



2014 青少年机器人世界杯救援 B 规则

*注：因全国赛全部采用现场命题方式，本规则仅作为备战国际赛参考，如果错漏或疑问，请发邮件 capiXu@163.com

本年度主要改革：增加规则 1.6 “救援工具包”内容，自带不超过 12 个救援工具包装备，在人质处释放。
(本次全国赛暂不作要求)

序言

大地简直太危险了，以至于救援队很难到现场对受害者施救。救援队接到了最为困难的任务。救援队必须执行无人协助的全自动智能模式营救工作。强大和智能机器人必须克服变幻莫测的地形变化，诸如丘陵，土地坑洼不平，到处是瓦砾。机器人要寻找受害者，分发救援物资并准确记下位置方便救援人员施救。时间和技术就是一切！你们准备好了吗？

和“搜救 A”的区别

在营救 B 的场景中没有直线。机器人必须在在迷宫中自己寻找。迷宫中的路径会随比赛的轮次改变（每一轮比赛的墙将会重新布置）。而且，在“营救 B”的场景中，会有多个受害者。机器人需要标记出他们的位置，但不能解救他们。

场地

1.1 描述

1.1.1 迷宫由不同的楼层组成，每一层都是水平的。

1.1.2 迷宫的不同楼层通过一条与水平面约 25 度的斜坡走廊相连。走廊通常是平直的。

1.1.1 地板需要是白色或接近白色。可以用光滑地板也可以用有条纹的地板（如油毡布或地毯），在连接处可以有 3mm 高的误差。地板上有半径为 5mm 的孔，用来固定墙。

