

第二十四届全国大学生机器人大赛

ROBOCON

机器人排球挑战赛

全国大学生机器人大赛组委会

2024年9月

<http://www.cnrobocon.net>

修订历史		
修订	日期	说明
0	30/9/2024	在 CURC ROBOCON 官网上发布。
1	18/4/2025	2.8 修改了文字，避免误解 4.2.2 纠正了打字错误 8.8.2 删除了对机器人与控制器通信方式的限制

机器人排球挑战赛

1 简介

19世纪末，网球、篮球已很盛行。不过，篮球运动太激烈，而网球运动量又太小，有人想寻求一种运动量适中，又富于趣味性，男女老少咸宜的室内娱乐性项目，于是就把广为流行的网球搬到室内，将网球网挂在篮球场上，用篮球隔网像打网球一样用手打来打去，这就是最初的排球游戏。这样的游戏很受人们喜爱，逐步发展成为一项体育运动——排球（Volleyball，最初称为Mintonette）。自1949年举行第一届世界男子排球锦标赛以来，排球运动有了较大的发展。特别是1964年奥运会把排球运动列入正式竞赛项目后，各国对它普遍重视，技术、战术发展已进入了一个新的阶段。人们为了娱乐、消遣又玩起了沙滩排球。头顶蓝天，沐浴阳光，光着脚板在金色柔软的沙滩上，尽情的跳跃、滚翻、流汗，享受美妙的时光。沙滩排球以自身特有的魅力越来越受人们的青睐，参加的人急剧的增加。



人们在排球和沙滩排球比赛中的精彩表现能由机器人复现吗？没有做不到，只有想不到！当前，机器人技术尚不足以支持机器人能像真人一样打排球，但是，可以让机器人做些准备。为此，机器人排球挑战赛融合了排球和沙滩排球的比赛规则，对比赛场地和设施做了必要的修改，让我们自己设计的机器人先运动起来！比赛的精彩在于参赛队的两台机器人相互协作发球和接球，与另一队的机器人较量。排球在场上往复持续得越长，比赛就越好看。击球方式独特的机器人是十分有趣的。如果机器人跳起扣杀，就太吸引观众了。我们期待着在赛场上见证由年轻的未来工程师们制作的机器人的精彩比赛！

人类的体育竞赛中，运动员的体能和技能常常是与比赛规则互动的。比赛规则促使运动员不断提高他们的能力；而运动员能力的提升又推动了比赛规则的修订。机器人排球赛也将以这种方式促进机器人运动员背后的未来工程师们能力的提升。

为了给精彩但难度稍高的机器人排球挑战赛做些准备，本届比赛的主要内容仍然是排球机器

人的基本动作。相比于第二十三届大赛上的动作，适当提高了难度。

比赛在图1所示的场地上进行。场地中央6000mm×11000mm的区域是机器人排球主场地，两队各占一半，以球网相隔，中线处有厚50mm、高80mm的木质隔离护栏。场地上空至少高5米内不得有障碍物。图中标出了比赛场地的几个功能区。其中，无障碍区是机器人在救球时可以进入的区域。无障碍区外环绕一圈厚50mm、内高80mm的木质围栏。围栏外是参赛队员站立和放置参赛队的比赛用品（不得有发动机、发电机、空压机等）的地方。

