

---

# 九宫 ( IER ) 智能挑战赛— “九宫普及赛” 规则

## 一、任务简述

参赛的选手通过现场搭建机器人，修改、调试程序，在“九宫”场地中使用一台机器人，由起点出发沿着引导线经过若干途经点和一个可变区，并完成“指路问路”任务，到达终点。

参与竞赛的过程中，选手不仅学会机器人的搭建方法、调试过程及控制原理，同时也使机器人成为他们共同成长的伙伴。这既是本届九宫智能挑战赛的任务，也是国际教育机器人联盟（IER）倡导的基本理念。

## 二、场地及任务

### （一）单元格

45\*45cm 单元格，内有若干个 $\Phi 5$  RGB 全彩灯，普及赛场地由若干块单元格拼接而成，具体以实际比赛为准，裁判使用《九宫竞赛管理软件 V1.0》生成相应的任务地图。

### （二）引导线

引导线所组成的图案即机器人寻迹的路线，使用 $\Phi 5$  RGB 全彩灯形成，采用 RGB 三种颜色任意组合，选手在现场根据实际情况对机器人进行调试，以完成所要求的任务。引导线两侧可能有装饰图案，但不会影响到机器人识别引导线。

(三) 场地 XY 轴编号及比赛场地参考示意图 (图 1)

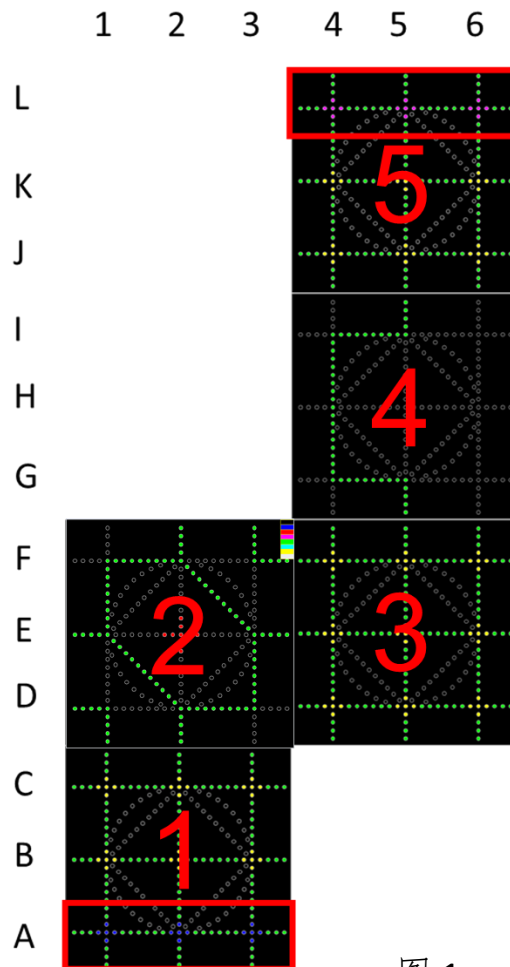


图 1

(四) 例：比赛现场按照以下方式进行，场地参考示意图(图 2)。

途经点抽签为：

起点：A2

途经点：B1, C3, F4, D4, E6, J6

可变区为：2 号单元格(图 1)