1.2.2 在场景中，有一些黑色拼板，代表“死路”。黑色拼板在每轮比赛都会随机摆放，黑色拼板不需要完全固定在地板上。

1.2.3 也会有一些银色拼板用来表示站点（见 3.6.2）。银色拼板不用完全固定在地板上。

1.2.4 一块拼板定义为 30*30 的空间，与由 $\pm 2\text{CM}$ 变化的墙组成的格子对齐。

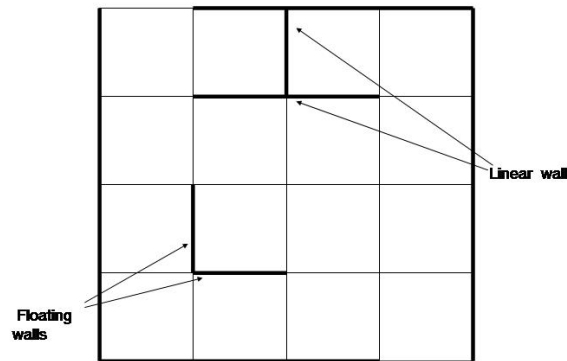
1.3 路径

1.3.1 墙可以连接也可以不连接到入口/出口。连接到出入口的墙叫“连续墙”，不连接到出入口的叫“浮动墙”。

1.3.2 路径约宽 30 (+/-2cm)，可能通向比路径更宽的房间内厅，

1.3.3 最外的拼块是起点拼块，机器人要从这里开始或者终止运行。这个设置在第二层但是不能在斜坡上。

1.3.4 起点拼块永远都是检查站点



1.4 碎片与障碍

1.4.1 减速带最高 1CM，它们是白色的，固定在地板上，它们可能是倾斜的。

1.4.2 碎片最大高度为 3MM，但是不能固定在地板上。它们可以是小物体比如牙签或者小木销。

1.4.3 碎片可能紧靠或邻近墙。

1.4.4 障碍物可能为条状、块状较大型重物，机器人须进行识别及绕行。障碍物如被移动及撞倒将维持原样直至下轮比赛重新开始。

1.4.5 被使用的障碍物，不应该完全阻止机器人在迷宫中找到路径。

1.4.6 障碍物的最大尺寸为高 40cm X 宽 20cm。形状不定，可以是长方体或圆柱体。

1.4.7 障碍物只能摆放在门廊处，离最近的墙最少 20cm。

1.5 人质

1.5.1 人质为红外热源，靠近墙放置。（重心离地板约 70mm）

1.5.2 人质面积大于 16 平方厘米。

1.5.3 主办方将尽量维持人质与室内环境的温差（最少 10 摄氏度）。受害者的温度模拟人体温度，处于 28-40 摄氏度。

1.5.4 每轮比赛受害人不少于 5 个。

1.5.5 可能会有不发热的但外形与人质一样的“伪人质”出现，机器人不应进行识别。

1.5.6 人质不会被摆放在黑色或障碍物上。

1.6 救援工具包

1.6.1 救援工具包代表分配给遇上了自然灾害的人质的一个基本医疗设备。它象征工具或在抢救过程中使用的设备，如 GPS，简单的光源等。

1.6.2 救援工具包中可以有 LED 补充光源，或者一些电、重力或者磁铁设备。

1.6.3 每个原器件体积都在 1 立方厘米。

1.6.4 每队最多允许携带 12 个工具。

1.6.5 工具包图例在最后一页，示例工具包参见 RCF 社区论坛(<http://www.rcjcommunity.org/>)。鼓励各队创新发明有特色的原器件。

1.6. 每只队伍负责将整个救援系统（最多 12 个原器件），包括将救援包带到赛场。比赛结束后，在裁判的授权下，队长负责本队救援包的卸载和场地的清理。

1.7 环境条件

1.7.1 参赛队伍必须了解比赛环境条件会与自己调试的场地不同。

1.7.2 参赛队伍需要提前准备，让机器人适应比赛场地的灯光条件。



1.7.3 灯光和磁场会随着比赛的场景而变化。

1.7.4 比赛场景可能会受到磁场的影响。（比如地板下的线圈和金属体运动产生的磁场）

1.7.5 参赛队伍必须让机器人做好准备，应对不可预期的灯光干扰。尽管主办方和裁判将全力避免外来的灯光影响，但相机产生的红外、闪光灯干扰在所难免，

1.7.6 组委会将全力把墙固定在地板上，以确保机器人与墙的正常接触。（参见 6.1）

2 机器人

2.1 控制

2.1.1 机器人必须是自动控制的。不允许遥控或手动控制，或将信息（由传感器、电缆、以及其他干扰）传递给机器人。

2.1.2 机器人必须由队长手动开启。

2.1.3 机器人可以利用多种策略进行比赛，而不能预先设定好路线的“死运算模式”。

2.1.4 机器人不得对场景产生任何破坏。

2.1.5 机器人应设定一个“停止/暂停”按键，以及时避免产生破坏或非法动作。

2.2 结构

2.2.1 机器人的高度不超过 300mm。

2.2.2 机器人不得使用任何越过、“透视”墙壁的传感器或设备。

2.2.3 机器人可以使用市场上购买的机器人套装或者搭建零件，或者稀有的硬件和材料，只要机器人的设计和构建是学生的原创，由学生完成。

2.2.4 使用特定销售的，用来完成青少年机器人世界杯搜救比赛单个主要任务的任何商业套装或感应器元件的队伍将被取消参赛资格。如有疑问可咨询 RCJ 机器人救援国际组委会在国际 RCF 社区论坛。
(<http://rcjcommunity.org>).

2.2.5 出于对参赛队员和观众的安全考虑，所有机器人都不得使用激光设备。

2.2.6 蓝牙 Class2 和 Class 3 以及 ZigBee 等 3 种无线通讯方式可以用于参加比赛（见 RoboCupJunior General Rules）。如果机器人有其他的无线通讯方式，必须移除或使之失效，不然会影响其他组别的比赛。如果机器人有其他形式的无线装备，队伍必须证明装备失效。没有遵守的队伍将会立即终止比赛资格。

2.3 队伍

2.3.1 每只队伍只能有一个机器人在场地上。（也可以由多个机器人组成一队去有选择性的完成任务）

2.3.2 每队至少两名队员

2.3.3 每队人数不设上限，但要保证每名队员的作用发挥最大。比赛期间指导老师和家长不允许和队员接触或指导。每名队员自由发挥水平，享受整个比赛。

2.4 检录

2.4.1 赛前裁判将检查机器人确保符合参赛要求。

2.4.2 在比赛过程中如果机器人结构发生改变，参赛队应提交机器人进行重新审查。

2.4.3 学生要向裁判解释机器人的操作方法以此核实机器人软硬件是否由学生自己完成。

2.4.4 学生有可能被问及赛前准备，回答一些调查，并拍摄录像用于研究。

2.4.5 所有队伍都必须在赛前一周提交一份技术报告，包含硬件和软件的主要清单。此报告的目的是让裁判为面试做更多的准备。报告示例，请参考 RCF 官网（在救援模块下的说明材料）。如何递交材料，赛前会想给队通知。

