

# 中国机器人大赛暨 RoboCup 机器人世界杯中国赛

## 2025 年度赛事规则（国赛）

赛项：水下机器人  
项目：水中作业项目

水下机器人赛项技术委员会

2025 年 7 月

## 目录

一、项目背景 .....	2
二、技术委员会与组织委员会 .....	4
三、资格认证要求 .....	5
四、参赛人员要求 .....	6
五、技术与竞赛组织讨论群 .....	7
六、比赛场地及器材 .....	8
6.1 比赛场地说明 .....	8
6.2 比赛器材说明 .....	9
七、赛事规则要求与评分标准 .....	13
八、机器人要求 .....	16
九、赛程赛制 .....	17
十、附加说明 .....	18

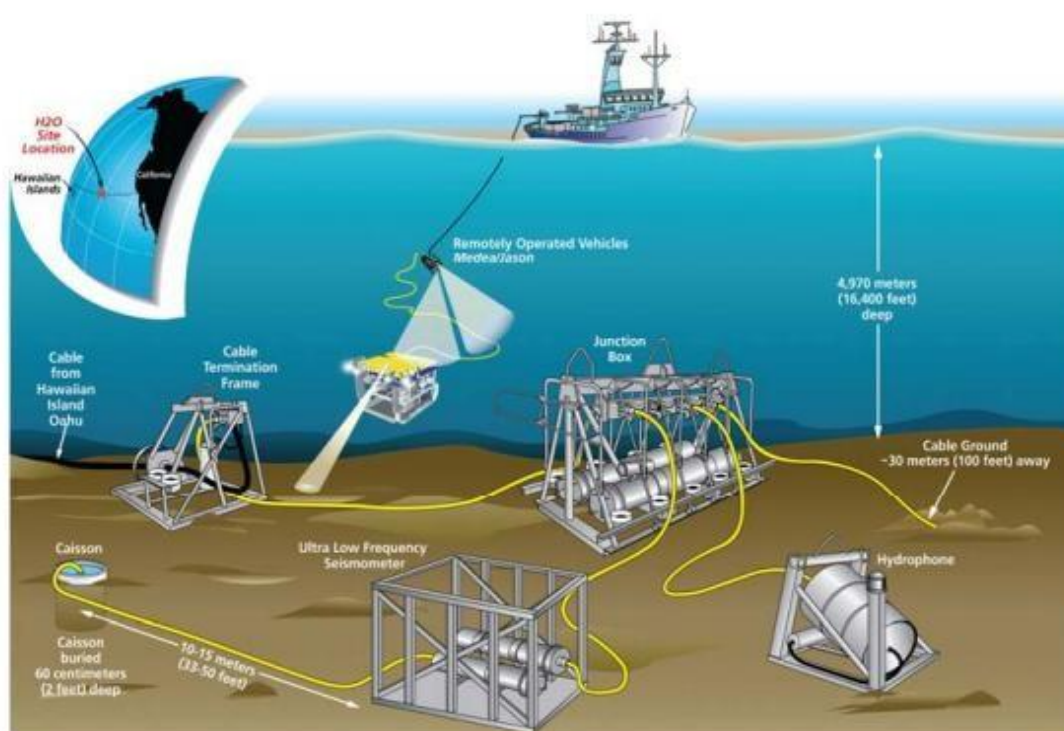
## 一、项目背景

近年为增强深海资源调查和开发能力，执行中国大洋协会对深海热液矿藏附近生物基因以及极端环境下微生物的科学考察取样任务，由中国大洋协会支持的“海龙号”ROV 已于 2008 年 5 月在中国南海完成了 3278 米的深海试验，这在目前世界上只有极少数国家能够做到。2009 年 10 月，“海龙号”ROV 再传佳绩，首次使用 ROV 在东太平洋海隆区域观察到罕见的巨大“黑烟囱”，用机械手获取了热液“黑烟囱”样品，并搭载了部分大洋探测设备，获取了宝贵的资料。这一发现标志着我国成为国际上少数能使用水下机器人开展洋中脊热液调查和取样研究的国家之一。

