

# 中国机器人大赛暨 RoboCup 机器人世界杯中国赛

## 2026 年度赛事规则

赛项：RoboCup 足球机器人比赛

项目：仿真 3D 组

仿真 3D 组赛项技术委员会

## I 填表说明

1. 表中所列各项须如实填写；
2. 技术参数需精确到小数点后一位；
3. 时间安排需明确具体；
4. 在规则文件中用红色字体清晰标明较以往规则新增或变更的内容。

## II. 重要更新记录

### 简要描述近两年规则中的重要更新，并用红色字体标注变更的内容

2026 年度:

2026 年 RoboCup 世界杯仿真 3D 组将全面迭代，正式废弃沿用多年的 SimSpark 仿真环境，全面启用 **MuJoCo 物理引擎** 作为唯一官方仿真底层，配套全新的 **rcssservermj 仿真服务器**（下载链接：<https://robocup-sim.gitlab.io/rcssservermj/user/installation.htm> 1），标准比赛机器人模型**更换为 Booster T1 仿人机器人**。RoboCup 世界杯技术委员未来或发布新的可用机器人（4 月发布新的可用更为稳定的 server），本次全国赛届时规则会跟进更新（截止时间为 4.15 日，即本届全国赛的 server 版本和 4.15 日前最新的 server 版本保持一致）。另外比赛形式更新为每队 7 名球员，可自由选择任意可用的 agent。

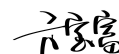
具体规则更新细节如下:

(1) 非法防守: 比赛期间, **每队最多允许两名球员进入本方禁区**。若第三名球员进入禁区, 则该球员将被罚出场外。若最后进入的是守门员, 则原禁区内的球员中离己方球门最远者将被罚出场外。

(2) **违规持球: 关于违规持球的可调参数更新**

(3) **点球比赛相关参数细节更新**

(4) **移除、合并了一些有关手球、碰撞等的违规判罚。**



负责人签字:

2026 年 3 月

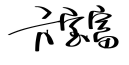
2025 年度：

25 年未换用新底层及其他配套工具

具体规则更新细节如下：

**Ball Holding:**

修改球持有犯规参数，以防止球员在没有对手附近时通过持球进行盘带。球在违规持球开始时至少移动了 **BallHoldMaxDistance (50)** 距离，球员将因为违规持球被处罚。

负责人签字：   
2026 年 3 月

## 一、联系方式

### 1.1 技术委员会

负责人：方宝富 合肥工业大学，fangbf@hfut.edu.cn, 152-551-89771

成 员：梁志伟 南京邮电大学

刘 飞 鲁东大学

王在俊 中国民用航空飞行学院

### 1.2 竞赛组织讨论 QQ 论群

请大家加入本项目的 QQ 群（1082799602），以防错过赛前沟通会等事项。

## 二、赛项规则

### 2.1 任务描述

简要概括近两年规则中的任务描述，并用**红色**字体标注变更的内容

2026 年度：

RoboCup 3D 是一个机器人足球模拟竞赛，参赛队伍需开发 agents 控制多名类人机器人在 3D 物理模拟器中进行足球比赛。核心目标是通过感知环境、决策和执行动作，来模仿人类足球赛。

2026 年 RoboCup 世界杯仿真 3D 组将完成底层全面迭代，正式废弃沿用多年的 SimSpark 仿真环境，全面**启用 MuJoCo 物理引擎**作为唯一官方仿真底层，配套**全新的 rcssservermj 仿真服务器**，标准比赛机器人模型更换为 **Booster T1 仿人机器人**，大幅提升仿真真实度，支持零样本行为从 IsaacSim 到仿真环境、实物机器人的无缝部署。除传统的多智能体协作、决策规划、机器学习等研究方向外，新底层下机器人的高精度运动控制、稳定行走、动态踢球、倒地起身等行为优化，仍是赛事核心技术考核点。