2.4.6 每队在赛前提交有效代码。在没得到队伍允许情况下该代码不得与其他队伍共享。

2.5 犯规

2.5.1. 任何检录不通过的机器人在修改完毕前不得参赛。

2.5.2. 修改必须在规定时间内完成，不得延误正常比赛。



2.5.3. 机器人修改后仍不符合要求，取消本轮参赛资格，而非全部比赛资格。

2.5.4. 比赛全程不得有老师参与。（详见第六条规定）。

3. 比赛

3.1 赛前练习

3.1.1 按照组委会指定的场地、时间进行竞赛及调试。

3.1.2 组织者决定队伍是否以及什么时候再比赛和联系场地上测试机器人。

3.2 参赛者

3.2.1 因场地所限， 每队允许设立一名队长和一名副队长。 除非得到裁判指示， 否则只有这两名队员可以进入比赛场地，

3.2.2 队长只有接到裁判的指令后， 方可接触机器人 。

3.2.3 除非得到裁判指示， 否则机器人运行时其他队员及观赛人员必须离开场地至少 150cm， 。

3.2.4 在计分的正式比赛中， 任何人不允许蓄意接触场地。

3.3 开始比赛

更新：2014 年 1 月 20 日

3.3.1 不管队伍是否到场， 比赛都会在预定的时间开始。比赛的时间将张贴在场地附近。

3.3.2 比赛一旦开始， 机器人不得以任何原因离开场地。 每轮比赛时间为 8 分钟。

3.3.3 调试是指测试传感器数值并根据场地修改程序。 比赛开始后队员可以在场地各处调试机器人， 并保持计时。调试时不允许机器人运行。

3.3.4 调试时间不能使用“预设路线”场景或定位人质。“预设路线”的调试将会被立即剥夺比赛资格。

3.3.5 比赛开始计分前， 将掷骰子来决定黑色和银色拼块的位置， 在比赛计分前， 不会向参赛队伍透露黑色拼块的位置（见 3.3.6）。计分前， 裁判会确保黑色拼块的摆放位置形成一个可解决的任务。

