

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：服务机器人

项目：具身智能机器人项目

服务机器人赛项技术委员会

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:

1. 赛题发生变化，从“通用服务机器人”改为“具身智能机器人”；2. "单一机器人比赛"改为"两个机器人同场竞技"；3. 体现了机器人具身智能的特性；4. 设置不同的难度等级，其得分系数也不同，鼓励机器人挑战高难度；5. 比赛场内不出现人员，由机器人自主完成任务；6. 赛程与赛制有较大变化，本次比赛采用二轮比赛决出冠、亚、季军，另外对于未进入前 10 名的队伍也给与第二轮的比赛决定最终排名。

负责人签字: 陈石东

2026年9月

2025 年度 :

1. 2025 年通用服务机器人的主题项目：为家庭中的特定客人提供个性化服务；2. 资格认证中进一步强调各参赛队自我制作，自我创新部分；3. 比赛评分更突出了以机器人完成任务为导向；4. 为了保证比赛公平公正，也为了便于裁判员打分，删除了一些人为参与评判的奖励得分项和惩罚得分项；5. 赛程与赛制有较大变化，为保证比赛的公平性，本次比赛要进行三轮比赛决出冠、亚、季军；6. 本次大赛客人为 1 人，在机器人去取物品的时候，强调客人的位置会发生变化，需要考察机器人对人的识别等功能；7. 本次比赛增加机器人的自主离场环节，以考察服务机器人的任务完整性。

负责人签字: 陈石东

2026年9月

一、联系方式

1.1 技术委员会

负责人：陈万米，教授/博士，13801966220，wanmic@163.com

成 员：张国良，成都信息工程大学

张奇志，北京信息科技大学

陈文博，上海应用技术大学

张大伟，郑州大学

1.2 竞赛组织讨论 QQ 论群

参赛队员与指导老师可以加入@Home 家庭服务机器人(QQ 群：389799435)进行学术讨论。请求加入 QQ 群时，需要注明参赛队伍，高校，姓名等，否则可能不能入群。

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： 1 环境建图与自主探索。在比赛正式开始前的准备阶段，允许两台机器人分别对各个房间的空间结构进行扫描，预先构建并存储环境地图 2 目标搜索与识别。进入房间后，机器人通过计算机视觉系统在场馆光照条件下对场景中的物体进行扫描与识别。 3 抓取操作与策略对抗。当机器人锁定目标后，机械臂执行精细抓取操作。 4 运返得分与时间管理。成功抓取物体后，机器人需规划路径并返回己方得分区。 5 比赛结束与胜负判定。规定时间耗尽后，所有操作立即终止。裁判统计两台机器人得分区内各难度等级物体的数量，乘以相应权重后计算总得分，得分高者获胜。 6 物品的难度等级及种类约定。一级难度物品共 8 个，直立状态摆放在无遮挡的家具表面上，位置相对固定。二级难度物品共 6 个，平躺状态摆放在无遮挡地面上直径为 0.3m 的圆圈范围内，或直立状态摆放在 0.5m~0.8m 高的分层架子上。三级难度物品 4 个，摆放在带门的柜子或抽屉中，柜子和抽屉中存在类似的干扰物。 2025 年度： 任务 1：机器人找到待获取物品后，完成自主抓取并自主导航到客人处，（此时，客人的位置会发生变化（仍在原房间，坐或站均有可能）、具体变化由参赛队的队长或队员随机抽取），将它交给需要该物品的客人，并递交到客人的手中。 任务 2：机器人开始清理客人用完的垃圾，（该垃圾可能在家具上，也可能在地面上），服务机器人能够找到该垃圾，完成自主拾取并自主导航到指定的垃圾桶处，将该垃圾放入指定的垃圾桶中，垃圾正确落入到垃圾桶内为任务完成。 自主离场：机器人完成以上任务 1 和 2 以后，自主完成离场工作。