2025 年度：

RoboCup 3D 是一个机器人足球模拟竞赛，参赛队伍需开发 agents 控制多名类人机器人在 3D 物理模拟器中进行足球比赛。核心目标是通过感知环境、决策和执行动作，来模仿人类足球赛。

该比赛模拟的比赛机器人为仿人形机器人（目前是以 Nao 机器人作为标准比赛机器人，尺寸基本上等同实物 Nao 机器人），机器人踢球也可以通过空中的方式，因为比赛也更加复杂和精彩。除了设计到的多智能体协作、合作和机器人学习等当前人工智能的热点问题，还涉及到机器人动力学和运动学相关的知识，机器人的稳定和快速行为也是比赛中的重要因素，因此每年技术挑战赛中，机器人倒地快速爬起、机器人的踢球（开球）距离、机器人的走路速度和稳定性也是重要的考核方面。

## 2.2 考查的核心技术点

### 简要说明赛项考查的核心技术点

RoboCup 3D 足球模拟联赛旨在通过基于 Mujoco 的模拟器，全面考察参赛队伍在复杂三维物理环境中开发自主智能体的核心能力。其根本目标是精确控制 7 个结构复杂的仿人机器人，在高度仿真的物理世界里进行动态足球比赛。这不仅是一场代码竞技，更是对真实物理模拟理解、多智能体协作深度以及策略在线优化能力的综合考验。与往届相比，本赛季引入 MuJoCo 模拟器标志着技术重心的转移：凭借其更精确更稳定的物理引擎，联赛旨在筛选出能够快速适应新物理环境并作出最优决策的队伍。

核心技术的考察点：

#### 1. 模拟器与环境适应

MuJoCo 物理引擎的深度应用：从 SimSpark 迁移到 MuJoCo，重点考察智能体对更真实物理交互的处理能力，包括精确的关节扭矩控制、步态与落地的稳定性。比赛可能会使用多种不同规格或参数的球员模型，以此考察队伍对不同物理特性的模型选择优化能力以及多模型在场上的协同调度。

#### 2. 机器人核心技能

感知与定位：智能体通过模拟器提供的传感器获取包含噪声的不完美数据流，需实时处理信息以完成自身定位、足球轨迹预测、队友与对手在场上的位置判别。

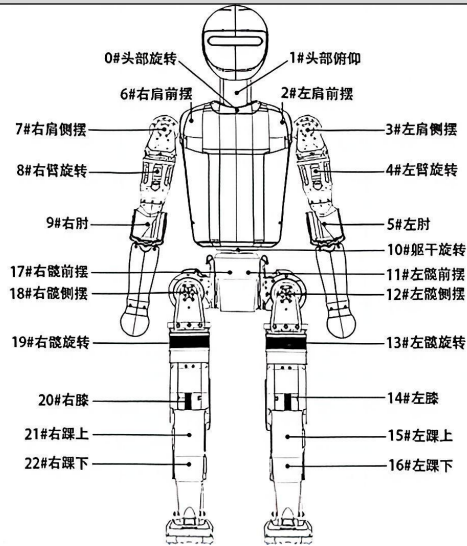
动作控制：涵盖基础移动能力如行走、奔跑、转向以及跌倒后起身。以及进一步的对球的操控能力，包括不同力度的踢球、带球过程中的稳定持球以及精准的传球配合重点考察利用强化学习或其他算法实现动作的优化与能量效率的最大化。

#### 3. 多智能体协作与策略

团队协作机制：7 名球员需作为一个整体执行进攻与防守任务。考察点包括通信协议的效率与带宽占用、基于实时态势的角色动态分配以及在不同比赛阶段保持或变换阵型与站位等的整体协同能力。

## 2.3 机器人参赛要求

详细描述赛项机器人的尺寸、重量、电源、速度、负载能力约束，通信方式、传感器及控制器等技术参数和规格。



此处出给新的标准机器人，其余可用机器人还请查阅往年规则。Booster T1 其尺寸与参数与实体机器人一致。在 2026 年 3 月中旬或有新的可用机器人型号发布，届时我们会进行更新。