终点：L5

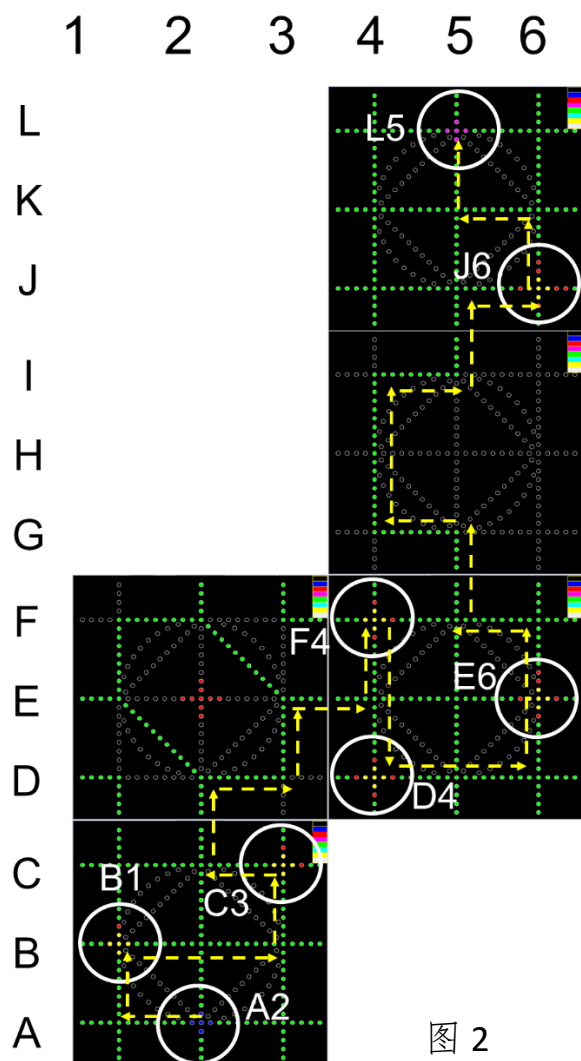
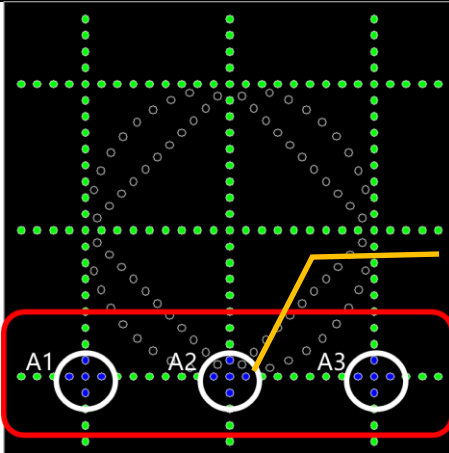
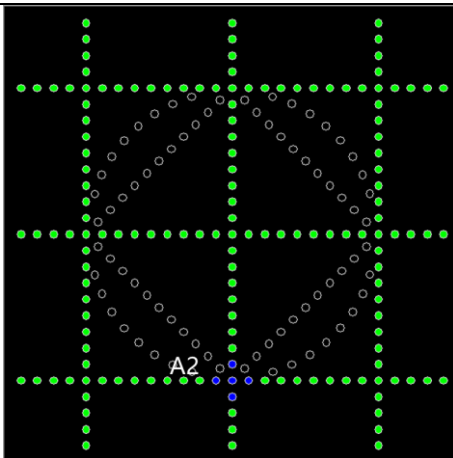


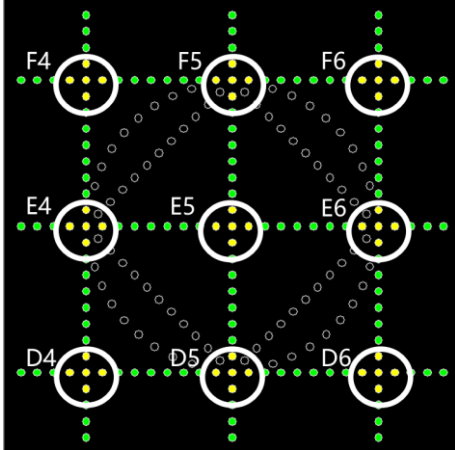
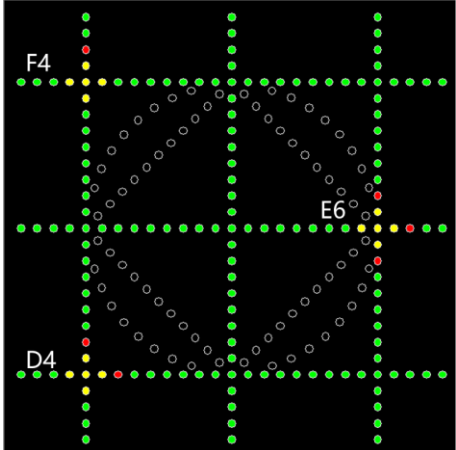
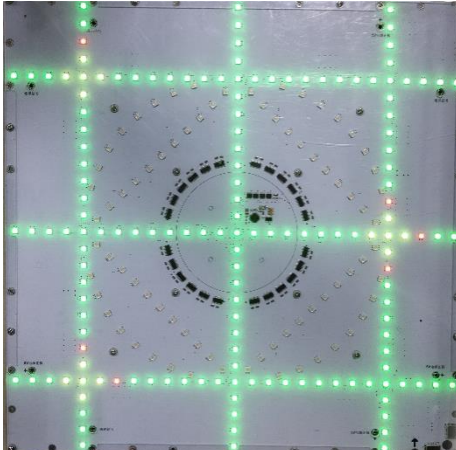
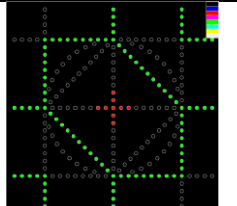
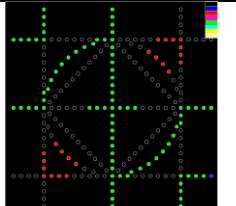
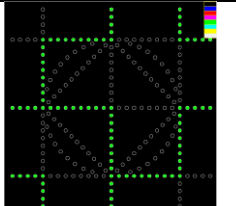
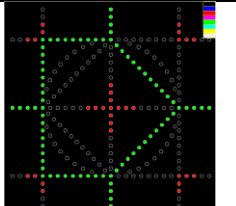
图 2