3.3.6 一旦机器人开始运行， 裁判将放置黑色和银色拼块。（通过掷骰子确定， 见 3.3.5）。

3.3.7 比赛开始计分后， 不允许再调试（包括修改程序和选择程序）。

3.4 比赛规则

3.4.1 在运行期间禁止修改机器人； 包括重新安装脱落的零件。

3.4.2 比赛期间机器人有意或无意掉落的零件要留在场地直到运行结束， 裁判和参赛队伍都不允许移除场地中的零件， 包括出现程序中断的情况。

3.4.3 队员不允许提前给机器人有关场地的信息， 机器人应该自己识别场地。

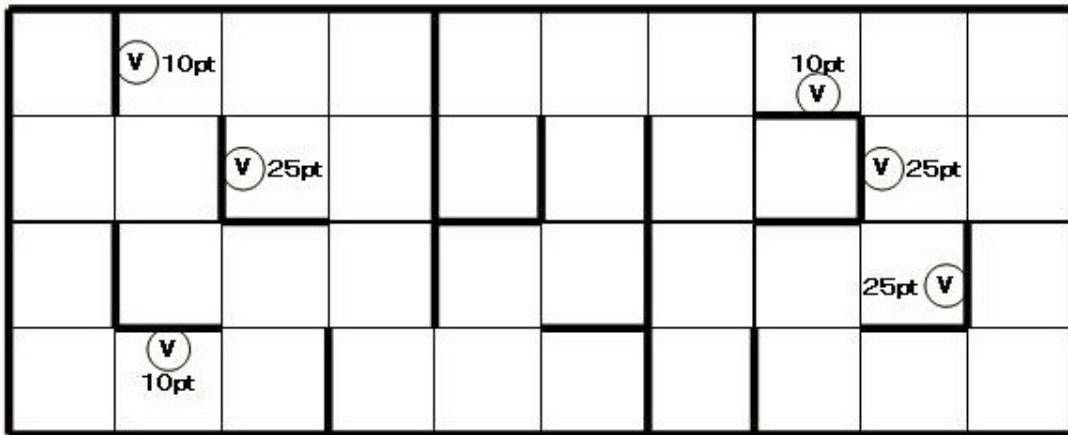
3.4.4 “停留站点”指的是从上面俯视时超过一半的机器人在拼块内。

3.5 计分

3.5.1 成功识别人质。机器人每成功识别一个人质都会获得相应分数：

-每个在浮动墙上的人质 25 分。

-每个在“连续墙”上受害者 10 分。如果一个受害者处的拼块既靠近“浮动墙”有靠近“连续墙”， 识别一个这样的受害者记 10 分。 看下面的图。



确定一个人质，机器人必须在离人质 15cm 处闪烁灯 5 秒，在移动前开启救援设备，机器人完成这两项，被记作识别一个人质和一次救援设备部署（看下面）。

3.5.2 成功的救援设备部署。机器人必须在接近人质 15cm 处的拼块处开启救援设备。机器人每次成功部署获得 10 分。每个人质多次部署没有加分。

3.5.3 可靠性奖励。可靠性奖励=成功识别人质的数量×10+成功救援设备部署次数×10-程序中断次数×10。可靠性奖励最低只能减到 0 分。

3.5.4 成功通过减速带。每次通过拼块的减速带，机器人都会获得 5 分。

3.5.5 成功的通过上斜坡。机器人成功通过斜坡获得 20 分。成功的爬上斜坡，机器人需要从斜坡前的平拼块移动到斜坡后的平拼块。

3.5.6 成功的通过下斜坡。机器人成功到达斜坡底获得 10 分，机器人需要从斜坡上的拼块到达斜坡下的拼块。

3.5.7 成功通过检查点。机器人每次停留在检查点会获得 10 分。参照 3.4.4 对停留在拼块的定义。

3.5.8 成功的退场奖励。成功的退场奖励是指机器人从出发点完成一轮比赛，在裁判允许前机器人需要停放在场地不动。（这是模拟从灾难现场回收机器人。）每一次成功确定人质都会得 10 分。

3.5.9 最后得分相同的，计算比赛期间每个机器人解决问题的时间。

3.5.10 不重复奖励，比如，机器人多次通过一个拼块上的减速带，每个拼块上的成功只有一次得分。同样适用于这里指定的所有项目。

3.5.11 计分表的模板可以在青少年机器人世界杯的官网上找到。

3.6 程序中断

3.6.1 程序中断定义为

A) 队长宣布程序中断

B) 当机器人停留在黑色拼块后不返回，机器人需要在没有任何转弯动作的情况下回到黑色拼块内（即机器人直线退回黑色拼块内）。

C) 机器人或者团队成员破坏了比赛场景

D) 没有得到裁判同意下，参赛队员接触机器人或比赛场景

3.6.2 如果出现程序终止，机器人必须返回到上一次最近停留的方块，机器人可以朝任何方向摆放（停留的方块定义参见 3.4.4）

3.6.3 在程序丢失的情况下，队长可以重启电源或程序。他不可以改变程序或向机器人提示关于迷宫的信息。

3.7 比赛结束

3.7.1 如果队伍想提前结束本轮比赛，队长必须申明是“最后一轮比赛”，此时机器人已获得分数有效，也



不额外再扣分。

3.7.2 当发生如下事件时，比赛结束

- A) 时间耗净
- B) 队长申请终止比赛
- C) 机器人回到“起始拼块”，并获得全部“完成分”

4. 公开的技术评估

4.1 描述

4.1.1 你的技术创新会在一个指定的时间段内进行评估，在评估时间段内所有的队伍需要为这个公开的展示做准备。评估会安排在场场比赛开始前。

4.1.2 公开的技术评估的主要目的是强调创新的独特新颖性。创新意味着在现有知识下有技术进步，或者给现有任务一个不同寻常的简单但是更有智慧的解决问题办法。

4.2 评估方面

4.2.1 一个标准的评估系统关注一下方面：

- A) 创造力
- B) 智慧
- C) 独创性
- D) 简单化
- E) 功能性

4.2.2 “你的工作”可以归纳为一下几个方面：

- A) 用自创的传感器代替现成的传感器
- B) 创制一个由多个电子元件组成的提供自带模块的传感器模块，实现具体的、特殊的功能
- C) 创制一个功能性的机械模块，但是要不同寻常
- D) 为解决方案创建一种新的软件算法