机器人尺寸为：

118 \* 47 \* 23 cm, 重量 30 kg, 全身自由度为 23, 单腿自由度 6, 腰部自由度 1, 单臂自由度 4, 头部自由度 2,

其关节及运动空间为：

Name	Axis	Range (deg)
Head_yaw	(0, 0, 1)	-90 ... 90
Head_pitch	(0, 1, 0)	-20 ... 70
Left_Shoulder_Pitch	(0, 1, 0)	-190 ... 70
Left_Shoulder_Roll	(1, 0, 0)	-100 ... 90

Left_Elbow_Pitch	(0, 1, 0)	-130 ... 130
Left_Elbow_Yaw	(0, 0, 1)	-140 ... 0
Right_Shoulder_Pitch	(0, 1, 0)	-190 ... 70
Right_Shoulder_Roll	(1, 0, 0)	-90 ... 100
Right_Elbow_Pitch	(0, 1, 0)	-130 ... 130
Right_Elbow_Yaw	(0, 0, 1)	0 ... 140
Waist	(0, 0, 1)	-90 ... 90
Left_Hip_Pitch	(0, 1, 0)	-103 ... 90
Left_Hip_Roll	(1, 0, 0)	-11.5 ... 90
Left_Hip_Yaw	(0, 0, 1)	-57.3 ... 57.3
Left_Knee_Pitch	(0, 1, 0)	0 ... 134
Left_Ankle_Pitch	(0, 1, 0)	-50 ... 20
Left_Ankle_Roll	(1, 0, 0)	-25 ... 25
Right_Hip_Pitch	(0, 1, 0)	-103 ... 90
Right_Hip_Roll	(1, 0, 0)	-90 ... 11.5
Right_Hip_Yaw	(0, 0, 1)	-57.3 ... 57.3
Right_Knee_Pitch	(0, 1, 0)	0 ... 134
Right_Ankle_Pitch	(0, 1, 0)	-50 ... 20
Right_Ankle_Roll	(1, 0, 0)	-25 ... 25

T1 机器人配备了以下传感器:

Perceptor	Name	Frame / Body	Position
Position	torso_pos	torso	origin
Orientation	torso_quat	torso	origin
Gyro-Rate	torso_gyro	torso	origin
Accelerometer	toros_acc	torso	origin
Ideal Vision	See	H2	(0.05, 0, 0.12)

其通信方式为:

2026 年, 选用新的 RCSSServerMJ server, 机器人与仿真服务器之间主要依赖 TCP 协议进行连接, 默认连接端口为 60000, 且模拟服务器默认向所有使用 TCP 端口 60001 的显示器暴露网络接口。数据交换格式为 S-expression, 作为 RoboCup 3D 仿真的标准, RCSSServerMJ 通常沿用 S-expression 作为字符串通信格式。这种格式通过嵌套的括号来组织数据结构, 易于解析且具有良好的向后兼容性。

模拟服务器负责运行主仿真循环。它定期向连接的智能体发送传感器消息, 并在每个模拟周期中收集相应的动作。信息交换通过其基于 TCP/IP 的网络协议实现, 使用特定的消息格式。而在用于算法训练的本地托管仿真模式下, 为了提高效率, 信息则可以直接通过简单的 Python 数据对象在内存中进行交互。交换的信息包括时间、位置、方向、陀螺速率、加速度、关节状态等, 频率通常为每个周期。

请注意, 在仿真比赛中, 机器人之间严格禁止通过外部私有网络直接通信。所有的队内交流必须通过服务器进行模拟物理广播。

## 2.4 场地描述

详细描述比赛场地的面积规格、地面材质、围栏设置等基础设施及照明系统、通信设备等附属设备。

所使用场地为仿真环境，比赛场地尺寸为：9 \* 14m

## 2.5 评分标准

明确规定各任务的完成条件与分值、时间奖励或效率分值计算方式、设计评审（如资格认证文档/答辩）细则、违规与扣分项。评分标准应具备可操作性，避免主观判断。制作打分表（可另起一页）。