无人遥控水下机器人（ROV），也称为水下机器人。一种工作与水下极限作业机器人，能潜入水中替代人完成水下操作。水下环境恶劣且危险，人的潜水深度有限因此水下机器人已成为开发海洋的重要工具。它的工作方式是由母船的工作人员，通过连接潜水器的脐带提供动力，操纵或控制潜水器，通过水下电视、声纳等专用设备进行观察，还能通过机械手，进行水下作业。

水下机器人（ROV）大赛为提高同学们对海洋的兴趣而设立，通过此赛事可以提高同学们对海洋开发领域的专业认识，并且将提高学生的团队协作、批判性思考、分析问题、解决问题的能力等。该赛事的主题每年都有所变化，主要是针对海洋开发中的最新进展或所遇到的实际问题等，意图是为了提高同学们对海洋开发的认识。

本次比赛主题为我国科研人员进行南海科学考察时，通过水下机器人 ROV 对海底水文情况、洋流流向、海底矿藏进行数据采集。ROV 应负责将水下设备工作所需的供电、通信等设施从母船带至工作区域，与预先部署在工作区域的考察设备相连接，并进行部署，以保证考察工作的顺利进行。



## 二、技术委员会与组织委员会

负责人：王宪彬，哈尔滨工程大学，xianbinwang@outlook.com，

15604807000

成 员：刘文智

张志强，海军工程大学

王 扬，北京信息科技大学

