

2026RoboCup 青少年世界杯中国公开赛

RoboCup Junior 2026 足球规则

RoboCupJunior 2026 的足球规则由 RoboCupJunior 足球联盟委员会发布。这些规则的英文版本优先于任何翻译版本。

建议各参赛队伍查看 RoboCupJunior 足球网站 [1]和足球论坛[2]以了解国际赛事的流程和要求。相反，要求锦标赛组织者举办地方性、地区性以及超级地区的比赛。每队都有责任确保每场比赛都有正确的规则。对规则有疑问应该在论坛上提出 [3]。

我们鼓励团队透过我们的 Discord 与 RoboCupJunior 社群取得联系。展示您正在做的事情、提出问题或加入有关未来规则和联盟设计的每周讨论。[4] 您也可以透过电子邮件直接联系足球联赛委 [5]



图 1. RoboCupJunior 足球场上的两队机器人和一个橘色球。

前言

在 RoboCupJunior 足球挑战赛中，由年轻工程师组成的团队设计、建造和编写两个完全自主的移动机器人，在比赛中与另一支队伍竞争。机器人必须在类似于人类足球场的特殊场地上检测球，并将球射入对方的球门。

为了取得成功，参与者必须展示其在程序设计、机器人、电子和机电一体化方面的技能。团队还应与其他参与者分享他们的研究成果，并表现出良好的体育精神，无论文化、年龄或比赛结果如何，为整个小区的进步做出贡献。希望所有参赛者都能积极参与、学习成长、享受乐趣并不断进步。

RoboCupJunior 足球联赛由两个子联赛组成：视觉足球组(重量组)[6]和红外线足球组(轻量组)[7]。这些规则适用于两个子联盟。两个联赛之间有两个主要区别。

- 红外线足球组(轻量组)[8]使用发射脉冲红外线讯号球进行比赛。机器人重量最大可达1.5公斤[9]，尺寸最大可达22公分。
- 视觉足球组(重量组)[10]使用不发光、颜色鲜艳的橙色高尔夫球进行比赛。机器人没有重量限制，尺寸最大可达18公分。

整体排名的很大一部分（对于国际锦标赛，其他锦标赛的运作方式不同）是由评判类别决定的。日志、面试表现等都会获得分数[11]。

除非另有说明，本规则的所有部分均根据知识共享署名-相同方式共享授权条款发布。

1. 2026 RoboCupJunior 国际赛总则

这些规则适用于国际RoboCupJunior比赛。然而，地区性、超级地区性以及地方性的锦标赛可能会对这些规则进行修改或调整，以适应特定的比赛需求。请务必与您参加的比赛的组织者核实，以确认将使用哪些特定规则。

如果团队对一般规则或特定联赛规则的任何方面不确定，鼓励他们透过官方 RoboCupJunior 论坛进行询问以寻求澄清：
<https://junior.forum.robocup.org/>

1.1. 团队规模

团队必须包含2至5个成员。

共享成员和机器人：团队之间不得共享任何团队成员或机器人。

1.2. 团队成员

RoboCupJunior 国际锦标赛的年龄要求：

- 最低年龄：14岁。
- 最高年龄：19岁。
- 每年国际赛事的年龄均以7月1日为准。

团队分工：每个团队成员必须具有明确分工（机械/设计、电路/传感器、软件等），并且能够在技术评判期间解释他们的工作内容。

1.3. 机器人通讯

允许的通讯：机器人可使用 2.4GHz 频谱进行通讯，且功率输出不得超过 100 mW EIRP。

责任：团队负责管理他们的机器人通讯稳定性。大会无责任保证机器人通信的稳定。

组件间通信：在符合一般指引的情况下，允许同一机器人内部不同组件之间进行通信。

联赛适应性：每个联赛可能会修改机器人通讯规则，以确保满足其特定要求。

1.4. 安全和电源要求

电力：

- 机器人不得使用市电。
- 最大允许电压：48V DC 或 25VAC RMS有效值。
- 机器人设计必须易于测量电压，并且必须覆盖测量点以确保安全或在设计时考虑安全因素