### 得分规则：

#### （1）循环赛阶段

循环赛阶段，小组内每两支队伍之间都要进行一场比赛。分组情况将通过抽签决定。小组内排名按照以下顺序评定：

- 积分：获胜积 3 分，平局积 1 分，输球积 0 分。
- 净胜球数。
- 进球数。
- 胜负关系。
- 加时赛（上下半场各 3 分钟）。
- 点球
- 抛硬币

#### （2）淘汰赛阶段

淘汰赛阶段，排名按照以下顺序评定：

- 进球数。
- 加时赛（上下半场各 3 分钟）。
- 点球。
- 抛硬币。

备注：具体赛程的安排在比赛秩序册中给出。

### 违规判定：

- （1）开球规则：开球直接进球不算，开球的队员在开球的过程中不能连续两次触

球，如果违反这个规则，开球权将转移到对手球队。开球直接进球不得分，对手方将获得一次球门发球的机会。

(2) 死球情况：死球情况包括开球、任意球、界外球、角球和球门球。每当自动裁判判定发生死球情况时，应该踢球的球队必须在 `RuleDropBallTime` 秒内进行动作。超过这个时间后，自动裁判针对每种情况会做出不同的决定：

- 球门球 (Goal Kick)：在球门区域的上角落进行掷球
- 界外球 (KickIn)：界外球授予对手
- 开球 (Kickoff)：间接任意球授予对手
- 角球 (Corner Kick)：在球的当前位置进行掷球
- 间接任意球 (Indirect Free Kick)：间接任意球授予对手
- `RuleDropBallTime=20`

(3) 守门员：守门员的球衣号码必须是 1 号，守门员可以使用接球 (`catch`) 命令用手接球。只有当球靠近其中一只手并且速度不太快时，接球行为才会成功。守门员必须在每个周期中调用接球 (`catch`) 命令，直到他想要释放球。球在 6 秒后释放，并且在 3 秒内不能再次接住。接球成功的手和球的安全距离是 0.1m，最大距离是 0.18m。

(4) 阻碍：阻碍指的是球员用自己的身体、手臂或者腿来阻碍比赛的正常进行，比如球员趴在球上、球员抱起球、球员用脚夹住球或者是躺在对方球员进攻的路线上。故意阻碍的情况由裁判员进行裁定，如果阻碍时间超过 10 秒，则对方球队获得任意球机会。非故意阻碍的情况如果超过 10 秒，将由裁判员进行抛球。

(5) 非法防守：比赛期间，每队最多允许两名球员进入本方禁区。若第三名球员进入禁区，则该球员将被罚出场外。若最后进入的是守门员，则原禁区内的球员中离己方球门最远者将被罚出场外。

(6) 不移动：不移动的球员，或者是倒在地上长时间不站起来 的球员将被弹出。守门员如果不移动的时间超过 30 秒或者倒下后 60 秒内不站起来，则将被弹出；其他球员如果不移动的时间超过 15 秒，或者倒下后 30 秒内不站起来，则将被弹出。

(7) 犯规判罚：球员必须避免接触其他球员。当一名球员对另一名球员进行非法冲撞时，这种情况将被视为犯规，具体情形请参见 <http://www.acso.uneb.br/bahiar/uploads/Main/FoulModel2016.pdf>。自动裁判将判定此类犯规。犯规球员将被驱逐出场，与其他犯规情况相同。

(8) 违规持球：球员在 PlayOn 模式下，如果球距离球员不超过 BallHoldRadius 米，并且没有对手比球更靠近，则被认为违规持球。如果球员违规持球持续时间达到 BallHoldMaxTime 秒（如果球员是在自己的禁区内持球的守门员，则为 BallHoldGoalieMaxTime 秒），或者球在违规持球开始时至少移动了 BallHoldMaxDistance 距离，球员将因为违规持球被处罚。以下是关于违规持球的可调参数：