2.2 考查的核心技术点

简要说明赛项考查的核心技术点

“具身智能机器人”项目的核心技术点聚焦于构建机器人在真实动态环境中的全链路自主作业与对抗竞争能力，具体涵盖以下五个层面：首先，在感知与定位层面，要求机器人具备动态环境下的同步定位与地图构建能力，并能对多房间结构进行语义理解，同时在自然光照变化条件下保证多目标物体识别与分类的准确性；其次，在物理交互层面，重点考察机械臂针对不同材质与形状对象的灵活抓取与精准操作能力；第三，在决策与规划层面，机器人需具备根据高级指令进行长序列任务规划与动态时间管理的能力，以在复杂环境中保持高效执行；第四，在多智能体对抗层面，重点考核两台机器人在共享空间内执行相同任务时的敌对竞争与博弈能力，双方需在争夺资源、抢占目标或互相干扰的动态博弈中，实时感知对手意图并调整自身策略，从而在竞争中占据优势；最后，在系统综合层面，强调从感知到行动的闭环行为整合的协调性，以及软硬件接口的标准化与系统集成的完善程度，确保机器人能敏锐地理解环境状态与对手动向，并在高强度对抗中实现流畅的人机协作与自主决策。

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。

1. 数量要求

每支参赛队可以注册参加比赛的机器人数量为 1 台。

2. 安全要求

任何一台参加比赛的机器人都必须安全操作，即不对人、对方机器人以及环境造成危害。大赛规定每台机器人都要将电源开关设立在容易接近的地方（例如头部）。

3. 启动与急停按钮

机器人需设置启动按钮与急停按钮，将会由裁判人员或者团队成员来操作开始比赛。通常情况下，当裁判员按下启动按钮后，参赛队员不允许触碰或遥控机器人。

4. 几何尺寸

大赛鼓励各参赛队自行研制机器人，不主张直接使用公司产品。参赛机器人集合尺寸为高度 ≥ 140 厘米且 ≤ 180 厘米，宽度 ≤ 90 厘米。

5. 重量要求

机器人重量 ≤ 150 千克。

6. 外观要求

机器人需有明显的学校以及队伍标识。

7. 其他要求

每台机器人都需要自带扬声器（保证裁判与观众可以听清机器人的声音），否则每场比赛将会被扣 20 分。处理器必须放置在机器人本体上，以确保完全独立自主，否则取消参赛资格。

特别强调，本次参加具身智能机器人项目的机器人，必须具有机械手臂与机械手，否则不能参加该项目的比赛，故需要参加该项赛事的机器人需要在资格认证中体现机械手臂与机械手。

对于一个学校有多支参赛队伍的，每支队伍的机器人要求有明显的区别。

比赛时，要求机器人能自主区分场内与场外，对场外的观众不能有任何要求（比如比赛过程中要观众离开等的无理要求）。

检查机器人被安排在调试日进行。

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。

1. 比赛场地说明

图 1 为往届大赛实地拍摄图，图 2 为场地四周各加装 2 米宽地板（与场内一致），供参考。

- 1) 场地设有评委座席及队伍陈述区域。
- 2) 墙：白色围板，高度为 1 米。
- 3) 地板：场地铺设平整的纯色地砖或木地板，无地毯，所有房间的地面高度一致，四周各向外扩展 2 米，如图 2，无门槛。
- 4) 门：共计 2 个（门 A 和门 B），供机器人进出场地，具体位置见图 4。除此之外，所有房间之间的门洞仅需安装门框以保证机器人通过，不设门扇。所有门的宽度在 1.1 米至 1.2 米之间，方便机器人通过。
- 5) 家具：均为常规尺寸家具。
- 6) 围栏：为避免场外观众对比赛产生影响，比赛场地周围设有围栏。



