

2026 中国智能机器人格斗及竞技大赛

机器人视觉竞技 B 竞赛规则

目录

一、竞赛介绍.....	3
二、参赛队伍要求	3
三、竞赛场地及说明.....	4
四、机器人要求	5
五、初赛作品资料提交要求	5
5.1 提交内容	5
5.2 提交方式	5
5.3 作品视频要求.....	5
5.4 作品设计技术文档要求.....	6
5.5 作品评审说明	6
六、线下赛规则	7
6.1 任务目标	7
6.2 比赛过程	7
6.3 评分标准	7
6.4 赛程赛制	9
6.5 安全声明	10
6.6 附加说明	10

一、竞赛介绍

机器人视觉竞技 B 赛项是一种融合机器视觉识别与智能语音交互的自动化分拣竞技项目，重点考察机器人在复杂场景下的多目标定位精度与动态任务协同能力。参赛机器人需通过顶部架设的单目相机，实时识别操作区域内 4 个贴有 AprilTag 编码的物料，通过语音发布分拣指令，机械臂自主规划运动轨迹完成物料抓取，并精准放置到对应位置。

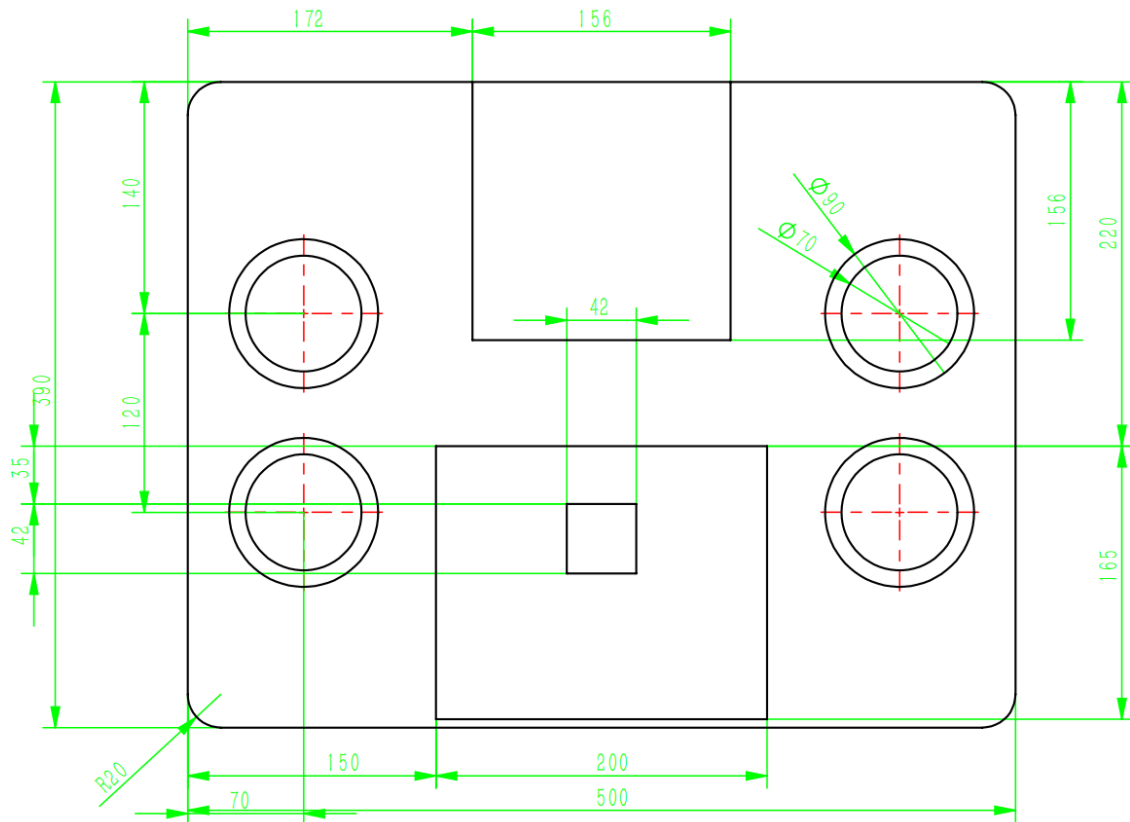
二、参赛队伍要求

全国高校在校本科生、高职/高专生，以二级学院为单位报名参赛；每支队伍最多 2 名指导教师，4 名学生。

比赛分为三个阶段：校赛（各院校可参照本赛项比赛规则自行组织并推荐）、全国初赛、全国决赛。

为了更好的解答参赛队伍疑问和发布比赛相关通知，参赛队伍可加入钉钉交流群，群号：174565033629，考虑到沟通的及时性和准确性，建议每支队伍的两名队员进入该群负责后续的沟通事宜，进群后请及时修改昵称为“学校-本人全名-学生/教师”。