防止短路。

电池安全：

- 锂电池必须存放在锂电池安全袋中，充电时必须由比赛区域内的队员监督。
- 团队必须遵守安全协议，包括电池火灾处理和疏散程序。

机器人安全设计：

- 电源管理：机器人设计里需注意安全电池、安全接线和紧急停止功能。

- 机械安全：无锋利边缘、挤压点或其他危险。执行器必须适合机器人的尺寸和功能。
- 危险行为：团队必须在赛事开始前至少两周报告潜在的危险机器人行为。

1.5. RCJ 成绩评定

- 日志占15%;
- 笔试10%;
- 比赛75%，

足球:现场任务赛占50%，踢球赛占25%。

1.6.技术说明影片（仅世界赛适用）

内容：

- 机器人演示：展示功能齐全的机器人系统以及突出的技术。
- 设计过程：解释设计选择和团队解决问题的方法。
- 演示：清晰、高质量，解释创新或不寻常的技术。
- 创新与永续性：突显新技术与永续实践。

提交：每个联盟的影片长度和截止日期按大会通知为准。

1.7.共享团队资源（仅世界赛适用）

分享：团队作为文件提交的一部分提交的数据将在联盟的 GitHub 储存库上共享：<https://github.com/robocup-junior>

鸣谢：团队必须对外部作品的创作者予以鸣谢，并遵守授权规则。重点应该仍然放在个人成长和学习。

1.8.剽窃准则

外部代码使用：团队可以使用外部代码，但必须授权及注明原始创作者。

学习优先：团队应将学习放在首位，不要直接使用他人的完整解决方案。始终注意许可证规则。

1.9.物料清单 (BOM)（仅世界赛适用）

提交：团队必须提交一份 BOM，列出所使用的主要组件和材料。

详细信息：BOM 必须包括：

- 组件名称/描述（例如零件编号）。
- 零件（包括 PCB/机械零件）的供货商/来源。
- 状态（新的/重复使用的）。
- 套件或定制。
- 价格。

范本：国际赛事的联赛档提交将提供标准化的 BOM 模板。

2026 年 RoboCupJunior 足球比赛规则的变化

详细变更如下所列

- 补充说明：“如果同时发生推挤和多人防守的情况，裁判会先处理推搡情况，然后再处理多人防守的情况。”
- 新增了“将呼叫‘推出’”

如果机器人是被对方机器人意外推出界外的，裁判可以免除处罚。在这种情况下，裁判…会喊「被推出」，并可能稍微将机器人推回场地。
- 补充说明：“从今年（2026年）开始，Soccer Infrared 将使用一种新的红外线足球。这种球的主要区别在于尺寸，直径从 74 毫米变为 42 毫米，与 Vision League 高尔夫球的尺寸相同。”
- 补充说明：“这个球是开源的，所以任何人都可以根据GitHub页面上的档和说明制作一个：<https://github.com/robocup-junior/ir-golf-ball>。”如需购买足球，请联系组委会。
- 温馨提示：“尺寸比限制小 3 毫米，重量比限制小 50 克，会使检查更加顺利。”
- 新增 红外线足球组(轻量组)：禁止使用设计用于发射红外线的组件（例如TOF激光测距模块、激光雷达、红外线距离传感器、红外线 LED/激光等），赛事组织者将要求移除或遮盖此类设备。
- 将“Soccer Open”更改为“Soccer Vision（原名 Soccer Open）”
- 将“Soccer Lightweight”更改为“Soccer Infrared（原名 Soccer Lightweight）”
- 将「轻量级足球」改为「红外线足球」。
- 将红外线足球组(轻量组)重量限制“1.4 kg”改为“1.5 kg”
- 比赛期间严禁使用任何形式的遥控，但参赛队伍在世界赛上需要准备一个接口，接入裁判系统通讯模块。
- 将红外线足球组(轻量组)“1400克”改为“1500克”，将「3.0公分」改为「1.5公分」。
- 将踢球器功率测量程序：

测试步骤如下：

 1. 将机器人放置在球门内，使机器人碰到球门后墙。
 2. 向对方球门踢球
 3. 如果球从对方球门反弹后没有击中机器人进行踢球力量测试的球门后墙，则踢球力量测试通过。
 4. 球从墙壁反弹的情况会因场地结构而异。各队应确保必要时能调整踢球器的力量。