图 1 大赛实拍图



图 2 四周各加装 2 米挡板

2. 关于灯光

- 1) 场地内所有地点的灯光亮度一致。
- 2) 采用排装灯光方式。

3. 关于布局

图 3 中央的比赛场地如图 4 所示。图 5 为比赛内场的 3D 示意图。

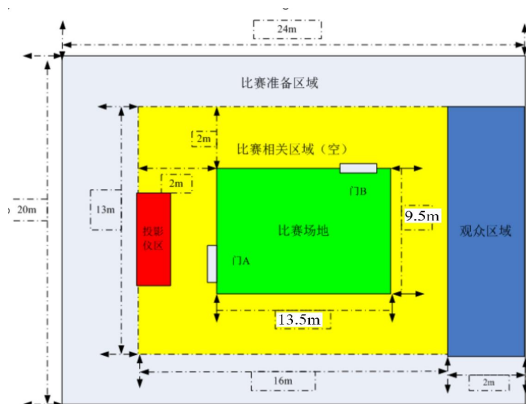


图 3 全景图

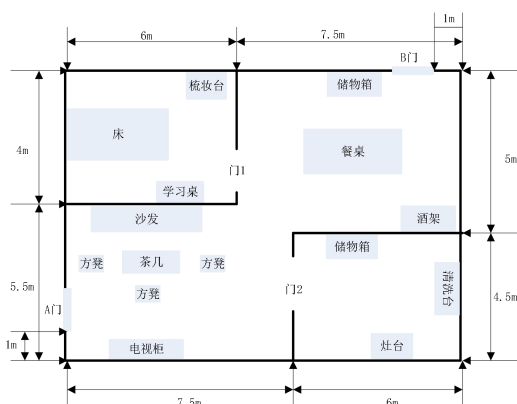


图 4 比赛场地示意图

对应于图 4 中的家具配置，所有的台子、桌子需要铺上桌布直到接近地面，遮住四个脚。说明如下：

客厅：

- 1) 电视柜尺寸：长 2 米*宽 0.5 米*高 0.5 米，数量 1 个。
- 2) 沙发尺寸：长 2 米*宽 0.8 米*高 0.5 米。沙发需要底部贴近地面，不要四个脚撑着而下面很空的那种，数量 1 个。
- 3) 茶几尺寸：长 1.6 米*宽 0.6 米*高 0.5 米，高度不限。茶几需要底部贴近地面，不要四个脚撑着而下面很空的那种，数量 1 个。
- 4) 方凳尺寸：0.35 米*0.35 米*0.4 米。方凳需要底部贴近地面，不要四个脚撑着而下面很空的那种，数量 3 个。

卧室：（部分物品可能采用类似大小的桌子代替）

- 1) 梳妆台尺寸：长 0.8 米*宽 0.6 米*高 0.8 米，数量 1 个。
- 2) 学习桌尺寸：长 1 米*宽 0.5 米*高 0.8 米，数量 1 个
- 1) 床尺寸：1.5 米*1.2 米，高度不限，数量 1 个。

餐厅：

- 1) 酒架：长 1 米*宽 0.5 米*高 1.2 米，三层，数量 1 个。可采用类似大小的架子代替，每层不用带门。
- 2) 餐桌尺寸：长 1.8 米*宽 1 米*高 0.7 米，数量 1 个。

3) 储物箱尺寸：长 0.8 米*宽 0.5 米*高 0.6 米，数量 1 个。

厨房：

1) 灶台尺寸：长 1 米*宽 0.7 米*高 0.8 米，数量 1 个。

2) 清洗台尺寸：长 1 米*宽 0.7 米*高 0.8 米，数量 1 个。

3) 储物箱尺寸：长 0.8 米*宽 0.5 米*高 0.6 米，数量 1 个。

以上物品可能采用类似大小的桌子代替。

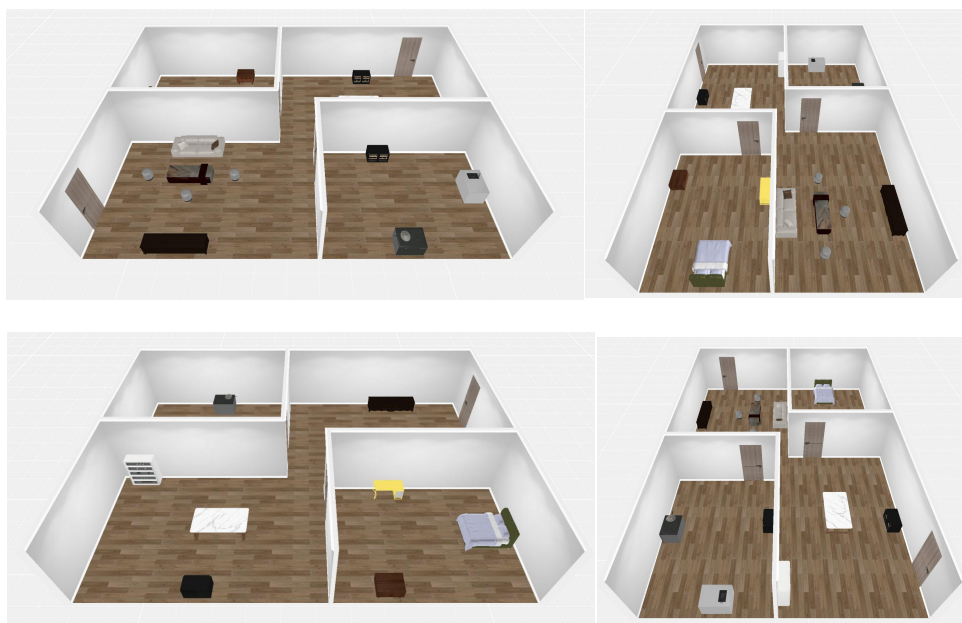
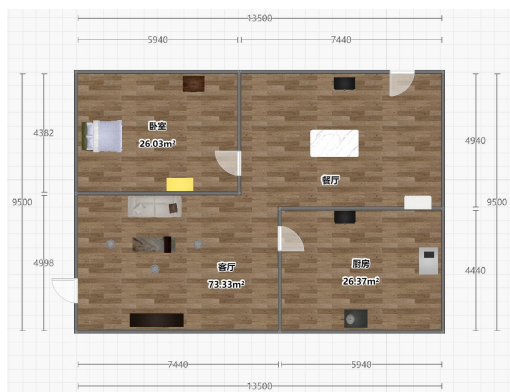