三、竞赛场地及说明



1) 比赛图纸尺寸为长 50cm、宽 39cm，物料抓取区的尺寸为 20*16.5cm，机械臂放置区为 15.6*15.6cm（此区域为机械臂放置位置的示意，根据机械臂的实际大小，比赛时机械臂底座的下边缘距离物料放置区域上边缘大于 6cm 即可），物料放置区内环直径 7cm，外环直径 9cm，共设置 4 处放置区。

2) 物料抓取区布置有 4 个物料，物料为正方体长宽高不大于 41mm，表面贴有二维码，信息为 1-4，采用 AprilTag 编码，分辨率为 Tag36h11。

3) 摄像头支架参赛队自行布置，现场不提供，比赛图纸可在大区交流群内下载。

4) 比赛承办单位因客观条件限制，正式比赛时提供的场地颜色、材质、光照等细节，可能与规则规定的标准场地有少量差异。比赛队伍应认识到这一点，机器人需要对外界条件有一定的适应能力。

四、机器人要求

1) 参赛队伍采用统一标准和性能的控制器的传感器、动力模块、供电模块等部件，机器人型号为探智 VS 等平台。

2) 分拣平台摄像头数量必须是 1 个。

3) 各参赛队机器人在参加的每场比赛前进行资格认证，该场比赛结束后可拿回调试。资格认证内容包括重量、尺寸以及相应规则条款的检查。

不符合以上资格认证标准，取消现场参赛资格。

五、初赛作品资料提交要求

5.1 提交内容

参赛队根据本赛项的规则要求，在规定的时间内将作品资料提交大赛组委会，组委会组织评审专家对参赛作品进行资格审核和初赛评审，评选出排名靠前的队伍进入决赛。大赛主办方无偿享有对参赛作品进行部分或全部复制、信息网络传播、展示、汇编、出版的权利，作者拥有署名权。

5.2 提交方式

将作品资料（作品视频、作品设计技术文档）按“赛项+学校名称+二级学院名称+队伍名称”命名压缩打包上传至百度网盘，将该文件网盘链接复制到 TXT 文档内，提交至大赛报名系统。

5.3 作品视频要求

1) 视频时长：不超过 5 分钟。

2) 视频格式及大小：要求 mp4 格式、横版、分辨率 720P 以上、内容可倍速、文件大小不超过 100MB；

3) 视频内容要求：作品视频应全面展示机器人的功能实现与性能特点，须在符

合比赛标准的场地中进行拍摄，体现机器人的全自主运行能力。建议作品视频分为机器人功能展示和设计讲解两个模块。

机器人功能展示：展示机器人按照线下赛规则完成比赛全部任务的过程，可倍速，建议通过画中画或画面叠加形式呈现（实物演示+机器人系统录屏）完成功能展示。

设计讲解：介绍完成比赛的设计思路、任务策略、技术方案、图像识别与处理算法，机器人在规则限制下的技术实现与创新。

4) 特别说明：参赛队要对自己提交的视频内容负责，因为提交的视频作品无法播放、格式不当、兼容等原因造成的评审无法进行，按无视频作品处理，评审会使用 2 种以上播放器进行播放验证，其中一种为 Windows 系统自带的“媒体播放器”。

5.4 作品设计技术文档要求

作品设计技术文档为 PDF 格式，正文内容应控制在 30 页 A4 内。文档内容应包括以下章节：

- （一）**作品概述：**包括设计目标、功能特点、创新点等；
- （二）**整体设计方案：**包括系统框图、控制系统架构、流程图等；
- （三）**软件算法：**包括程序设计、视觉识别、运动控制、决策逻辑、状态机设计等；
- （四）**功能测试与调试：**包括各模块测试方法、整体联调过程、问题与解决方案；
- （五）**总结与展望：**作品优缺点分析、改进方向等；
- （六）**附录：**附录可根据实际情况，有则附上，无则免附；