4.2.3 队伍须提供阐述他们工作的文件，每一项发明必须有简洁明了的文本说明，文件必须简练地写出发明步骤

4.2.4 文件必须包含一张海报和一本工程手册（详情请见工程手册文件），队员做好要解释发明工作的准备

4.2.5 工程手册要演示出在工作推进过程中你的最佳表现

4.2.6 海报必须包含：

- 队伍的身份信息，如队伍名称、团队、国家等等
- 硬件、软件设计的重要特点

也可以包含你感兴趣的附加信息，比如：

- 吸引人的或者不同凡响的机器人特征
- 整个队伍发展的图片

4.2.7 比赛指南请在 RCJ 官方网站搜救规则（工程手册文件）的下方查找。

4.3 奖项

比赛奖项分为以下几类：

A) 创新奖

机械创新

电子创新

算法创新

B) 机器人设计奖：

机械设计



电子元件设计

软件算法设计

C、团队合作奖-示范团队内最伟大的协作。

最佳实践奖-示范最佳实践，头脑风暴、设计、造型、改进、测试计划、质量保证计划等等

4.3.2 各奖项均颁发获奖证书

4.4 分享

鼓励各队伍浏览及评价其他队伍的海报和报告

获奖队伍的文件和报告要去张贴在 RCJ 国际社区论坛 (<http://www.rcjcommunity.org/>)

5. 冲突解决

5.1 裁判

5.1.1 比赛中裁判的决定是最终决定

5.2 规则说明

5.2.1 如果需要任何规则说明，请通过 RCJ 国际社区论坛 (<http://www.rcjcommunity.org/>) 联系国际 RCJ 搜救技术组委会

5.2.2 比赛过程中如有需要，规则说明由 RCJ 搜救技术委员会或组委会拟定。

5.3 特殊状况

5.3.1 征对一些特殊情况，如：不可预见的问题或机器人能力问题，在征求大部分参赛者同意的情况下，比赛时可能会对比赛规则进行特殊的修改。

5.3.2 如果队伍的队长或指导员缺席队伍会议参与问题和规则修改的讨论，则视为同意。

6. 行为准则

6.1 公平竞争

6.1.1 机器人蓄意或多次破坏场地将被取消参赛资格。

6.1.2 人为干扰机器人运行或破坏场地将被取消参赛资格。

6.1.3 所有参赛队都应以公平参赛为目标。

6.2 行为

6.2.1 参赛者行走请留意其他人员及其他机器人。

6.2.2 参赛者不得进入其他比赛项目或其他队伍的准备区，除非获得此队队员明确的邀请。

6.2.3 参赛者行为不端将罚离搭建区，并有可能被取消参赛资格。

6.2.4 这些条款由裁判、工作人员及承办方人员执行。

6.3 教练

6.3.1 教练、老师、同伴、翻译或家长不允许进入学生工作区。

6.3.2 主办方将在学生工作区附近会设立足够的座位。

6.3.3 教练不得参与修复机器人或编程。

6.3.4 教练不得影响比赛或裁判判罚，否则参赛队伍有可能取消参赛资格。

6.3.5 机器人必须是学生们自己的作品，与其他队伍雷同的机器人必须重新经过审验。

6.4 伦理和完整性

欺诈和行为不端是不允许的。欺诈行为包括以下几点：

比赛期间，指导员参与学生的机器人硬件和软件相关工作

高级别组或者其他高技术组别的学生可以提出建议，但是不能直接给低级别组做。例如：在比赛前和比赛过程中，中学组队员帮助小学组队员修理机器人硬件或者软件。这有可能导致中学组也被取消资格。参见



行为准则 6.3.3 和 6.3.5. 此不仅适用于指导员，也适用于高级团队的学生。

6.4.2 如果出现有明确证明的欺诈行为，RCJ 有权在颁奖典礼结束后取消此奖。

6.4.3 如果指导员蓄意违背行为准则，在比赛期间重复对学生的机器人进行维修和操作，此指导员禁止继续参加 RCJ 以后的比赛。

6.4.4 违背行为准则的队员取消比赛资格，也可能只取消队伍中一个参赛队员的参赛资格。

6.4.5 轻微的违背行为准则情况，队伍会受到警告。严重或者重复违规的情况下，队伍会在无警告的情况下立即取消参赛资格。

6.5 分享

6.5.1 机器人世界杯比赛的精神是在比赛后，所有技术或者课程的改进都与其他参赛者分享。

6.5.2 比赛结束后，所有的改进都会在 RCJ 官方网站上公布。

6.5.3 以此促进 RCJ 作为教育倡议的使命。

6.6 比赛精神

6.6.1 希望所有的参赛者（学生和指导员一样）尊重 RCJ 的使命。

6.6.2 裁判和组织者本着比赛精神执行工作。

6.6.3 学习第一，比赛第二。