图 5 3D 示意图

4. 比赛器材说明

- 1) 比赛场地道具按照“2.关于布局”描述准备，道具制作可能有误差，一切以场地实际制作为准；
- 2) 计时装置 1 个，用于比赛计时；
- 3) 备赛区提供每队桌子 2 张，椅子 4 把；
- 4) 备赛区，配备电源中继，请各参赛队自备足够的插线板。

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）。

1. 主题任务：

在限定的十分钟比赛时间内，两台机器人从各自的起始区同时出发，在多房间环境中自主探索并搜寻目标物体；目标物体按识别和抓取难度分为三类等级，成功识别并抓取后，需将相应目标物体运回各自的得分区方可获得对应分值，目标物体难度越高则分值越高，最终以总得分最高者获胜。

2. 比赛过程描述：

2.1 环境建图与自主探索。在比赛正式开始前的准备阶段，允许两台机器人分别对各个房间的空间结构进行扫描，预先构建并存储环境地图。比赛开始指令发出后，两台机器人从各自起始区同时出发，基于已建立的地图在复杂房间环境中自主导航探索。在此过程中，双方需实时躲避障碍物及对方机器人，展现动态环境下的路径规划与避障能力，为后续的目标搜索奠定基础。

2.2 目标搜索与识别。进入房间后，机器人通过计算机视觉系统在场馆光照条件下对场景中的物体进行扫描与识别。场地内预置了分属三个难度等级的物体（各队伍参赛过程中，不同难度等级的物品放置区域大致相同，位置会随即微调），机器人需准确判断物体的类别、位置及抓取可行性。若发现高难度物体但抓取成功率较低，或发现对方正在接近同一目标，机器人需在瞬间做出策略判断——是立即抓取眼前低难度物体确保得分，还是冒险争夺高价值目标。

2.3 抓取操作与策略对抗。当机器人锁定目标后，机械臂执行精细抓取操作。低难度物体可快速抓取，而中高难度物体可能因形状、材质或放置方式需要更复杂的抓取策略。在此过程中，双方可能在同一房间内相遇并争夺同一物体。机器人需实时感知对手动向，在竞争关系中做出博弈决策：是正面争夺、迂回等待，还是放弃当前目标转向他处，以最大化时间利用效率。

2.4 运返得分与时间管理。成功抓取物体后，机器人需规划最优路径返回己方得分区（双方的出发位置和得分区分别提前划定，比赛前抽签决定，每个得分区为1m*1m，每个队伍需要把物品放到自己指定的得分区），将物体放入指定区域方可获得对应分值。

