



第十二届河南省大学生机器人竞赛

无人机任务赛 规则

— ROBOT —
河南省大学生机器人竞赛



一、项目设置背景

该比赛主要围绕机器人智能控制领域，开展机器人定位、导航、视觉识别、人机交互的技术研究，进行该比赛，可以锻炼学生的综合创新实践能力，同时提高智能机器人控制、传感、驱动等各方面技术水平，熟悉机器人操作系统各方面功能及控制算法编程实现，涵盖专业知识及技能包括自动控制、单片机编程、数字电路、伺服电机驱动、机器人操作系统、C\C++\Python 编程、传感器技术、激光 SLAM、深度学习、人机交互。

二、比赛规则

1. 参赛（机器人）要求

参赛机器人需满足下面要求。机器人须具备抗干扰能力，可在室内或室外等强光、强干扰的场地中运行，机器人不允许搭载 GPS、RTK、UWB) 等定位技术。

机器人参数要求：

1. 整机重量： $\leq 3.3\text{Kg}$
2. 最大起飞重量： 5Kg
3. 运动性能：室外最大飞行速度 12m/s ，室内最大飞行速度 1m/s
4. 机架类型：四旋翼
5. 轴距： $\geq 450\text{mm}$
6. 机械结构：可扩展性强，核心部件保护性强，输入输出设备拆装方便
7. 材质：碳纤维机架
8. 通讯方式：USB、Wi-Fi
9. 电机控制：PWM
10. 电机驱动： $\geq 30\text{A}$ 四合一电调
11. 电机：3508 kv700 电机
12. 螺旋桨：不低于 12 寸螺旋桨
13. 电池：4s，8000mAH 电池，最大电压 16.8V，续航 $\geq 15\text{min}$ 。
14. 扩展能力：4 路 USB、1 路 802.11a/g 网口（内置无线网卡）、1 路 RS232, 2 路 18 位精度 AD 采集接口、1 路 DP、1 路 TypeC 接口。
15. 物流舱：可装载四个 $50\times 50\times 50\text{mm}$ 的正方体物流模块，具备自动卸载功能，控制舵机扭矩不小于 2KG/cm ，转速不低于 0.2 秒/60 度。



(1) 参赛队赛前需将机器人硬件介绍(包含硬件电路图原理图及相关软件等)、源码、设计技术报告等文件打印(A4 双面打印)1份交于本赛项裁判。技术文件中需包含队伍名称,抽签序号信息

(2) 在满足规则的前提下,可以对机器人的机械和传感器进行扩展,所用的扩展传感器须经赛项裁判认证,或者由用户完全自主自制的传感器,未经裁判认证的,将取消比赛资格。

(3) 任何一台参加比赛的机器人都必须安全操作,即不对人和环境造成危害。每台机器人都要将电源开关设立在外壳上容易接近的地方。裁判认定参赛机器人有安全隐患,经警示仍不修改的队伍,裁判有权取消参赛资格。

2.比赛场景综述

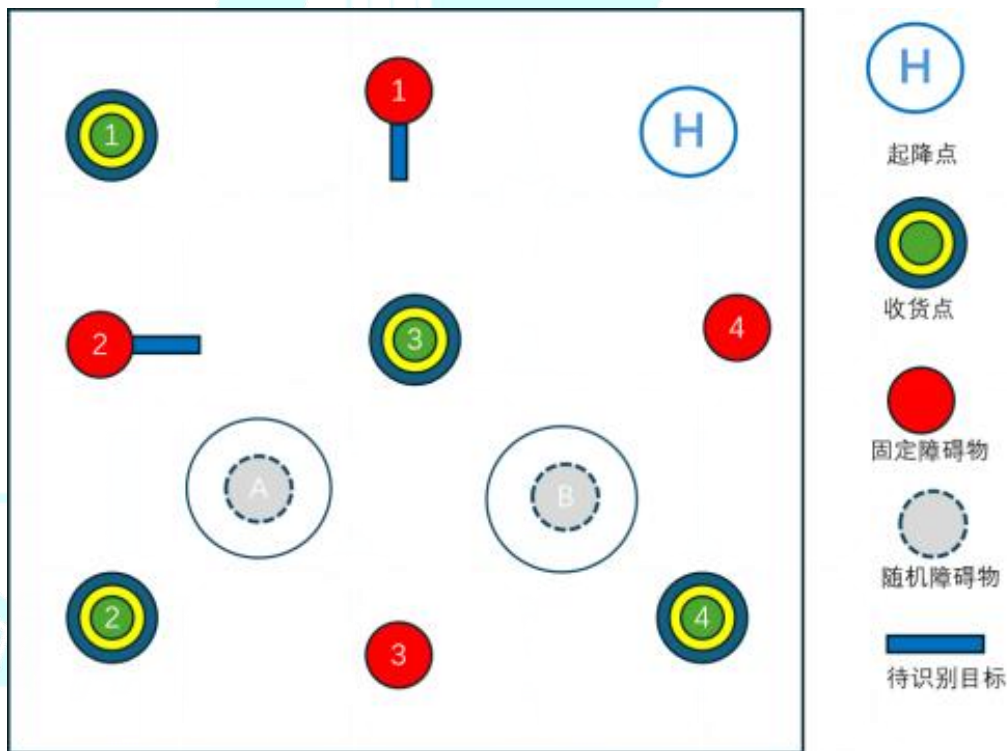


图 3.1 比赛地图参考

(1) 比赛场地为长宽高 5m*5m*2m 如图 3.1。

(2) 场地设置起降点,直径为 60cm。

(3) 比赛场地中会设置 4 个投放点,每个投放点外环直径为 60cm、中环直径为 35cm,内环直径为 15cm,比赛场地中间有直径 20cm 的圆柱体固定障碍物隔离,固定障碍物高度不