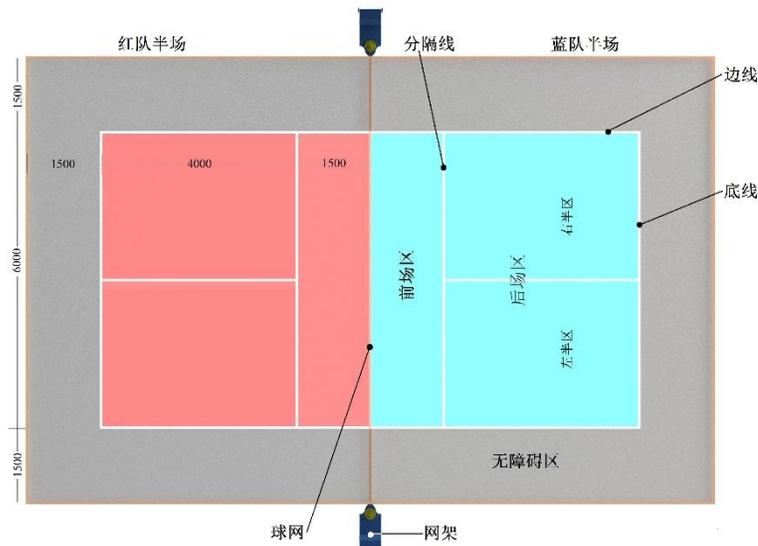


图1 比赛场地的俯视图（涉及尺寸的标注均指向有宽度的护栏、边线等的中心线）

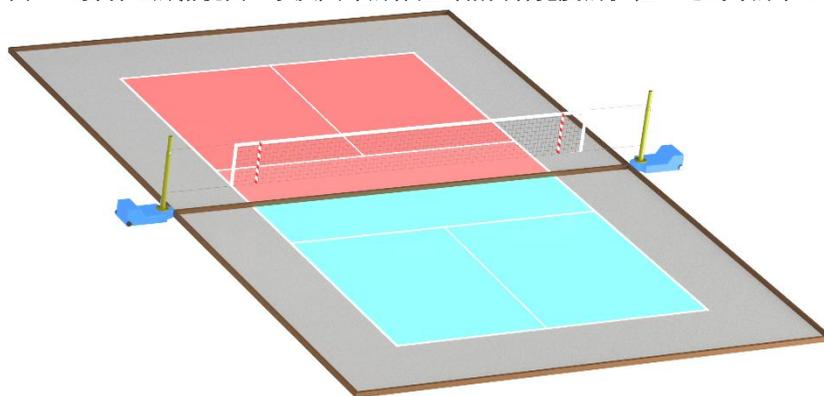


图2 比赛场地的透视图

2 术语和定义

编号	术语	定义
2.1	机器人	在比赛场地上运行并通过击打排球得分的装置。不分手动、半自动或自动操作的机器人。
2.2	排球	在比赛中所用的球。它是外径约 240mm、重约 130g 的泡沫软式气排球。
2.3	比赛场地	比赛中，机器人在 9000mm×14000mm 的区域运行，其中 6000mm×11000mm 是机器人运行的主要场所，其上画有宽 50mm 的边

		线、底线、划分两个半场的中线和分隔每个半场前、后场区的分隔线。
2.4	半场	比赛场地用中线划分为两个相等的半场，供红、蓝两队分别使用。每个半场由前场区、后场区和无障碍区构成。每队的后场区分为相等的右半区和左半区。
2.5	中线	把比赛场地分割为两个半场的直线，它是场地中央隔离护栏的中心线。
2.6	球网	比赛场地中部隔开两个半场的线网。
2.7	围栏	比赛场地无障碍区四周内高 80mm、厚 50mm 的护栏。
2.8	发球	有发球权一方的一台机器人将排球一击过网到达对方半场的动作。发球可以有上手球和下手球两种形式，但必须有机器人上的一个可动部件击打排球。不允许用摩擦轮、抛石机等非击打的形式将排球射出。
2.9	上手球	机器人将排球向上抛起超出自己顶部后将球击出的发球动作。不符合此规定的发球为犯规。
2.10	下手球	机器人与排球分离后在球不超出自己顶部时将球击出的发球动作。不符合此规定的发球为犯规。
2.11	接球	机器人以击球的方式防止排球落地、传球给本队的另一台机器人或使球过网的动作。
2.12	连击	同一台机器人连续触球两次以上的犯规行为。
2.13	击球	机器人以任何部位或专用机构向排球施力使之加速运动的行为。击球时，机器人与球接触的部位必须是凸面或平面，不得采用柔软材料，机器人与球的接触面不得具有抓持或粘接功能，机器人与球的接触时间不得过长（一般，不得超过 0.3 秒）。
2.14	垫球	排球运动基本技术之一。它是在协调用力的基础上通过机构的迎击动作，使来球从垫击面上反弹出去的一项击球技术。常用于接发球、接扣球、接吊球、接拦回球和处理各种难球。
2.15	完整垫球动作	球离开垫球机构后，上升到一定高度后下落再次接触垫球机构，这个过程为一次完整垫球动作。
2.16	持球	机器人抓持、捞起、捧起、推出、甩出、掷出等使排球短暂停留在自己身上的犯规动作，拦网时除外。
2.17	救球	在紧急情况下机器人为防止排球落地所做的动作。
2.18	进攻性击球	把排球直接打向对方场区的动作。
2.19	过网击球	击球点在对方场区上方的犯规行为。
2.20	过中线	机器人任何部件越过中线进入对方场区或伸入其上方空间而影响对方机器人动作的犯规行为。
2.21	拦网	机器人的任何部件在球网上方阻拦对方进攻性击球的行为。
2.22	触网	机器人的任何部位与球网接触的犯规动作。

