项任务，参赛队员可以向裁判员申请重试。

6.3.4.2裁判员同意重试后，场地状态原则上保持不变。如果因为未完成某项任务而重试，该项任务所用的道具可以由参赛队员恢复到比赛开始前的状态。重试时，队员可将机器人搬回待命区，重新启动。

6.3.4.3每场比赛重试的次数不限。

6.3.4.4重试期间计时不停止，也不重新开始计时。重试前机器人已完成的任务有效，但是，如果参赛队员要求恢复某项任务的道具，即使该项任务已经完成或部分完成，相应的得分不

再有效。

6.3.5 比赛结束

6.3.5.1 每场比赛时间为 150 秒钟。

6.3.5.2 参赛队在完成一些任务后，如不准备继续比赛，应向裁判员示意，裁判员据此停止计时，结束比赛；否则，等待裁判员的终场哨音。

6.3.5.3 裁判员吹响终场哨音后，参赛队员除应立即关断机器人的电源外，不得与场上的机器人或任何物品接触。

6.3.5.4 本届比赛将用手持式平板电脑记分。裁判员有义务将记分结果告知参赛队员。参赛队员有权利纠正裁判员记分操作中可能的错误，并应刷卡确认已经知晓自己的得分。如有争议应提请裁判长仲裁，裁判员填写记分表，参赛队员应确认自己的得分。

6.3.5.5 参赛队员将场地恢复到启动前状态，并立即将自己的机器人搬回准备区。

7、记分

7.1 每场比赛结束后，按完成任务的情况计算得分。完成任务的记分标准见第4节。

7.2 完成任务的次序不影响单项任务的得分。

7.3 如果完成了规定的所有任务且比赛结束的时间不超过150秒，额外加记时间分。时间分为（150—结束比赛实际所用秒数）。

7.4 如果在比赛中没有重试，机器人动作流畅，一气呵成，加记流畅奖励50分。

8、犯规和取消比赛资格

8.1 未准时到场的参赛队，每迟到1分钟则判罚该队10分。如果2分钟后仍未到场，该队将被取消比赛资格。

8.2 第1次误启动将受到裁判员的警告，机器人回到待命区再次启动，计时重新开始。第2次误启动将被取消比赛资格。

8.3 为了策略的需要而分离部件是犯规行为，视情节严重的程度可能会被取消比赛资格。

8.4 机器人以高速冲撞场地设施导致损坏将受到裁判员的警告，第2次损坏场地设施将被取消比赛资格。

8.5 除机器人在十字线拼装块中完成任务外，机器人未按黑色引导线运动，为技术性犯规，应重试。机器人未按转弯标志转弯，为技术性犯规，无需重试，但每次应扣3分。

8.6 比赛中，参赛队员有意接触比赛场上的物品或机器人，将被取消比赛资格。偶然的接触可以不当作犯规，除非这种接触直接影响到比赛的最终得分。

8.7 不听从裁判员的指示将被取消比赛资格。

8.8 参赛队员在未经裁判长允许的情况下私自与教练员或家长联系，将被取消比赛资格。

9、成绩排序

各组别核算总成绩并完成位次排序，总成绩出现并列时，按以下优先级依次比对确定先后：

(1)所有场次中完成单项任务总数多的队在前；

(2)最低分高的队在前；

(3)次最低分高的队在前；

(4)机器人重量小的队在前，或由裁判委员会确定。

10、其它

10.1 比赛期间，规则未尽事宜由裁判委员会决定。组委会委托裁判委员会负责本规则的解释与修订工作。

10.2 本规则为赛事裁判执行依据，赛事裁判拥有最终裁定权，裁判裁决为最终结果。

10.3 裁判不复核回放赛事录像；对判罚存有异议，须由参赛学生代表在两场比赛间隙向裁判长提出申诉，组委会不受理教练员、参赛学生家长的投诉。

附录

机器人综合技能项目记分表

参赛队： _____

组别： _____

事项		分值	数量	得分	完成任务标准
智能设备部署	数据链模型在指定拼装块内	10分			60
	数据链进入智能设备凹槽内	50分			
智慧路径巡检	通过非十字拼装块	8分/个			50
	转弯正确	5分/个			
	转弯不正确	-3分/次			
智慧工厂搭建	智慧工厂两侧框架完全展开	30分			30
机械协同装配	机器人放置在工位顶端	30分			30
启动运维系统	操作杆落下与限位器接触	30分			30
智能芯片识别	芯片识别模型显示“✓”	40分			40
	指针指向正确的一个芯片模块	40分			
神秘任务	完成	100分			100
返回	机器人回到待命区	50分			50
节省的时间（秒）		1分/秒			
流畅奖励分		50分			
犯规罚分					
总分					

关于取消比赛资格的记录：

裁判员： _____

记分员： _____

参赛队员： _____

裁判长： _____

数据录入： _____