- BallHoldRadius (0.2): 球员中心点半径范围，球被认为被持球的半径。

- BallHoldMaxTime (5.0): 球员持球的最长时间，单位秒。

- BallHoldGoalieMaxTime (10.0): 守门员在自己禁区内持球的最长时间，单位秒。

- BallHoldResetTime (0.5): 球员停止持球后多长时间重置持球时间，单位秒。

- BallHoldMaxDistance (1.0): 球员持球时，球能移动的最长距离，单位米。

- BallHoldBeamPenalty (true): 使用传送方式惩罚持球，而不是将球员重新定位到球外部。

- BallHoldOppDistance ( 50 ) : 现在无论对手的位置如何，都会判罚持球罚球。

(9) 点球比赛：来自双方队伍的一名射手和一名守门员同时上场。射手传送到球的后方，最小距离由 PenaltyShootoutBehindBallDistance 指定。如果球员没有遵守这一规定，将自动将其移到足够远的距离。球的位置由 PenaltyShootoutBallDistance 指定。当比赛通过将比赛模式切换为 KickOff\_Left 或 KickOff\_Right 开始时，Team Left 的射手必须向右球门踢球，Team Right 则相反。射手只能触碰球一次。当球被触碰时，比赛模式会更改为 PlayOn，直到进球为止（此时比赛模式变为 Goal）。如果：

射手在规定时间内无法得分（参见参数 `PenaltyShootoutMaxTime`）。

射手第二次触球。

球停止运动（速度 $<0.002$ ），比赛模式将设定为 `BeforeKickOff`。

若干秒后，比赛模式将自动切换为 `KickOff`，轮到另一名射手。守门员不得离开禁区。如果违规，将被视为进攻方的进球。如果一队比另一队进球数多，比赛将在指定的最少回合数（`PenaltyShootoutMinRounds`）后结束。如果点球大战后比分仍然相同，将使用一轮 `sudden death`（一方进球，另一方未进）直至决出胜负。在规定的最大回合数（`PenaltyShootoutMaxRounds`）后，无论比分如何，比赛都将结束。随后进行抛硬币决定胜者。

- `PenaltyShootoutBehindBallDistance`: 4m

- `PenaltyShootoutBallDistance`: 6m

- `PenaltyShootoutMaxTime`: 25s

- `PenaltyShootoutMinRounds`: 5

- `PenaltyShootoutMaxRounds`: 10

（10）公平：本次比赛会引入技术细节认定组以保证比赛的公平性。比赛应该公平公正，遵循大家普遍了解的足球规则，遵守 3D 仿真的规则。比赛中不允许有作弊行为，比如：

使用其他队伍的可执行程序（普通模式与点球模式）。

剽窃使用其他队伍的策略代码、动作文件。

通过控制球员发送过度的指令来干扰服务器。

不使用服务器提供的球员通信方式，而让球员进程之间直接进行通信。

有意控制比赛机器甚至重启机器等行为。

## 利用仿真漏洞的非自然行为

这些作弊行为是严格禁止的，被认为是作弊或疑似作弊的行为会经过技术细节认定组的讨论，在技术细节认定组内经过讨论和表决得出是否属于作弊行为的结论，并交由负责人进行进一步的处理，如果某支球队不确定自己的队伍的行为是否违反公平规则，请在比赛开始前询问技术细节认定组以及技术委员会。如果有队伍认为某队伍存在作弊行为，在有充分证据的前提下可向组委会提出举报。如果在比赛中发现某支球队有作弊行为，那么该球队将立刻取消资格。