3 比赛场地

3.1 机器人排球比赛场地是一个9000mm×14000mm的矩形区域，用约18mm厚的多层板制成，刷水性乳胶漆。其上印有50mm宽的白色边线、底线和分隔线。

3.2 比赛场地中央6000mm×11000mm的矩形区域是机器人的主要活动场所，四周1500mm宽的灰色无障碍区也是机器人可以进入的区域。

3.3 球网用网架拉紧。在球网两端各有一条50mm宽、红白相间、垂直于地面的标志带。标志带向下指向场地表面上的边线。

3.4 球网中部离地高度为1600mm，场地边线处网高不大于1650mm。

4 比赛过程

4.1 比赛准备

4.1.1 排球基本动作的比赛是非对抗性的。参赛队可以根据本队机器人的数量和性能选定要完成的比赛任务。

4.1.2 在完成每个比赛任务前，参赛队有一分钟的设置时间。设置时间开始前，机器人驱动系统的电源必须关闭。参赛队可向裁判示意提前结束设置。

4.1.3 参赛队可以在其半场中的任何地方设置自己的机器人。设置时间结束时，每队的机器人应在本队后场区自定的位置上就位。机器人可以上电，但不得有可见的运动。

4.1.4 在设置时间内，允许最多3名参赛队员和3名协助队员参与设置。

4.1.5 每支参赛队有2只供练习的排球。在设置时间内，机器人可练习与完成任务相应的动作。

4.2 比赛开始

4.2.1 设置时间结束后，裁判可以吹哨开始比赛。参赛队按照选定的比赛任务逐个完成。

4.2.2 第5节规定的4个基本动作分别在两场中完成。第一场完成发球和接发球的动作；第二场完成垫球和传球的动作。

4.2.3 比赛进行两轮，即每支参赛队上场4次。

4.3 重试

4.3.1 每场比赛中，参赛队只能申请一次重试。

4.3.2 只有在参赛队向裁判说“重试”并得到裁判批准时方可开始重试。

4.3.3 重试的时间不得超过60秒。

4.3.4 重试期间，参赛队员可进入场地并接触自己的机器人，但不允许更换电池、充电、充气。进场的队员必须在60秒钟结束前离场。

4.3.5 重试结束后裁判吹哨，参赛队应在10秒钟内重新启动机器人。

4.4 比赛结束

完成所有选定的任务后，参赛队示意裁判结束比赛。

5 比赛任务及记分

5.1 发球

5.1.1 发球任务由一台机器人完成。有两台机器人的参赛队，可以两台机器人均能发球，也可以仅一台能发球。

5.1.2 在排球场地的一个半场的后场区内，由裁判放一块喷绘的1700mm×1700mm靶标。靶标是三个直径分别为1500mm、1000mm和500mm的居中同心圆，每个圆以50mm宽的黑带外缘为界，将靶标分为10分、5分、2分三个区域，如图3所示。