2. 比赛规则

2.1. 比赛程序及比赛时长

RCJ 足球比赛由两队机器人球组成互相踢球。每个队伍有两个自主机器人。比赛将分为两个半场。每半场持续10分钟。两半场之间将有 5 分钟的休息时间。

预计球队应在比赛开始前 5 分钟到达比赛场地。在检查台不计入此时间限制。比赛开始迟到的球队可能会被裁判酌情每 30 秒罚一球。

最终比赛比分将进行调整，使输球方和获胜方之间的分差最多不超过 10 球。

2.2. 赛前会议

在比赛上半场开始时，裁判会掷硬币。抽签时最先提到的队伍选硬币正反面。获胜者可以选择场地，或先发球权。掷硬币失败的一方选择另一个选项。上半场结束后，双方交换场地。上半场比赛未开球的球队将开球开始下半场比赛获得发球权。

在赛前会议期间，裁判可以检查机器人是否有比赛能力（即，它们是否至少能够追踪球并对球做出反应）。如果没有任何机器人能够比赛，比赛将不会进行，两队都将获得零分。

2.3. 开球

每个半场的比赛都以开球开始。所有机器人必须位于场地的自己一侧。所有机器人必须停止。裁判将球放置在球场的中央。

开球队首先将他们的机器人放置在场地上。

未开球的球队现在将把他们的机器人放置在球场的防守端。未开球一方的所有机器人必须距离球至少 30 公分（在中心圈外）。

机器人不能被放置在比赛场地外。机器人一旦放置妥当，就不能再重新调整位置，除非裁判要求调整，以确保机器人正确地放在场地内的适当位置。

随着裁判的命令（通常透过哨声），所有机器人将立即启动。任何提前启动的机器人将被裁判移出场地并视为损坏。

开球前，所有损坏或出界的机器人如果准备就绪且功能齐全，可以立即返回比赛场地。

如果开球时没有机器人（因为它们已经移出界外（规则 2.8，「界外」）或受损（规则 2.9，「损坏的机器人」）），则判罚将被取消并且比赛将按照规则2.3.1，「中立开球」重新开始。

2.3.1. 中立开球

中立开球与规则 2.3「开球」中描述的开球相同，但有细微差别：所有机器人必须距离球至少 30 公分（在中心圈外）。

2.4. 得分

当球击中或触及球门后墙时，即得分。任何方的机器人进球的最终结果都是相同的：进球后由失球方获得发球权重新发球。

2.5. 球的运动

机器人不能持球。控球的定义是透过移除所有自由度来完全控制球。控球的例子包括将球固定在机器人身上、用机器人的身体围住球以防止其他人接近、围绕球或以某种方式用机器人身体的任何部位困住球。如果机器人移动时球没有滚动，则表示球被困住了。

持球的唯一例外是使用旋转的滚筒（“运球器”），为球带来动态的后旋，以保持球在其表面。

其他球员必须能够接触到球。

球必须停留在场内，以墙壁为界。如果机器人将球移出场地（即超出墙壁或高于墙壁高度），则视为机器人受损。（规则 2.9，「损坏的机器人」）

当球被放置在最近的中立点时，任何机器人都必须靠近并触摸球。在宣布缺乏进展之前必须这样做。当任何机器人位于自己场地的一侧时，它必须能够将球从最近的中立点移动到对方场地的一侧。如果某个机器人没有按照这种方式行动，裁判可以自行决定是否认为该机器人已损坏。（请参阅「机器人损坏」。）如果机器人受到对手阻碍而无法检测或玩球，则此规则不适用



如果将球放在中立点会给一支球队带来游戏优势，或者裁判由于其他原因没有将球放在最近的中立点，则机器人无需接近较远中立点的机器人。

2.6. 禁区内

任何机器人都不得完全进入禁区内。由于罚球区以白线标记，因此界外规则同样适用。（规则 2.8，「出界」）

如果同一队的两个机器人至少有一部分位于禁区内，则距离球较远的机器人将立即移动到最远的空闲中立点。如果这种情况反复发生，裁判可酌情判定机器人已损坏。（规则 2.9，「损坏的机器人」）

如果进攻机器人和防守机器人相互接触，且其中至少一方至少部分位于禁区内，且其中至少一方与球有身体接触，裁判可酌情将此称为“pushing”。在这种情况下，球将立即移至最远的空闲中立点。

如果因“pushing”而进球，则不会被判进球。

2.7. 缺乏进展

如果比赛在一段合理的时间内没有任何进展，而且情况不太可能改变，则会出现进展不足的情况。典型的进展缓慢的情况是当球卡在机器人之间时，当球和机器人的位置没有变化时，或者当球超出了场上所有机器人的检测范围或触及范围时。