5.5 作品评审说明

1) 作品评审由大赛组委会组织专家对参赛队提交的作品视频与作品设计技术文档进行综合评定。

2) 评审围绕作品视频（50 分）、作品设计技术文档（40 分）、作品创新性（10

分)三个维度展开。

作品视频主要考察功能展示的完整性、机器人运行的自主性,设计讲解部分是否逻辑清晰、表述准确、重点突出,能否清晰传达设计思路与技术方案,视频制作质量。

作品设计技术文档主要考察文档结构完整性、技术路线是否合理、软件算法描述是否清晰(如视觉识别、决策逻辑等),测试与调试过程是否详实。

作品创新性考察作品在控制、算法或策略等方面是否有独特设计或改进,具有一定原创性与实用性。

六、线下赛规则

6.1 任务目标

赛项模拟物流分拣场景,在机械臂前方放置有 4 个区域,可部署不同的物料,物料上贴有二维码,在设备端发布语音指令控制智能机械臂完成分拣动作。命令的内容由物料 ID + 目标位置组成。根据机械臂抓取、放置情况、完成任务的时间综合评定各参赛队的成绩。

6.2 比赛过程

- 1) 抓取区的物料初始摆放位置不固定,由裁判指定。
- 2) 物料放置位置,抽签决定。
- 3) 参赛队可选择手动或语音发布抓取指令,按照抽签结果进行物料放置。
- 4) 当完成所有的物料放置任务,比赛结束。

6.3 评分标准

评分表

机器人视觉竞技 B 竞赛规则

测评项目	分值	说明
物料抓取	+10分/次	通过语音方式发布指令，机械臂自动抓取物料，成功抓取一个物料+10分。
	+5分/次	未通过语音方式发布指令，机械臂自动抓取物料，成功抓取一个物料+5分。
物料放置	+15分/次	放置的物料垂直投影在放置区内环。
	+5分/次	放置的物料垂直投影超出放置区内环但未超出放置区外环。
	0分	放置的物料垂直投影覆盖放置区外环以外的区域或放置位置错误。
成绩确认	/	比赛结束后，参赛队对本场成绩进行确认，如有疑问立即提出，成绩确认后不再接受对本场成绩的申诉请求。

评分细则如下：

1) 比赛开始前，如果轮到某参赛队比赛，而该参赛队 5 分钟内未能到达比赛场地，则视为本轮比赛弃权，按无成绩处理。参赛队进入场地后，裁判进行 5 分钟准备时间计时。

2) 在准备时间内参赛队可以举手示意准备完成，开始比赛。一旦举手示意后即视为放弃剩余准备时间。如不主动举手示意，准备时间 5 分钟到后，直接开始比赛。裁判发出比赛开始倒计时，吹哨后开始计时，每场比赛时间为 3 分钟。

3) 在参赛队举手示意准备完成或 5 分钟准备时间结束后，机器人必须保持静止状态。提前启动第一次警告，第二次成绩为 0。如果参赛队向裁判申请继续调试机器人，裁判正常开始比赛计时，当参赛队调试结束后需要向裁判申请开始评分，开始评分后，不能再接触机器人。如在比赛时间内没有申请评分，按无成绩处理。

4) **物料抓取得分：**通过语音发布指令控制机械臂通过末端执行装置成功将物料抓取加 10 分，未通过语音发布指令加 5 分。成功抓取的定义：抓起物料后 2s 内未

掉落视为成功抓取，若在 2s 内完成放置同样视为完成物料抓取。掉落的物料可以重复抓取，不累计加分。

5) **物料放置得分：**比赛结束后，按照每个放置区内的物料垂直投影来评判，物料在放置区内环加 15 分，物料在超出内环但未超出外环加 5 分，物料垂直投影覆盖放置区外环以外的区域或放置位置错误，不得分。

6) **结束比赛的判定：**当机器人完成所有物料的放置后，参赛队向裁判申请结束比赛，裁判停止计时，比赛结束；3 分钟计时时间到比赛结束，超出比赛时间的物料放置不得分；在比赛过程中机器人静止超过 20s 比赛结束；若机器人无法正常比赛，经过参赛队伍与裁判双方确认后可提前结束比赛。