陈 彭，集美大学

### 三、资格认证要求

参赛队需参加专项赛或区域赛，通过选拔后获得国赛参赛资格。

## 四、参赛人员要求

每个队伍指导教师数量 1-2 人，参赛学生 3-5 人。

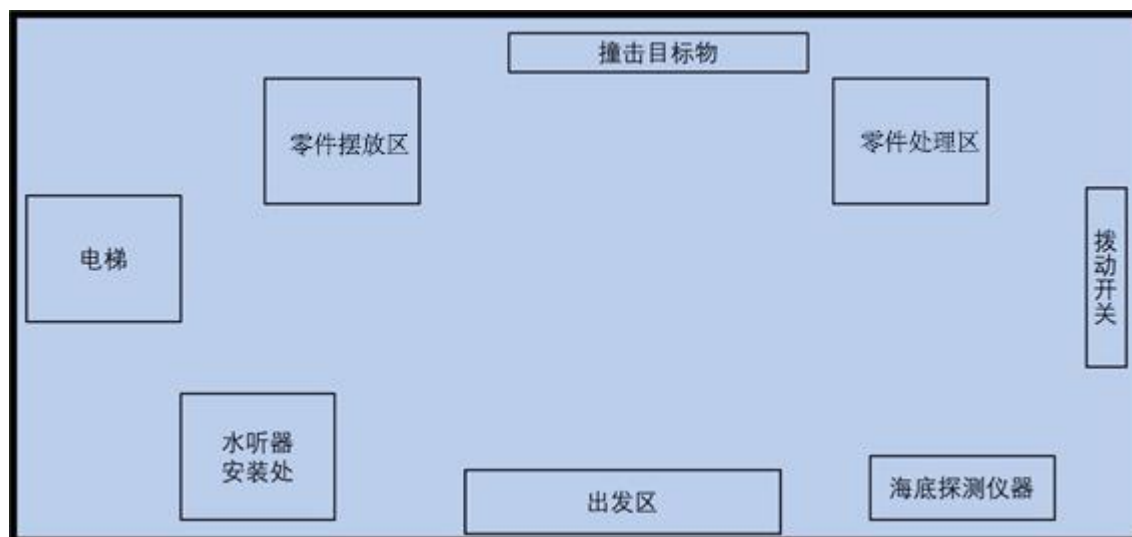
## 五、技术与竞赛组织讨论群

QQ 群: 881402617

## 六、比赛场地及器材

### 6.1 比赛场地说明

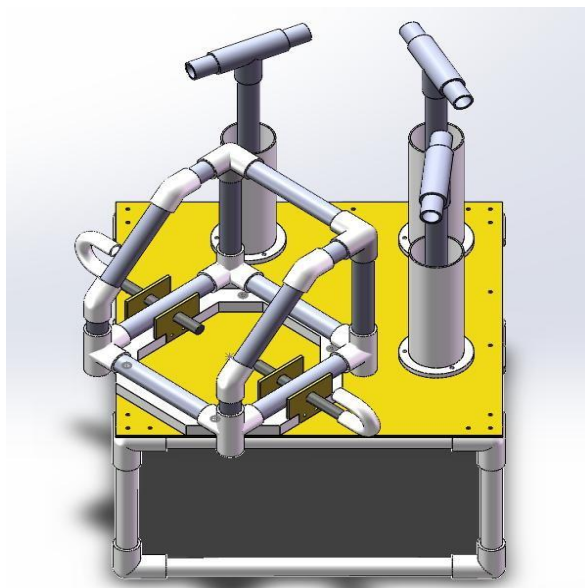
比赛场地大体为  $7.5\text{m} \times 3.5\text{m}$  大小的支架泳池，水深 1-1.3 米。如图所示。



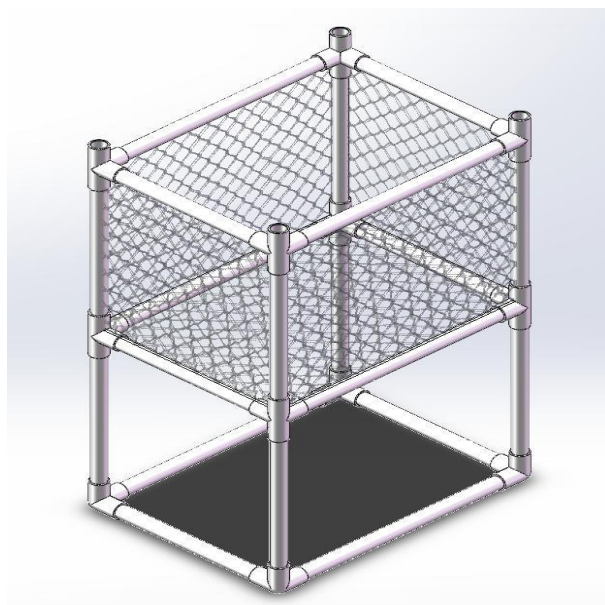
泳池及其布局示意图

## 6.2 比赛器材说明

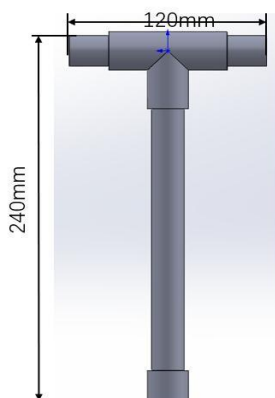
1. “目标物”为水池某一指定物体。
2. 电梯大小约为 35cm\*35cm，距池底约 20cm-40cm；



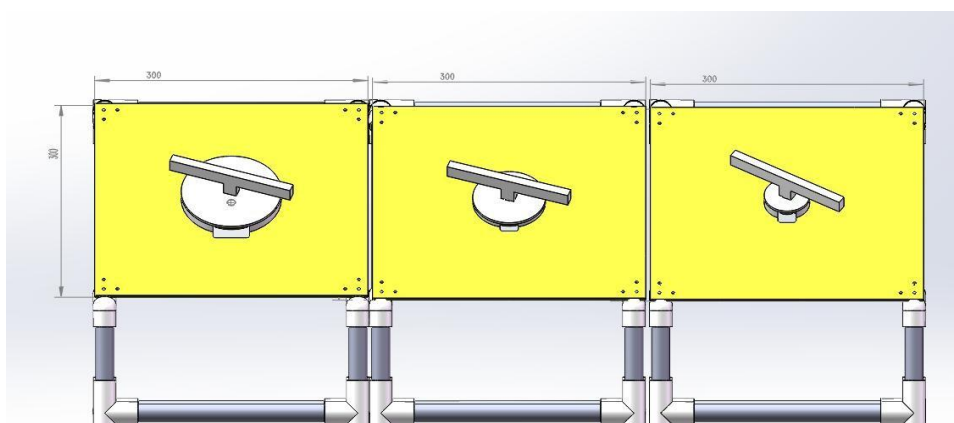
3. 水听器安装处大小约为 40cm\*30cm，距池底约 20cm-40cm；