在清晰响亮的数数后[12]，裁判将吹哨“lack of progress”并将球移至最近的中立点。如果这不能解决进展不良的问题，裁判可以将球移至另一个中立点。

2.8. 越界

如果机器人触碰墙壁或完全进入禁区，则会被判罚“out of bounds”。当出现这种情况时，机器人将被罚出场地，并接受一分钟的处罚。比赛本身没有时间暂停。如果在罚时结束前开球，受罚的机器人可以返回。

当机器人退出比赛时，一分钟的罚时就开始了。此外，当受罚机器人在场上时仍未离开，受罚队的任何进球都不会被认定为进球。如果队伍有需要，可以修复界外的机器人，如规则 2.9「损坏的机器人」所述。

罚时结束后，机器人将被放置在距离球最远的空置中立位，面对自己的球门。

如果机器人意外地被对方机器人推出界外，裁判可以免除处罚。在这种情况下裁判…会喊「push out」，裁判可能必须将机器人稍微推回场地。

2.9. 受损机器人

如果机器人损坏，则必须将其移出比赛场地，并修好后才能再次比赛。即使修好，机器人也必须离开赛场至少一分钟或直到下次开球。

一些受损机器人的例子包括：

- 它对球没有反应，或无法移动（例如失去部件、电力等）。
- 它不断进入禁区或出界。
- 机器人自行翻倒。

修复后，机器人将被放置在距离球最远的未占据中立位置，面朝自己的球门。

只有裁判有权决定机器人是否受损。机器人只能在裁判许可下移出或返回场上。

如果同一支队伍的两个机器人在开球时均被视为受损，游戏将暂停，并且剩余的队伍将在对手机器人受损期间每过 30 秒获得一个进球。但这些规则只适用于同一队的两个机器人均未因对方队伍违反规则而受损的情况。

每当机器人退出比赛时，其电机必须关闭。

2.10.人为干扰

除开球外，除非得到裁判的明确允许，否则比赛期间不允许队伍进行人为干扰（例如触摸机器人）。违反规定的队伍/队员可会被取消比赛资格。

如果球在机器人附近没有受到争议，而这种情况是由于机器人之间的正常互动而产生的（即，这不是机器人本身的设计或程序设计缺陷），裁判可以帮助机器人摆脱困境。裁判将把机器人拉回至刚好能够再次自由移动的位置。

2.11.比赛中断

原则上，比赛不会停止。

如果比赛场地上或周围出现某种情况，裁判需要与比赛负责人讨论，或者比赛用球出现故障且无法立即更换，则裁判可以停止比赛。

当裁判停止比赛时，所有机器人必须停止并留在场地上，不得触碰。裁判可以决定比赛是否从比赛停止时的情况继续/恢复，开球方式透过中立球开球。

3. 机器人

3.1. 干扰

为了避免干扰，机器人不允许涂成橙色、黄色或蓝色。机器人构造中使用的橙色、黄色、蓝色部件必须被其他部件遮挡，以防止其他机器人感知，或用中性色胶带粘贴/涂漆。

机器人不得对场地上的其他机器人产生磁力干扰。

机器人放置在平坦表面上时不得产生可能妨碍对方队伍比赛的可见光。机器人任何产生光且可能干扰对方机器人视觉系统的部位都必须被遮盖。有关轻量级联赛的具体规定，请参阅规则 6.2.2“轻量级中的红外线干扰”

如果怀疑有观众造成任何干扰（红外线发射器、相机闪光灯、手机、收音机、计算机等），裁判可以中断正在进行的比赛。然而，机器人有能够透过硬件（例如限制向上看的视野）或软件（例如屏蔽输入影像）处理墙壁上方的任何可见颜色（例如蓝色、黄色、绿色或橙色衬衫）。

一个队伍声称他们的机器人受到另一队伍机器人的影响，必须提供证据或证明该干扰的情况。任何干扰行为若被对方提出申诉，需由赛事主办单位进行确认。

3.2. 控制与通信

比赛期间禁止使用任何类型的遥控器。机器人必须自主控制。

参赛队伍在世界赛[13]上需要准备一个接口，接入裁判系统通讯模块。请参阅规则 7.2“国际比赛细节”