7) 机器人必须自主运动，正常比赛中不允许任何人触碰机器人，如出现违规，按无成绩处理。

8) 比赛过程中，机器人的所有部件及装置均视为机器人的一部分。比赛过程中如果部件掉落，在比赛结束前任何人不得进行干预。

6.4 赛程赛制

比赛进行两轮，每轮比赛只有一次挑战机会。参赛队伍在比赛前通过抽签决定比赛顺序，在所有队伍完成第一轮比赛后再开始下一轮的比赛，第二轮比赛采用逆序的方式进行。取两轮比赛中最好成绩进行整体排名，得分高的排名靠前，如果得分相同则用时少的排名靠前。

全国决赛阶段，以二级学院为单位（二级学院判定标准以队伍队长所在单位为准），本项目限定各单位进入前 50%排名的队伍数量为 2 支，同一单位如在本项目有 2 支以上的队伍进入前 50%排名，那么按照该单位这几支队伍的排名顺序，后排名的队伍安排到整体后 50%进行排名，其他队伍根据名次依次递补。举例说明：如本项目有 100 支队伍参赛，某一单位有 A、B、C 三支队伍，比赛成绩排名分别为 A11、B23、C25，最终排名时 A、B 排名不变，C 排名调整为 51，其他单位队伍依次递补。

本项目的赛程赛制将根据线下赛实际参赛队伍规模进行动态调整，具体实施细则以赛前官方发布的大赛通知文件、竞赛秩序手册及技术交流群内公布的最终方案为准。

6.5 安全声明

机器人的设计和制作不应对比赛现场的任何人构成任何危险。

- 不得使用带有“发射”或者爆炸性质的装置，例如火焰、水、干冰、BB 弹、钢珠、可能导致缠绕或短路的线缆、爆炸性的鞭炮等装置。
- 不得使用可能对人类有危险的装置，例如刀刃、旋转刀片、尖锐的金属针等。
- 机器人不得采用其他手段可能对观众、参赛队员或者裁判员有人身伤害的危险。
- 由于机器人比赛具有一定的危险性，各参赛队应该对本队的机器人的安全性负责。对于规则没有禁止的情况所造成的机器人故障或者损坏，由各参赛队自行负责，本赛事组织方不承担因此带来的损失。

6.6 附加说明

1) 每个参赛队必须命名为：**队，并将队名标签贴于机器人显著位置，以便于区分。

2) 各参赛队自备电脑、参赛用的各种器材和常用工具。

3) 每场比赛前进行资格认证，包括重量、尺寸及规则条款的细则要求。

4) 比赛过程中只允许参赛选手（每支队伍不大于 3 人）、裁判员和工作人员进入比赛区域，其他人员不得进入。

5) 参赛队如对判罚有异议，必须出具有效的证据，向现场裁判提出复议申请，复议申请必须在下一轮比赛之前提出，否则将不予受理。对于签字确认后的竞赛结果，不再受理相关申诉。关于参赛资格的申诉需在赛前书面提出。当值裁判无法判断的申诉与技术委员会商议并集体作出最终裁决。

6) 比赛期间，禁止使用各种设备控制或干扰他人的机器人，一经发现，将情况上报大赛组委会处理。

7) 参赛队的机器人注册后，不得向其他队伍借用机器人。同一个学校的不同队伍也不得互相借用机器人。借用机器一经核实，即取消两队的获奖资格和名次，并上报大赛组委会处理。

机器人视觉竞技 B 竞赛规则

8) 有下列行为将被认定取消该场比赛资格，即该队在这一场比赛判负：使用任何手段，包括但不限于使用粘接剂或者吸盘吸附、粘贴场地或者对方机器人。机器人故意导致或试图故意导致比赛场地、设施或道具的损坏。

9) 比赛过程中滋事扰乱比赛正常秩序无视裁判员的指令或警告，围攻谩骂裁判员，取消比赛资格并上报大赛组委会处理。

10) 对于本规则没有规定的行为，当值裁判有权根据安全、公平的原则做出独立裁决。

11) 本赛项规则如有修改更新，以比赛开始前最新发布版本为准。

12) 规则未尽事宜，由技术委员会负责解释。