本规则如果和全国组委会的相关规定有冲突，以全国组委会的相关规定为准。

本比赛规则的最终解释权归技术委员会所有。

## 赛事具体安排:

(1) 上传球队: 在正式比赛前，TC 会提供上传球队的方法说明，各个队伍必须按照说明来上传自己的球队可执行文件。上传完毕后 TC 会对各个执行文件加以直播测试，并对存在问题的球队进行通知修改。每轮比赛开始前，各个队伍都可以重新上传和测试球队。每轮比赛过程中，各个球队不允许重新上传或者修改球队。

提交的二进制文件应满足以下条件:

应包含两个脚本: 一个叫 `start.sh` 的启动脚本，用来运行完整的代理团队;另一个叫 `kill.sh` 的杀死脚本，用来彻底杀死团队中的所有代理。另外，每支球队都必须提供名称为 `start_penalty.sh` 的脚本用来在点球阶段上点球球员和守门员。

所有必要的外部库都应包含在内，并由二进制本地使用。TC 不会在现有系统上安装额外的库。支持 `Java runtime` 和 `Python 3.x` 环境。

二进制文件不应通过标准输出或文件生成任何输出，也不应使用图形化（调试）接口。

二进制应为 64 位系统编译，并应在现代 GNU/Linux 发行版（如 Ubuntu 24.04）上

运行。你也可以发送 32 位二进制文件，但需要确保它能在 64 位发行版上正确运行。

TC 不会尝试修复错误。当二进制文件未能运行时，相关团队将被通知，并需在截止时间前重新提交材料。

(2) 比赛开始和结束：各个球队必须提供名称为 `start.sh` 和 `kill.sh` 的脚本用来上球队和终止球队。一个球队的所有球员都必须在 `start.sh` 脚本执行后的 3 秒内上场。另外，每支球队都必须提供名称为 `start_penalty.sh` 的脚本用来在点球阶段上点球球员和守门员。服务器的 ip 地址将作为 `start.sh` 脚本的第一个参数给出。

(3) 球队要求：比赛采用 7 人对 7 人的规则，采用局部视觉，分为上下半场，上下半场各 5 分钟，下半场两队将更换场地。

(4) 球队代表：每个队伍都应指定一名队长，队长应该在比赛开始之前主动与裁判联系。在比赛过程中，只有球队队长可以和 TC 进行交涉。

(5) 球员故障：在比赛过程中，如果有球员做出明显的不合理行为或者和服务器失去联系，那么裁判员将参照以下规则进行处理：

如果这种情况发生在比赛开始的前 30 秒内，则有两次重新开始比赛的机会。如果球员表现出异常行为，球队队长应该主动告知裁判员，裁判员将决定是否重新开始比赛。

如果重新开始比赛后，球员仍然有问题，那么出问题的球队的队长在征得另一支球队的队长的同意后，可以有 4 分钟的时间来修复问题，比如使用前一轮的球队可执行程序。

如果 4 分钟的修复后，球员的故障问题依然存在或者故障发生在比赛开始的前 30 秒之后，那么比赛继续进行。如果某支球队的球员数出现少于最少球员限制的情况，则比赛立即结束，比赛的结果按照 0:3 计算。

(6) 球员类型：可自行使用可用 `agent`。

(7) 技术细节认定组：技术细节认定组由技术委员会指定相关参赛队伍的队长构

成，其职责是根据赛事规则和公平性原则对比赛时可能发生的与比赛公平原则相关的技术细节进行初步认定，例如对比赛时发生的疑似作弊或其他违反公平比赛原则的行为，技术细节认定组根据队伍的动作表现和策略反应等方面进行讨论和表决，得出充分一致的结论后将论据和讨论结果提交给技术委员会，交由技术委员会进行进一步的裁决判罚。

(8) 失去资格：如果一个球队弃权或是被判罚取消资格，则该球队将无法参与或继续进行比赛。在循环赛中，当一支球队失去资格时，组内的其他所有球队对这支球队的成绩都会记为比分为 3:0 获胜。在淘汰赛中，失去资格的队伍将被上一轮排名的下一支队伍取代。若有更复杂的情况，一般参照获胜规则中的排名顺序评定规则进行顺次取代。