3.3. 敏捷

机器人的构造和程序设计必须以这样的方式进行，即它们的运动不仅限于一个维度（定义为单个轴，例如仅沿直线移动）。它们必须向各个方向移动，例如转动。

3.4. 手柄

所有机器人必须配备稳定且明显可见的手柄，便于握持与抬起。手柄需位于机器人最高结构上方至少 5 公分处，并确保能安全承载机器人重量。

手柄的尺寸可以超出机器人的高度限制，但是超出此限制的手柄部分不能用于安装机器人的部件。

机器人的重量包含手柄的重量。

3.5.顶部标记

机器人必须有标记，以便裁判区分。每个机器人顶部必须水平安装一个直径至少 4 公分的白色塑料圆圈。裁判将使用这个白色圆圈用记号笔在机器人上写数字，因此白色圆圈必须是可接触和可见的。顶部标记不需要在机器人的尺寸限制范围内。

比赛开始前，裁判会为每个机器人指定编号，并将其写在顶部的白色圆圈上。没有携带顶部白色圆圈的机器人没有资格参加比赛。

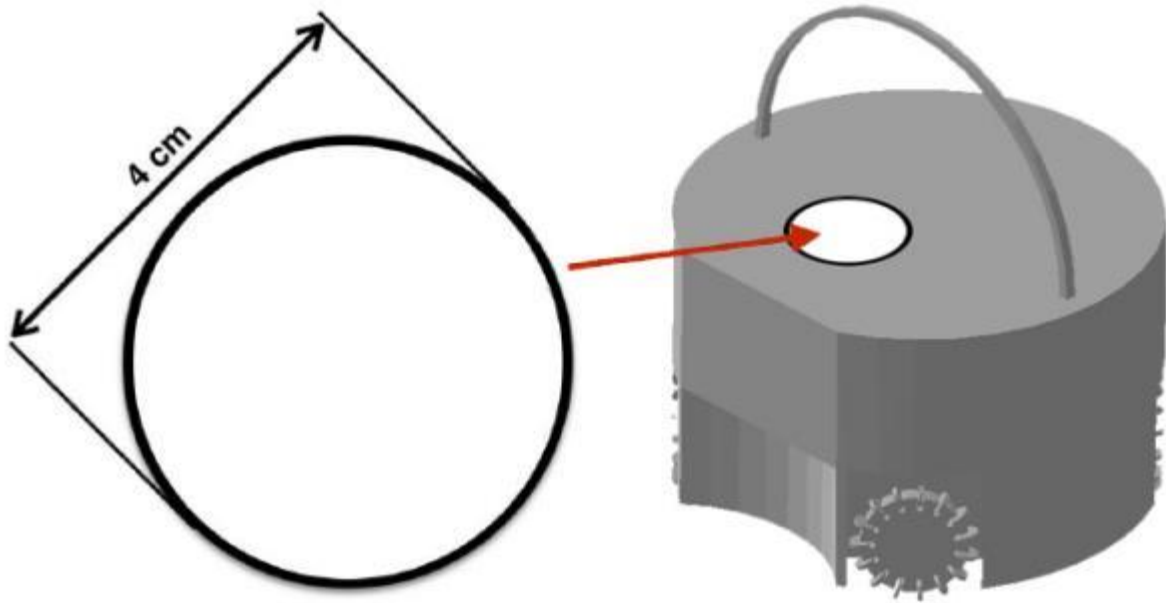


图 2. 顶部标记的可视化

3.6.违规行为

不遵守规格/规则（请参阅规则 6.2「规定」）的机器人不得比赛，除非本规则另有规定

。如果在比赛中发现违规行为，该队可能会被取消比赛资格。

如果类似违规行为屡次发生，该队可能会被取消比赛资格。

3.7.材料规格

关于球和场地的详细规格可以在这里[14]找到。

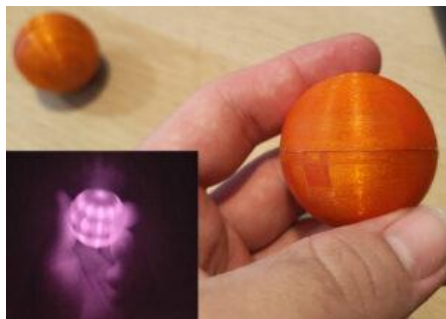
https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/field_specification.pdf