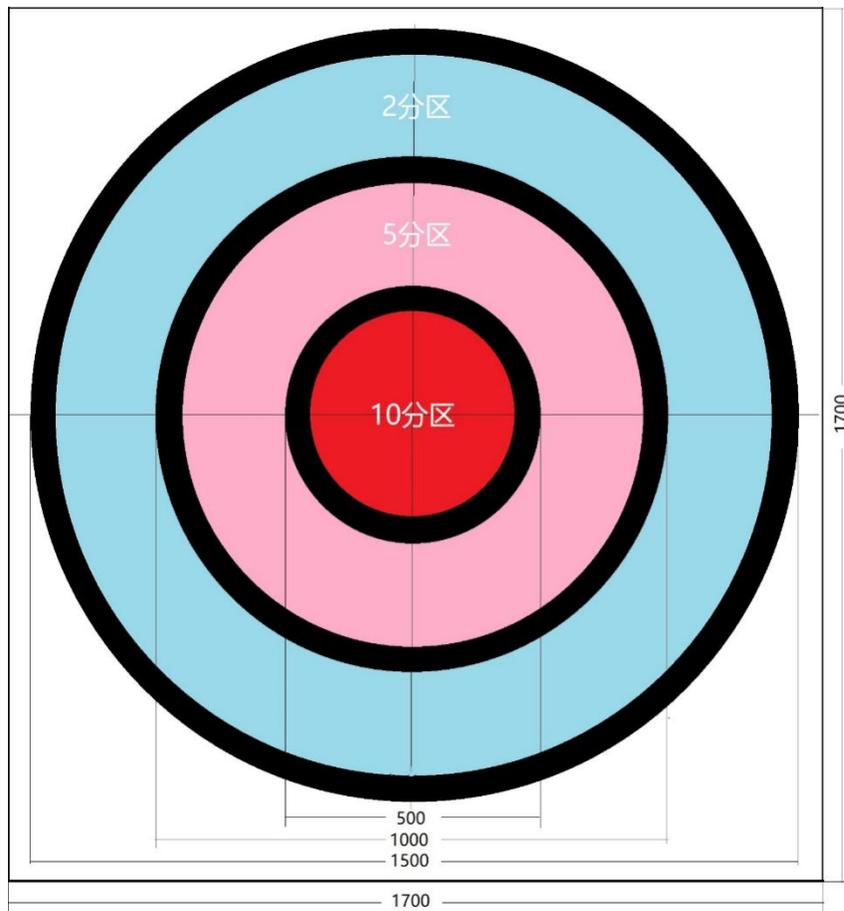


图3 靶标

5.1.3 靶标在整个比赛期间不再变化。在设置时间内，参赛队可以用自制的装置标定靶标的位置。上场的机器人可以在另一半场的任何地方活动。

5.1.4 有多台机器人的参赛队可以自选任何一台通过检查的机器人发球。发球机器人在所在半场底线外就位，其在地面的正投影不得进入后场区（含底线）。

5.1.5 裁判员吹哨后，发球的操作手把排球装到机器人上。球必须在10秒钟内发出。

5.1.6 发球动作要进行5次。发球不超时、符合本规则第2节对“发球”的定义、球在两个向上无限延伸的两条标记条之间飞过球网、球与球网没有接触且球触地点在靶标所在的半场内的任何地方即为有效发球。

5.1.7 每个有效发球记5分。如果球触地点在靶标2分区、5分区或10分区，分别加记2、5或10分。发球的满分为75分。

5.2 接发球

5.2.1 接发球的任务由一台机器人完成。可以由参赛队员或本队的另一台机器人完成发球动作。

5.2.2 每次发球前，接发球的机器人在本队后场区的右半区等待。发球的队员或机器人持球在对方半场底线外等待。

5.2.3 裁判吹哨，开始发球。负责发球的队员或机器人必须在10秒钟内发出一个下手球。

5.2.4 发出的球必须过网并到达接发球机器人所在的右半区上方和地面。不满足此要求为发球失误。

5.2.5 接发球动作要完成5次。如果发球失误满3次，不再发球和接发球。

5.2.6 接发球成功的标准是机器人以其任何部位不让发来的球直接落地。

5.2.7 接发球后，球落在本队一侧地面（含出界），每次记5分。接发球后，球过网，每次记10分。接发球后，球过网且落在对方半场的任何地方，每次记15分。如果是机器人发球，每次成功的接发球加记5分。