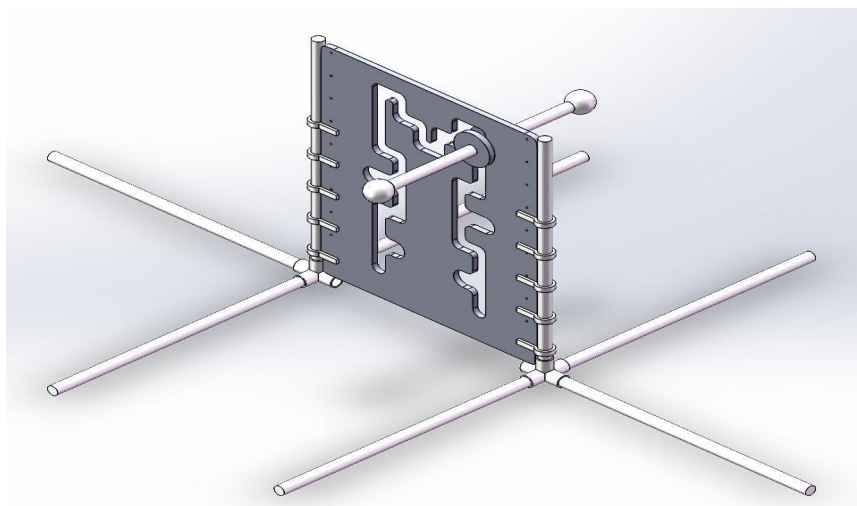
4. T 形插头如图所示；



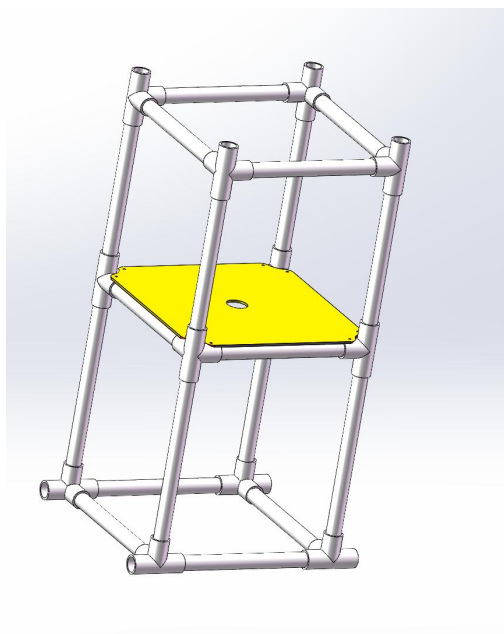
5. 单个海底探测仪大小约为 30cm\*30cm，接口中心距池底约 20cm-30cm；