(9) 赛程和结果：比赛的赛程将在报名结束后统一公布给所有参赛队伍，比赛的结果和可执行文件将会于赛后公布给所有参赛队伍。

## 2.6 参赛人员要求

详细描述赛项参赛人员的学历、年龄、人数及赛队规模等要求。

为了竞赛的稳步提高，每所高校最多允许报名 2 支队伍。每支队伍的指导教师至多 2 人，参赛队员限制在 6 人以内，学历为全日制在校生即可。

## 2.7 参赛流程说明

详细说明赛队报到、领队会、调试、比赛的时间、时长、轮次等重要流程信息。

### 1. 报到

各参赛队按照大赛发布的赛程完成报到。

### 2. 调试

比赛前一天安排进行赛前调试。

### 3. 比赛形式

比赛分技术挑战赛和常规赛两部分。

#### (1) 技术挑战赛：

各个参赛球队事先准备好一份详细有效的描述文档（PDF 格式）以及相应的演示文稿（PPT 格式），在比赛中的某一天（另行通知）球队代表进行演讲。演讲内容包括但不限于：球队的主要技术描述、球队在这一年的技术突破描述、球队未来的技术发展方向描述等。

评奖规则：由技术委员会邀请各队伍及相关代表进行投票，最终得票第一名的队伍将颁发奖状。

参赛规则：入围前八强队伍必须参加技术挑战赛并提供有效描述文档，否则取消常规赛资格。除前八强参赛队外，其余参与 RoboCup3D 仿真项目的球队自愿报名。

#### (2) 常规赛：

根据以往历年参赛的情况，将分为三个阶段：

(1) 小组赛：根据现场比赛的球队数目，小组赛分为若干轮进行，取成绩最好的前 8 名球队。备注：同一学校只能晋级 1 支成绩最好的队伍进入 8 强。如同一所学校如果有 2 所队伍报名，则赛前需要确认一支“种子队”。在同一学校 2 支队伍均可晋级时，首先取成绩最好的一支队伍进入 8 强，如最好的成绩皆相同，则选择最好成绩中的“种子队”晋级。空余出来的晋级名额由成绩最好的其他队伍替补进入。

(2) 8 强赛：比赛最好成绩的 8 支队伍进入 8 强赛。8 强赛分 2 个小组进行；

(3) 半决赛及决赛：8 强赛中每组成绩最好的 2 支队伍进入 4 强，交叉淘汰赛进行半决赛，半决赛的胜者进行决赛，负者争夺第三名。

## 2.8 安全要求

安全类别	具体要求	应急措施
机器人安全		
场地安全		
人员安全		
设备安全		
环境安全		
数据安全		

## 2.9 其他技术附属材料说明

### 技术资格认证材料提交要求、demo 文件、影音文件、ppt 模版等。

所有参赛球队均需在赛前进行注册，请将以下信息在 4.15 日前同时发送至技术委员会邮箱：fangbf@hfut.edu.cn，抄送 2462370192@qq.com，进行技术资格审查，没有通过技术资格审查的队伍不能获得正式比赛资格。

注意：请务必确认以下信息与比赛报名网站系统所填信息完全一致。

所有队伍一旦报名不得修改球队名称，比赛时的球队名称必须与报名时所填写的一致。如因以下信息不实导致奖项证书印发错误，技术委员会及组委会有权不予处理。

- 球队名称；
- 学校名称；
- 队伍成员（请注明指导老师和领队）；
- 联系邮箱；
- 球队描述文档；
- 球队可执行代码；

请各参赛队确保球队可执行码可以在比赛规则要求的环境中正常运行，同时，球队描述文档中应包含球队的主要技术描述、球队在这一年的技术突破描述。另外，决赛阶段正式比赛的版本的底层必须和提交审核材料的底层保持一致（即仅可进行技术层面优化）。如果注册通过，技术委员会将尽快回复确认参赛资格的邮件。