5.2.8 接发球动作要进行5次。接发球的满分为100分。

5.3 垫球

5.3.1 垫球的任务由两台机器人完成。两台机器人可以在各自半场中的任何位置运动，可以进入无障碍区和伸入该区上方空间。

5.3.2 在设置时间内，两台机器人要分别放在两个半场的后场区，位置由参赛队自定。

5.3.3 完成垫球任务前，一名持球的参赛队员要站在某一台机器人旁以便向该机器人喂球。裁判吹哨开始完成垫球任务时，该队员将球喂入垫球机构。

5.3.4 球从垫球机构弹出到球接触到球网另一边机器人的垫球机构为一个完整的垫球动作。

5.3.5 完成一次垫球动作后必须立刻开始下一次垫球，不能持球，不能停歇。

5.3.6 完成垫球任务的时间为1分钟。1分钟时间到，或不到1分钟球落地，均视为本项任务的终结。记录完成完整垫球动作的次数，作为得分的依据。

5.3.7 每完成一次完整垫球动作记20分。

5.2.8 垫球的满分无上限。

5.4 传球

5.4.1 传球的任务必须由两台机器人完成。两台机器人可以在同一半场中的任何位置运动，可以

进入无障碍区和伸入该区上方空间。

5.4.2 在设置时间内，两台机器人要放在某一半场的后场区中，位置由参赛队自定，但两台机器人任意两点间的距离不得小于1.5m。

5.4.3 另一半场中的本队队员或喂球机向第一台机器人喂球，该机器人接球后不得持球应立即向第二台机器人传球，后者需将球一击过网。参赛队可以根据喂球机的位置和朝向自行决定两台机器人担任的角色。

5.4.4 只要球与机器人的任何部位或专用机构接触一次就是机器人对球的一击。两台机器人同时与球接触，被认为是两击。同一台机器人不得连击。

5.4.5 两台机器人对队员或喂球机发出的排球最多击打两次必须过网。在此过程中及过网时，允许球与球网接触。两击后球从两条标志线（无限上延）之间过网，无论是否落入另一半场界内为有效的传球。

5.4.6 完成5次传球任务或1分钟时间到，比赛立即结束。

5.4.7 完成一次有效的传球记20分。一次传球可以拆分为两个子任务分别记分。第一台机器人向第二台成功传球，记12分；第二台机器人击球过网，记8分。

5.4.8 传球的满分为100分。

6 成绩评定

6.1 每支参赛队要进行至少两轮完成自选任务的比赛。

6.2 所有比赛结束后，参赛队的总成绩两轮中完成的每个动作的最高得分之和。对参赛队以总成绩排名，确定获奖等级。

7 参赛队

7.1 参赛队由学生队员和指导教师组成。他们必须来自同一所大学、学院或专科学校。同一所大学、学院或专科学校可以派出多支参赛队，但它们的机器人不得高度相似，不得相互借用机器人。

7.2 比赛时只有3名学生队员可以操作机器人，另有3名队员可以注册为协助队员，在准备区帮助工作，把机器人搬到比赛场地并参与机器人的设置。他们必须像学生队员一样是同一所大学、学院或专科学校的学生。

7.3 学生参赛队员和协助队员必须是比赛2025年6月底仍在其大学、学院或专科学校注册就读的专科生、本科生或研究生。每一名学生只能加入一支参赛队。

7.4 只允许1名指导教师、3名学生队员（操作手）和3名协助队员进入准备区和比赛场地。

7.5 被允许进入准备区和比赛场地的协助队员可以在准备区内调试机器人和比赛设备并把机器人

和比赛设备搬到比赛场地。

7.6 参赛队员应以积极的心态面对和自主地处理在比赛中遇到的所有问题，自尊、自强，友善地对待和尊重队友、对手、志愿者、裁判员和所有为比赛付出辛劳的人，努力把自己培养成为有健全人格和健康心理的人。

8 机器人

8.1 每支参赛队可以根据机器人要完成的比赛任务确定要制作的机器人的数量，但不得多于三台。所有机器人必须由参赛队员和协助队员设计和制作。

8.2 机器人可以是手动、半自动或自动的，由参赛队随意安排。

8.3 组委会鼓励参赛队根据每年的比赛规则和在比赛中发现的问题不断改进自己的机器人。

8.4 比赛中，单台机器人不能分离成两台以上用软缆连接的机器人，也不能在场地上丢弃任何部件。

8.5 机器人不得使用螺旋桨（或旋翼）跳跃。机器人与球接触的部位不得有尖锐的棱角或部件。

8.6 如果使用光学传感器，参赛队必须考虑到为了录像和播出的需要现场可能非常明亮，另外，场馆内的亮度也可能随室外光照而有所波动。

8.7 机器人的操作

8.7.1 参赛队员只能在比赛场地外操作机器人，在裁判的允许下可以短时间地进入无障碍区。

8.7.2 一台机器人的操作手不得超过2人。

8.8 机器人之间的通信

8.8.1 参赛队的两台机器人之间允许相互通信，参赛队有责任向裁判员说明所采用的通信方法并接受检查。

8.8.2 对于射频通信，参赛队只能把Wi-Fi（IEEE 802.11）、Zigbee（IEEE 802.15）及蓝牙用于本队两台机器人之间的通信。组委会不会去管理Wi-Fi、Zigbee和蓝牙的环境。