2.5 比赛结束与胜负判定。规定时间耗尽后，所有操作立即终止。裁判统计两台机器人得分区内各难度等级物体的数量，乘以相应权重后计算总得分，得分高者获胜。若

出现平局，则根据抓取物体总数、完成任务用时或特定高难度物体抓取数量等细则决定最终优胜者。

2.6 物品的难度等级及种类约定。一级难度物品共 8 个：如洗发水、洗手液、洗洁精、毛绒玩具（宽 5cm~8cm）等，直立状态摆放在无遮挡的家具表面上，位置相对固定。二级难度物品共 6 个：如指定颜色杯子、药盒、品牌零食等，平躺状态摆放在无遮挡地面上直径为 0.3m 的圆圈范围内，或直立状态摆放在 0.5m~0.8m 高的分层架子上。三级难度物品 4 个：如指定品牌的手机充电器、指定颜色的积木等，摆放在带门的柜子或抽屉中，柜子和抽屉中存在类似的干扰物。赛前会议明确哪些抽屉或柜子中会放三级物品(把重点放在较难的抓取环节上)。具体物品种类以及抽屉、柜子门把手的形式在赛前一个月公布，物品种类根据比赛地的采购情况进行微调。

2.7 比赛中断与重启规则。如出现故意阻挡、推撞或移动物体阻止对方机器人等干扰行为时，参赛队员需要拍下急停，根据裁判要求把机器人移动到一米以外的安全位置后，可以重启机器人继续完成任务，成绩不清零，但每次扣 20 分。如果机器人在任务过程中与墙、家具等发生碰撞影响后续比赛，最多允许参赛队伍有两次按下急停（不得影响对方机器人的任务执行）的机会，将机器人移至安全区域后，再恢复急停继续比赛，但需每次对该队伍扣 20 分，若出现第三次，可按如上操作将机器人移至安全区域，并暂停该队伍的该场比赛。比赛过程中，每个队伍派一名参赛队员跟随机器人进入场地进行比赛，对机器人产生的异常情况进行处置。

评分规则：

关于技术考察得分点，规定如下：

机器人每准确识别 1 个一级难度物品.....	10 分；
机器人每准确识别 1 个二级难度物品.....	15 分；
机器人每准确识别 1 个三级难度物品.....	20 分；
机器人每成功抓取 1 个一级难度物品.....	10 分；
机器人每成功抓取 1 个二级难度物品.....	15 分；
机器人每成功抓取 1 个三级难度物品.....	20 分；
机器人每将 1 个一级难度物品运送至指定得分区.....	10 分；
机器人每将 1 个二级难度物品运送至指定得分区.....	10 分；
机器人每将 1 个三级难度物品运送至指定得分区.....	10 分；
机器人自主离场.....	20 分。

关于评分细则，规定如下：

（1）比赛开始时，两个队伍的机器人分别位于比赛场地的两个进口处（门 A 和门 B 外）。线下比赛每个队伍准备时间不允许超过 1 分钟，否则直接开始比赛计时。参赛队员举手示意比赛开始，开门为比赛起始信号，裁判开始计时。每次比赛时间为 10 分钟。

（2）机器人是否成功识别物品，以语音播报为主要依据。如有异议，参赛队需提供带有时间戳的识别结果图片，图片中应框出识别的物品，并标注物品名字。

（3）机器人是否成功抓取到物品，以机器人转身进入导航阶段时，物品不落地为判断依据。

（4）机器人是否成功地将物品运送到指定的分区，以最终是否运送到指定的 1m*1m 得分区为判断依据。物品在运送过程中掉落，或者不能正确放在对应的得分区范围内，均视该任务失败。

（5）至少成功识别并抓取 1 个物品放入得分区后，机器人才可自主立场。

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。

参赛队员可以为：

在校大学生（各类本科生、专科生）、研究生（各类硕士生、博士生）

年龄：18 岁以上

人数：10 人或 10 人以下

指导教师 1-3 人

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。

赛前准备:

1、报到: 各参赛队按照大赛发布赛程, 按要求完成报到手续, 未报到、未领取参赛证件的队员无法进入赛场;

2、赛前调试: 正赛前一天将安排赛前调试, 每队可按时间表进行 1 次 15 分钟的专属调试(具体时间表和调试安排请关注大赛赛程);

3、领队会: 正赛前一天下午将安排领队会议, 具体议程基本如下:

- 1) 每支参赛队指定 1 位队员(随机器人进入赛场), 以及机器人在房间执行任务时需要识别和运送的物品, 以及物品可能的放置位置及状态。
- 2) 确认各赛队指派裁判人员并进行裁判会议;
- 3) 抽签: 完成正赛比赛抽签工作。

4、机器人资格核验: 领队会期间对参赛机器人进行外观核验, 不满足规则要求的机器人, 不能参加正赛。

比赛中:

1. 检录: 参赛机器人按抽签顺序在进门口处一字排队, 其余队员集中观看正在比赛的队伍, 所有队员不能再触碰机器人, 下一个待上场的队伍除外。

2. 任务执行: 参照评分标准中的“比赛过程描述”自主完成任务。

3. 自主离场: 机器人完成所有任务后, 从出口自主离场。

4. 各参赛队均需委派裁判, 委派的裁判需要在赛前全面消化比赛规则, 如果在执法比赛中, 由于裁判的生疏而导致比赛出现异常, 则需要扣除该裁判所在参赛队该项的比赛成绩, 视情节轻重分别扣分 200 分, 100 分, 50 分, 具体由在场的组织委员会委员讨论决定。如果存在情节特别恶劣, 比如故意篡改分数等, 可直接取消该裁判所在参赛队的参赛资格。

比赛后:

1、每轮次比赛结束后, 赛队队长需确认比赛成绩并签字, 如对比赛结果有异议, 应当场指出, 并在比赛结束后 20 分钟内, 以书面形式向赛项负责人提交申诉报告(申诉报告要有带队教师的亲笔签名);

2、比赛进行二轮, 第一轮比赛抽签确定比赛分组和顺序, 比赛结束之后, 成绩排名靠前的 10 支队伍角逐第二轮的冠、亚、季军(以第二轮的成绩为准, 比赛的难度会有提升), 10-20 名的 10 支队伍进行排名赛(不管赛况如何, 排名仅仅在 10-20 名,

以第二轮的成绩为准），20名以后的队伍依据前面类推，分别进行排名赛（以第二轮的成绩为准）。

注 1：为了让比赛更具观赏性，比赛的安排为，先进行排名靠后的队伍进行排名赛，最后进行前 10 名的冠、亚、季军争夺赛。

注 2：第二轮比赛的顺序以倒序进行，举个例子，本次比赛一共 26 支队伍，则顺序为：第一轮比赛排位在 21-26 的队伍，先进行比赛，顺序为 26 与 21 一组，25 与 22 一组，24 与 23 一组（如果存在单数队伍的，比如有 27 支队伍，则最后 1 名不参加第二轮比赛）；之后是 11-20 名的队伍，从 20 与 11 一组开始。最后是 1-10 名冠、亚、季军争夺赛，同时比赛难度会有提升。

3、注 3：如果最终成绩相同，则根据资格认证得分进行排名，资格认证得分高的队伍排名靠前。

4、每轮比赛结束后，机器人断电并存放至检录区，待本轮次所有队伍比赛结束后，方可取回。

2.8 安全要求

安全类别	具体要求	应急措施
机器人安全	机器人无明显外漏锐边或尖角。如有，应进行钝化处理或使用软性材料包裹。机器人应具备醒目、易接触的物理急停按钮。	机器人出现意外情况，使用物理急停按钮断开电源。
场地安全	场地搭建牢固，各类板材连接可靠。	赛前由裁判检查比赛场地，确保场地用电和设施安全。
人员安全	对参赛人员进行全方位的安全教育	一旦发现异常，由安全员对其处理。
设备安全	充电安全 不乱拉电线	对机器人动力电池充电需专人看管。 一旦发现，切断电源
环境安全	无电磁干扰	一旦出现，让其关闭
数据安全	网络安全 计算机等	尽量不用公共 wifi 需要设置密码。

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。

资格认证要求:

每支报名的参赛队伍必须在报名的同时提交资格认证材料发到指定邮箱 (servicerobothome@163.com) , 不提交资格认证材料的队伍不具备比赛资格; 资格认证材料内容包括三个部分 (着重声明: 资格认证材料中必须包含第一部分, 如果提交的材料没有第一部分, 不能获得比赛资格) :

第一部分: 必须提交材料

- (1) 队伍介绍, 主要包括领队和成员介绍, 照片、参赛历史等等, 可以提交一个 word 文档, 也可以提交团队主页的网页链接。如果提交文档, 正文字体为宋体小四, 1.5 倍行距, 排版美观, 不少于 4 页。
- (2) 机器人功能展示视频 (视频大小控制在 10M 以下), 主要内容为展示机器人的技术功能, 例如导航、跟随、交互、识别等, 时长应在 2 -3 分钟之间。
- (3) 机器人介绍相关材料, 特别强调, 技术委员会关注各参赛队队员的自我创新, 不能抄袭, 不能与他队雷同, 否则有可能被取消比赛资格。主要内容为机器人涉及的相关技术介绍, 机器人底盘硬件及驱动设计, 所用的控制板、电机驱动器型号、实现各个功能点所用的硬件设备, 自建地图及导航, 图像识别, 机械臂, 语音识别等相关软件技术, 最终提交一个不少于 6 页的 pdf 文件 (正文字体为宋体小四, 1.5 倍行距), 应尽量保证排版美观。