3.8.轻量足球的球变化2026

从今年（2026年）开始，Soccer Infrared 将使用一款新型红外线足球。这款足球的主要区别在于尺寸，直径从 74 毫米减小到 42 毫米，与 Vision League 高尔夫球的尺寸相同。

入门级联赛将继续使用大型红外线球。 [15]

这个球是开源的，所以任何人都可以根据GitHub页面上的档和说明制作一个：<https://github.com/robocup-junior/ir-golf-ball>。



3.9. 比赛用球

比赛用球必须由比赛主办单位提供。赛事组织者不负责提供练习用球。

4. 行为准则

4.1 行为

所有参赛者都应举止得体，待人友善有礼，尤其但不限于对待其他参赛者、志工、裁判、所有青少年和职业联赛的组织者以及主办场地。

4.2. 行为准则

所有组织者、志工、团队成员、导师、支持者和访客都必须遵守RoboCup联合会的行为准则。任何违反行为准则的情况都必须通报给RoboCup联合会的组织成员，并将接受调查。

4.3. 指导和现场协助

来自其他团队、导师、老师、家长、赞助商、网络社群等的支持是团队学习和成长的核心组成部分。

为了确保公平竞争并最大限度地提高学习效果，所有支持人员都不得参与团队的比赛工作。衡量团队水平的一个好方法是看他们能否解释机器人各个组件的功能以及工作原理。

4.4. 现场团队

比赛期间，只有正式的参赛队员（最多 4/5 人，视联赛而定）才能代表队伍参加注册、设置日，并进入比赛区域参加比赛和面试。

除非团队能提供特殊状况证明（例如其他团队成员的行程证明），否则参赛队伍必须至少要有两名成员到场。只有一名队员到场的队伍可以参赛，但没有资格进入决赛或获得奖项。

团队有责任确保团队成员按时按地点参加所有预定活动。

比赛期间，参赛队伍不得以任何方式与外部人员沟通或接受外部人员的协助，意图影响本队比赛表现。外部沟通包括但不限于长时间通话、视讯通话、远程桌面控制等。

任何被发现违反这些规则的队伍都可能受到纪律处分。

如果参赛队伍在现场遇到任何问题，建议向其他队伍或主办单位寻求协助。

4.5. 违规行为

重复行为不端或违反通用规则或联赛规则的队伍、队伍导师/支持者或队伍成员可能会被取消资格并被要求离开比赛场地。

4.6 公平竞争

所有参赛队伍的目标都是公平公正地进行一场机器人足球比赛。所有机器人的设计都应考虑到其他参赛队伍的利益。

在正常游戏过程中，机器人不得故意干扰或损坏其他机器人。

在正常比赛过程中，机器人不得对场地或球造成损坏。

造成损害的机器人可能会被取消特定比赛的参赛资格，具体由赛事组织者决定。

人类不得故意干扰机器人或损坏场地或球。

5. 冲突解决

5.1.裁判

裁判负责做出与比赛有关的决定。在比赛过程中，裁判所做的判决为最终判决。只有队长负责和裁判交流。

比赛结束后，经双方签署确认，比赛结果为最终结果。签署前需解决争议。

5.2.规则澄清

如果有必要，即使在比赛期间，比赛组织者和足球联赛委员会的成员可以对规则进行解释。

5.3.规则修改

如果发生特殊情况，例如无法预料的问题或机器人的能力，比赛组织者可能会修改规则，即使在比赛期间也可能会修改规则

5.4.比赛细节

每项比赛（从地方比赛到国际比赛）可能都有调整后的规则并增加具体内容（得分、采访、锦标赛模式、规则变化等）。请与您参加的每场比赛的组织者进行核实。

6. 联赛规则

6.1.前言

RoboCupJunior 有两个子联赛，如下所示

- 视觉足球组(重量组)[16]
- 红外线足球组(轻量组)[17]

视觉足球组(重量组)[18]的比赛使用（被动式）橙色高尔夫球进行比赛，而红外线足球组(轻量组)[19]的比赛则使用红外线球进行。[20]

6.2.规定

6.2.1.尺寸限制

机器人将在直立位置且所有部件均伸展的情况下进行测量。机器人的尺寸不得超出以下限制：

亚联赛	视觉足球组(重量组)[21]	红外线足球组(轻量组)[22]
尺寸[0]	18.0 厘米	22.0 厘米
高度	18.0 厘米	22.0 厘米
重量	无限制	1500 克[23]
接球区	1.5 厘米	1.5厘米[24]