得低于 1.2m 最高不超过 2m。

(4) A、B 圆柱体随机障碍物直径为 20cm，随机障碍物高度不得低于 1.2m 最高不超过 2m。比赛过程中裁判会在 A、B 两个区域中间任意选择 1 个区域随机摆放圆柱体障碍物，机器人在比赛场地中间躲避障碍物需要进行自主导航避障，禁止提前编写飞行路线，一经发现按作弊处理，取消比赛资格。

(5) 1 号和 2 号固定障碍物上会随机选择 1 个障碍物来悬挂待识别目标图像如图 3.2，待识别目标图像离地面距离不低于 1.2m，无人机识别到图像后要做出明显的下降动作来避开待识别目标，并保持下降后的高度继续飞行任务。

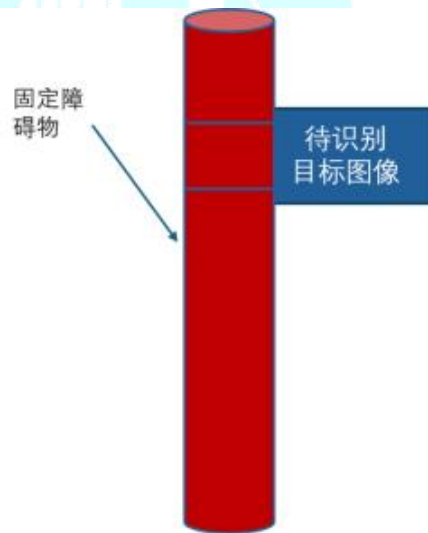


图 3.2 障碍物悬挂待识别目标图像

(6) 比赛过程中，所有参赛人员需站在场地围栏外，除紧急处理情况下的裁判员其余所有人员禁止进入正在比赛中的场地。

(7) 投放物资由比赛队伍自行准备，规格为 5cm 的正方体如图 3.3，颜色分别为黑、白、红、黄。

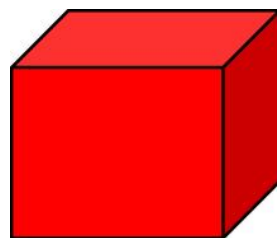


图 3.3 5cm 正方体



(8) 每支队伍的投放顺序于比赛前一天公布，例如“白-黑-红-黄”，“红-黑-白-黄”等。

3.任务规则与得分标准

- (1) 将正确的物流块投放至 1 号收货点 (15)
- (2) 将正确的物流块投放至 2 号收货点 (15)
- (3) 将正确的物流块投放至 3 号收货点 (15)
- (4) 将正确的物流块投放至 4 号收货点 (15)
- (5) 识别到待识别目标并下降 20cm 高度 (20)
- (6) 降落在终点区域 (10)
- (7) 技术文档或现场答辩 (10)

1. 赛前准备

参赛队伍在赛前抽取比赛顺序

每支参赛队比赛前有 2 分钟准备时间，准备好后将机器人放至出发区域并示意裁判比赛，裁判确认比赛开始后，参赛队启动机器人。

2. 比赛过程

机器人进入场地后，需要在起飞区依次导航到 1-2-3-4 投放点进行投放，识别出正确的投放点并进行投放正确的物流块，识别到待识别目标并且降低高度飞行，投放完毕进入降落点区域，机器人落地后，脚架全部进入起降点的边线内算降落成功。

机器人在比赛过程中触碰到围挡或者机器人完全进入“终点”区域，比赛结束。裁判宣布比赛开始后机器人 30s 未开始运动比赛结束。比赛过程中，机器人触碰到障碍物，比赛结束。比赛过程中，参赛队员举手示意结束比赛时，比赛结束。机器人运行过程中，参赛队员进入场地时，比赛结束。

比赛过程中裁判组（超过两个裁判）有权根据机器人运行状态停止比赛（例如：机器人程序死机、机器人超过 30s 状态未发生变化）。



注意事项：

物流收货点得分情况（投中内环计 15 分、中环 10 分、外环 5 分，总共 4 个投放点，满分为 60 分，物流块如果压线按环数低的给分，但压外环的外边线按照外环内给分，没有将指定的颜色投放点正确的投放点不得分）

如果出现 2 个或 2 个以上的多队同分现象，则根据比赛终止前的比赛用时来确定排名，用时较少的队伍排名靠前。比赛过程中参赛队可以主动要求放弃比赛来获得较短的比赛终止时间。

三、评分规则

评审打分表

序号	评分项	得分	
1	正确投放第一个物流块（0-15）		
2	正确投放第二个物流块（0-15）		
3	正确投放第三个物流块（0-15）		
4	正确投放第四个物流块（0-15）		
5	识别到待识别目标并下降 20cm 高度（20）		
6	降落在降落区域（10）		
7	技术文档/技术答辩（10）		
	时间		
	总分		