第二部分: 过往参赛证明

近 3 年 (即 2023, 2024, 2025 年) 参加中国自动化学会组织的中国机器人大赛服务机器人项目、RoboCup 机器人世界杯中国赛家庭服务机器人项目等的获奖情况说明文档, 同时需提供相应证明材料 (例如: 获奖证书图片 (jpg 格式)) 。

注 1: 每个参赛队需提交一份获奖证书的目录, TXT 文件格式

注 2: 所提交的 jpg 文件经压缩后, 所有 jpg 文件之和不超过 5M, 否则扣除 10--50 分 (视情况由技术委员会讨论决定) 。

第三部分: 贡献证明材料

近 3 年 (2023--2025) 来团队或团队成员公开发表的与此机器人涉及技术相关的论文与申请的专利等情况说明文档 (需提供相应证明材料, 如证书扫描件、论文首页等) 。

技术认证文档评分:

技术认证文档评分由技术委员会评定, 在赛项讨论群(QQ群)中公布结果。

资格认证材料中必须包含第一部分, 如果无法提供其他两部分材料, 需提交一份说明文档, 对情况予以说明; 资格认证材料由服务机器人技术委员会进行评分并排序; 在比赛成绩出现相同情况下, 由资格认证评分来决定队伍排名, 资格认证排名靠前的最终比赛排名靠前。

资格认证材料评分依据如下:

- (1) 对于必须提交材料: 此项材料不计分, 如果不提交此项材料, 直接取消比赛资格; 如果提交的材料不合要求, 从资格认证总分中扣除相应分数, 队伍介绍不合要求扣除 10 分, 展示视频不合要求, 扣除 20 分, 机器人介绍相关材料不合要求, 扣除 20 分。
- (2) 对于过往参赛证明材料: 一项一等奖 20 分, 一项二等奖 15 分, 一项三等奖 10 分(注: 冠亚季军均按照一等奖计算)。参加 RoboCup 机器人世界杯中国赛中的家庭服务机器人项目获奖得分为 2 倍, 即一项一等奖 40 分, 一项二等奖 30 分, 一项三等奖 20 分。。
- (3) 对于贡献证明材料: 与家庭服务机器人相关的本队指导老师的 1 篇已发表的论文、1 项发明专利授权得 10 分, 1 项发明专利申请受理、1 项实用新型专利授权得 5 分。

注 3: 材料在提交时压缩包统一命名为: XX 单位_资格认证材料; 压缩包内包括三个文件夹, 分别命名为第一部分, 第二部分和第三部分, 里面存放对应材料, 如果没有某部分材料, 对应文件夹内放置一份情况说明文档。

注 4: 每队上传的资格认证材料严格控制在 20M 以内。

注 5: 在比赛期间对比赛做出一定贡献的, 由技术委员会决定, 在下一次资格认证时给相应队伍加 10 -30 分。

注 6: 如果某队伍参加中国机器人大赛服务机器人赛项的多项子项目, 资格认证材料只需要提交一份即可, 不要重复提交。

注 7: 比赛中出现最终得分同分时, 资格认证排名靠前的, 最终排名也靠前。

附件: 参赛队伍资格认证模板

资格认证材料在提交时压缩包（<20M）统一命名为：XX 单位_资格认证材料

发到指定邮箱（ servicerobothome@163.com）

第一部分（必须提交材料）（文件夹）

XX参赛队伍介绍（文件）

XX机器人功能展示视频（文件）

XX机器人相关介绍（文件）

第二部分（过往参赛证明）（文件夹）

获奖证书目录（文件）

近3年获奖证书照片（文件夹）

第三部分（贡献证明材料）（文件夹）

贡献证明材料目录（文件）

近3年已发表的论文（文件夹）

近3年已授权的专利（文件夹）

规则最终解释权归服务机器人-具身智能机器人赛项技术委员会