[0]机器人必须平稳地装入此直径的圆柱体中。

接球区域定义为：由机器人结构形成的内部空间，球不得超过指定深度进入该区域。此外，其他机器人还必须能够取得该球的拥有权。

6.2.2.轻量组赛事-红外线干扰

红外足球(轻量组)中不允许使用设计用于发射红外线的组件（例如ToF、LiDAR、红外线距离传感器、红外线 LED/激光，并且主办方将要求移除或遮盖此类设备。

6.2.3.限制

机器人可以使用任意数量的摄像头，镜头、光学部件、光学系统和总视场角均不受限制。组件的采购方式由团队自行决定。

比赛期间，踢球力量需随时接受合规检查。在比赛过程中，当受损的机器人被送回赛场或比赛在进球后即将重新开始时，裁判可以要求在每半场之前在赛场上观看一次示范踢球。如果裁判强烈怀疑踢球者的力量超出限制，他们可以要求进行官方测量。[25]

请参阅附录 A 「踢球功率测量程序」以了解更多详细信息。

6.2.4.机器人构造

因为与对手机器人和/或运球装置的接触可能会导致机器人某些部件受损，而此类情况无法完全预料，因此机器人的所有主动组件必须使用耐用材料妥善保护。例如，电子电路与气动设备，如管线和气瓶，必须避免受到人为接触及其他机器人的直接碰撞。

**所有的运球齿轮必须以金属或硬塑料覆盖，以确保在比赛中能有效保护机械结构，避免因碰撞导致损坏。

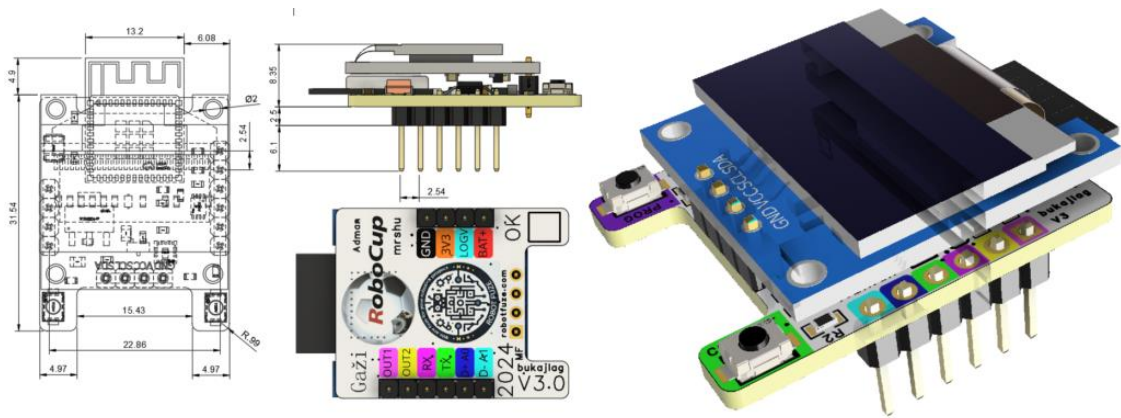
6.2.5.检录

每天第一场比赛开始前，必须对机器人进行检录和认证。如有必要，赛事主办单位可能会要求进行其他检查，包括可能随时进行的随机检查。

7. 国际竞赛

7.1.国际比赛细节

从2025年巴西国际比赛开始，足球联赛委员会将为每支球队提供一个通讯模块。这使得比赛期间的比赛协调和裁判对机器人的控制变得更加容易。目前，每个团队都需要使用单一 2.54 毫米 GPIO 引脚与该模块连接，以启动和停止机器人。足球联赛委员会计划在未来几年将 UART 扩展至更复杂的应用。有关该模块的更多信息，请参阅 [GitHub 页面](https://github.com/robocup-junior/soccer-communication-module)：<https://github.com/robocup-junior/soccer-communication-module> 模块本身可能超出机器人的最大高度。必须将其放置在距离外界至少 1cm 的位置，并防止受到撞击损坏。