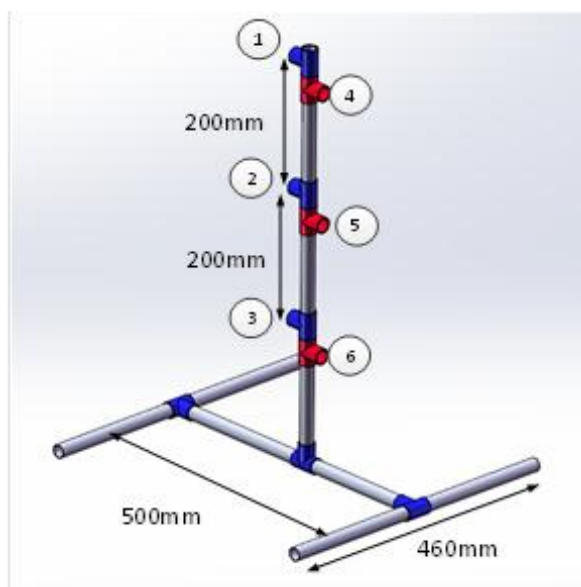
6. 拨动开关



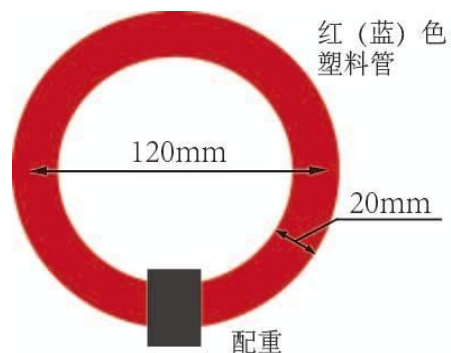
7. 零件摆放区大小约为  $27\text{cm} \times 27\text{cm}$ ，距池底约  $30\text{cm}$ ，共两个，分开放置；



8. 球形零件处理区大小约为  $30\text{cm} \times 30\text{cm}$ ，距池底约  $20\text{cm}$ ，顶端距池底大约  $50\text{cm}$ 。环形零件处理区如下图所示，由标准 PVC 管和三通拼接而成。



9. 零件分为球形零件和环形零件两种，球形零件为直径约 42 mm 的高尔夫球，摆放于零件摆放区中间圆孔处；环形零件分为蓝色和红色两种，由气动管和螺栓制成，其在水中呈显较小的负浮力，摆放于零件摆放区底部中间。



说明：场地及目标物的布放以现场实物为准，以上尺寸可能存在一定误差，组委会会将该误差保证在合理范围内，最终解释权归组委会所有。

## 七、赛事规则要求与评分标准

### 任务一：

机器人在水池一侧 80cm×80cm 区域内下水后，向水池对岸行进，寻找并撞击目标物。机器人除脐带缆之外的任何部位接触到目标物，都判断为撞击到目标物。完成任务一后方可进行后续任务。

### 任务二：

大赛工作人员预先利用“电梯”，将水听器和线缆 T 形插头运送到水下，水听器利用卡扣固定于电梯上。参赛队员操控 ROV 打开水听器固定卡扣，从电梯上释放水听器并将其运送水听器安装处。打开海底探测仪器连接箱对应的接口上盖（需要旋拧操作），将电梯上的线缆 T 形插头分别取出并将其插入接口（每个接口限插入一个插头）。拨动开关，开启海底探测仪器。

具体任务包括：

1. 打开水听器固定卡扣，从电梯上释放水听器；
2. 将水听器取下，安装到水听器安装处；
3. 移除探测仪器连接箱的上盖；
4. 从电梯上取下线缆 T 形插头；

5. 将线缆 T 形插头插入到海底探测仪器的接口上；

6. 拨动开关。

### 任务三：

在水池中存在球形和环形两种需要进行某种处理的零件，参赛队需要将两种零件从零件摆放区取出放置到零件处理区。待球形零件处理后（高尔夫球落下），重新收集后放置到零件摆放区。环形零件放置到零件处理区后不需取回，比赛结束时以留存在环形零件处理区的环形零件数量计分。

声明：比赛中所用的目标物、配件等都是示意图，原理相同，比赛时实际场地布置与物品的尺寸位置会有所偏差，请以实际比赛为准。

任务一	<b>10</b>
撞击目标物	10 分
任务二	<b>230</b>
拆除水听器插销	15 分/个
将水听器放置到水听器安装区	30 分
去掉海底探测仪器连接箱上盖	15 分/个
将插头插入大型插口	10 分
将插头插入中型插口	30 分
将插头插入小型插口	50 分