8.7.3 组委会不为在有干扰情况下的通信提供担保，请自行采取必要抗干扰措施且不得采取蓄意干扰对方的措施，以保证比赛的顺利进行。

8.8 在比赛中的任何时刻，完全伸展后的机器人应能纳入直径1200mm、高1200mm的圆柱。

8.9 每台机器人（含控制器及电池组）的重量不得超过35kg。参赛队为设置机器人携带的任何其它器具及备份电池、气瓶（与装在机器人上的同类部件相同）除外。

8.10 机器人及控制器所用电池组的标称电压不得超过36V。

8.11 允许用装在PET等塑料瓶中的压缩空气驱动机器人，但压缩空气的气压不得超过8巴（1bar = 0.1MPa）。

8.12 严禁使用高压、爆炸性气体之类的危险能源。

8.13 应在机器人周围设计橡胶（或类似材料）缓冲器，当它与别的物体碰撞时，缓冲器先与之接触。

9 犯规及取消比赛资格

9.1 犯规的参赛队无需强制性重试，但在犯规情况下完成的任务不记分。

9.2 参赛队的以下行为将导致取消比赛资格，得分清零。

- (1) 用尖锐物品刺破排球。
- (2) 损坏了比赛场地。
- (3) 损坏球网、标志线或网架。
- (4) 有悖公平竞争精神的行为（包括但不限于，用风机或压缩空气吹排球）

10 关于安全

10.1 所有机器人的设计和制作不应造成排球和比赛场地的损坏。

10.2 所有机器人上必须安装急停按钮，以便在机器人失控的情况下随时关停机器人。

10.3 比赛及试运行，参赛队员必须穿软底鞋、戴头盔和护目镜（均自备）。

10.4 禁用爆炸物、明火或危险化学品。

10.5 禁用蓄压器、铅酸蓄电池。

10.6 在设计和使用激光或红外光源时，必须充分注意在所有过程中保护场馆内所有人不受伤害。特别是，光束必须是定向的，不得射入观众的眼睛。

10.7 如果使用激光，应在 2 级或以下。激光应按照 IEC60825 分级。1M 及 2M 级是不可接受的。

10.8 参赛队应设计故障安全系统。

10.9 如果有多个供电系统，参赛队必须设计电路和机构，无论失电还是打开电源的顺序都不致失控或发生危险运动。

10.10 为了避免因电机堵转等过载而引发火或烟，必须在电源电路上安装适当的限流装置（如断路器）。

10.11 电线、接插件、端子等的额定电流应等于或高于假定最大电流。

11 其它

11.1 裁判有权对本规则没有规定的任何行为做出裁决。在有争议的情况下，这个裁决是最终裁决。

11.2 竞赛委员会将在官方网站www.cnrobocon.net上以“重要通知”的形式发布对本规则的任何修订。

11.3 关于主题与规则的问题，请各参赛队指派专人在上述网站的Q&A板块中提出。

11.4 鼓励所有参赛队在规则允许的范围内以他们自己的方式装饰机器人，以反映各校的文化、审美

和风格。

11.5 如果竞赛组委会需要，将要求各参赛队提交说明参赛机器人结构和运动的资料，包括录制的视频。在机器人发运前，竞赛组委会将通过观看视频核实参赛的机器人是否符合规则。

11.6 运输参赛的机器人前，各队必须考虑到运输服务对电池的限制。

11.7 为使机器人排球比赛快速发展，除一年一度的全国联赛外，鼓励各参赛队按本规则积极参加校内、校际、地市、省、大区等各种级别的比赛。组委会将考虑建立积分排名机制，并在全国比赛评定成绩时考虑积分的因素。