7.2. 面试

国际赛事期间，赛事主办单位可能会在赛事筹备日安排对参赛队伍进行面试。这意味着参赛队伍需要当天提前到达现场。

有关面试要求和面试结果的详细信息，请参阅此处提供的评分档[26]。

足球联赛委员会建议在地区性比赛中也引入面试环节，但这并非强制性要求。各队应向赛事组织方确认是否进行面试，以及面试的具体形式。

7.3. 技术挑战

受各大联赛的启发，并考虑到联赛在技术进步方面的需求，足球联赛委员会设立了所谓的「技术挑战赛」。每年都会新增挑战项目，这些项目在国际比赛期间才会公布。

这些挑战赛旨在让各队有机会展示其机器人的各种能力，这些能力在常规比赛中可能不会被注意到。此外，足球联赛委员会希望这些挑战赛能够成为测试新理念的平台，这些理念可能会被纳入未来的规则，或以其他方式影响比赛的走向。

任何参加 RoboCupJunior 足球比赛的队伍都有资格尝试应对这些挑战。

7.4. 有关国际竞赛的更多信息

所有获得国际比赛资格的队伍都必须与所有现有及未来的参赛队伍分享其硬件和软件设计方案。这些队伍还需在比赛前提交电子作品集。有关作品集提交方式的更多详情，将由负责本次国际比赛组织工作的足球联赛委员会提供。

在国际比赛的比赛日（以及比赛之前），团队成员负责查看足球联赛委员会或任何其他 RoboCup 官员发布的所有相关信息。

此外，还将举办超级团队赛，来自世界各地的队伍将组成一个“超级团队”，共享机器人，并在所谓的“大场地”上与其他超级团队进行比赛。各队可以使用针对更大场地优化的不同摄影机镜头或传感器来提升比赛表现。完整的比赛规则可在以下链接查看：https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/superteam_rules.html或 https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/superteam_rules.pdf

参加国际比赛的球队可以获得奖项。这些奖项由足球联赛委员会决定和颁发，委员会会在比赛开始前公布所有必要的细节。[27]

附录 A：踢球力量测量程序

所有机器人踢球机器人都将使用其参与的子联赛中使用的比赛用球进行测试。根据场地建设情况，墙壁的反弹可能会改变。球队应确保他们能够在必要时调整踢球者的力量。

测试如下进行：

1. 将机器人放置在球门内，并使机器人接触球门后墙。
2. 踢球进入对方球门
3. 若球从对方球门弹回后未触碰测试球门的后墙，则踢球力量测试通过。

1. <https://junior.robocup.org/>

2. <https://junior.forum.robocup.org/c/robocupjunior-soccer/5>

3. 这些规则的当前版本可以在以下网址找到：<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/rules.html>（HTML 格式）和 <https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/rules.pdf>（PDF格式）。

4. 您可以透过以下连结加入服务器：<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/discord/>

5. [robocupjunior-soccer\[at\]robocup\[dot\]org](mailto:robocupjunior-soccer@robocup.org)

6. 在之前的版本中，这里写的是「足球公开赛」。

7. 在之前的版本中，这里写的是「轻量级足球」。

8. 在之前的版本中，这里写的是「轻量级足球」。

9. 在先前的版本中，这里显示的是「1.4 公斤」。

10. 在之前的版本中，这里写的是「足球公开赛」。

11. 请参阅<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/scoring.pdf>或<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/scoring.html>

12. 通常指三人一组

13. 前一版本中写道“仅限世界锦标赛，从2025年巴西开始”，

14. 分别 参见https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/field_specification.pdf或https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/field_specification.html及https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/ball_specification.pdf或https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/ball_specification.html

15. 入门级联赛经常使用乐高、FischerTechnik、Vex 或其他机器人套件，用这些套件操控小球比较困难，尤其是对于初学者而言。

16. 在之前的版本中，这里写的是「轻量级」。

17. 在先前的版本中，这里显示的是「开启」。

18. 在先前的版本中，这里显示的是「开启」。

19. 在之前的版本中，这里写的是「轻量级」。

20. 有关球的详细规格，请参阅：[规则 3.7](#)，「材料规格」。

21. 在先前的版本中，这里显示的是「开启」。

22. 在之前的版本中，这里写的是「轻量级」。

23. 在之前的版本中，这里写的是「1400 克」。

24. 在之前的版本中，这里写的是「3.0 公分」。

25. 在先前的版本中，这句话是「要求查看一个底鼓样本」。

26. <https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/scoring.pdf>或<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/scoring.html>

27. 详情请参阅<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/scoring.pdf>或<https://robocup-junior.github.io/soccer-rules/master/scoring.html>