拨动开关	过中点 25 分 完成 50 分
任务三	<b>160</b>
将球形零件取离零件摆放区 (共 2 个)	10 分/个
将球形零件放置到处理区	10 分/个
将球形零件重新放回到放置区	10 分/个
将环形零件取离零件摆放区 (共 4 个)	5 分/个
将环形零件放置到处理区且比 赛结束时留存在零件处理区	20 分/个
其他	<b>0</b>
ROV 重量超过 20kg	减 20 分。
最高总分	<b>400</b>

注：对于所得分数低于最高总分且分数相同的队伍（0 分除外，所有 0 分队伍不区分名次），依照机器人重量进行排名，机器人重量轻者排名靠前。对于获得最高总分的队伍依照所用时间进行排名，若比赛分数、时间均相同则机器人重量轻的队伍排名靠前。若仍无法根据机器人质量进行排名则依据参赛队提交的资格认证材料进行排名，每个参赛单位派一名代表对材料进行匿名打分（每所学校为一个参赛单位，分校、不同校区、独立学院等均与主校视为同一个参赛单位）。

## 八、机器人要求

1. 机器人数量:最多 1 台(不得使用履带行走,以免破坏比赛场地地貌)
2. 机器人重量:不超过 20kg(脐带缆重量不计算在内)
3. 机器人尺寸:在机械手收缩的状态下,机器人要能放置入  $2\text{m} \times 1\text{m} \times 1\text{m}$  的盒子中。
4. 控制器操作:人数最多 2 名
5. 脐带操作人员:人数最多 2 名
6. 各参赛队需在机器人上做出明显标示,比赛前裁判需对各参赛队机器人进行拍照。不同参赛队之间不得共用同一台机器人,同一所学校的不同参赛队也不可共用同一台机器人。若发现参赛队使用同一台机器人,所涉及的两个参赛队均按照违规处理。
7. 赛前技术委员会对参赛队伍机器人进行检查,若参赛队机器人不满足上述条件,将依据实际情况不允许参赛队在最终成绩汇总扣除一定分数,最终决定权归赛项技术委员会所有。

## 九、赛程赛制

### 1、练习

参赛队报到后可根据报道先后顺序自由进行适应场地练习。

### 2、正式比赛

- 1) 非比赛队员不得参与比赛。
- 2) 每队进行比赛的顺序是在该天比赛开始前由抽签决定。
- 3) 总时间 20 分钟，5 分钟准备时间，10 分钟比赛时间，最后有 5 分钟退场时间。参赛队向裁判申请开始比赛，裁判开始计时 10 分钟。
- 4) 在比赛开始后，参赛队将 ROV 放入水中，ROV 寻找目标物并撞击，随即开始完成其余比赛任务。
- 5) 比赛过程中，操控员观看面前显示器来控制 ROV，脐带电缆操作员可站在池边调整电缆，但不得操控电缆干预机器人正常运动也不得与操控员进行交流，每次犯规会被扣 10 分。机器人控制人员要背向水池，不可以直接目视或由他人提示控制机器人。
- 6) 5 分钟的离场时间在 10 分钟任务时间结束时即开始计时，不论 ROV 处于何种状态、在何位置。

- 7) 10 分钟比赛任务进行期间，竞赛中如机器人有损坏或需要调整，参赛队可以按需要进行维护、上岸调整而不会被扣分，但计时仍会继续进行。每次上岸调整、维修后，机器人必须在出发区重新释放。
- 8) 由于参赛队员原因造成的 ROV 在裁判员开始命令前下水，ROV 应重新从出发区下水，所花费的时间计入总时间，重新下水前所得分数作废。
- 9) ROV 完成任务期间的任何时刻队长都可以宣布任务结束并要求收回 ROV。
- 10) 如果 ROV 受到主办场地的设备、线缆或者其他潜水设备的影响，队长此时可以向裁判组申请重新开始，经裁判组允许后可进行重新比赛。如果队长没有在合适的时间段内提出申请，那么此机会将丧失。不过，因场地灯光或者目标物等的冲突不适合此项要求。

## 十、附加说明