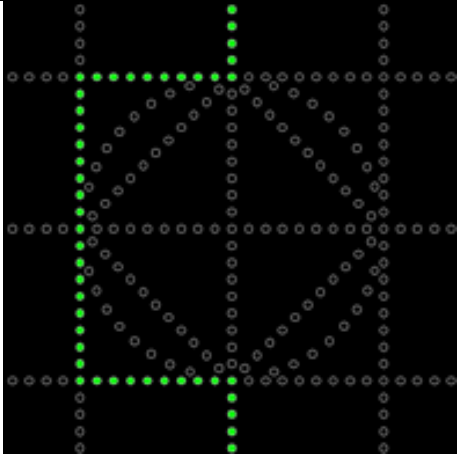
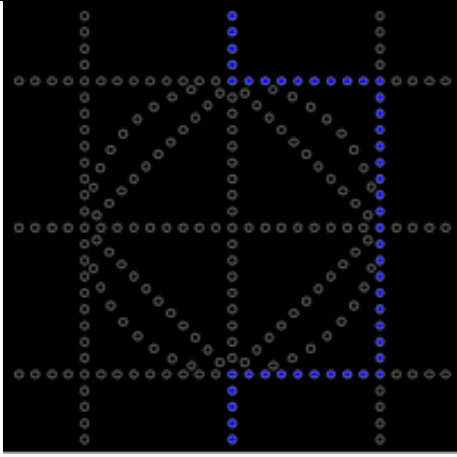
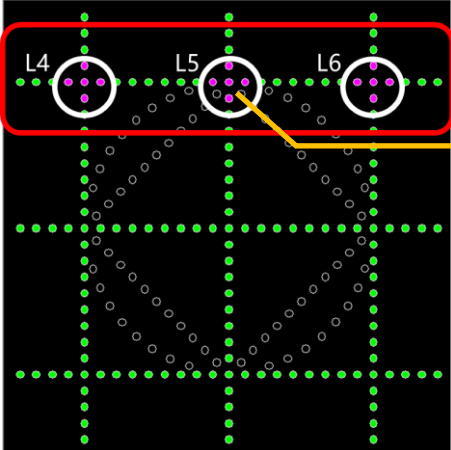
#### (四) 环境条件

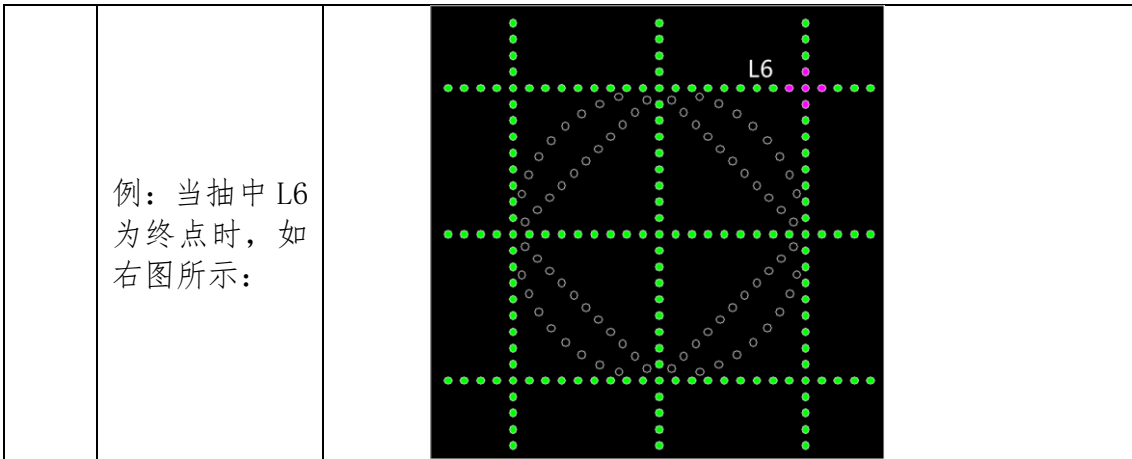
比赛场地尽可能为冷光源，低照度，低磁场干扰，场地尽可能保持平整。由于单元格拼接时存在误差，可能会有一定偏差和间隙，参赛选手应考虑比赛现场存在各种实际情况的可能性，具备适应比赛现场的能力。

(五) 任务介绍

任务名称	任务说明	
起始任务	<p><b>任务说明：</b>起始点（蓝色十字点）由裁判现场抽签决定。机器人放置在场地上，其控制器屏幕的垂直投影在起始点上，通过机器人蓝牙功能与《九宫竞赛管理软件 V1.0》建立通讯，在接收到《九宫竞赛管理软件 V1.0》发出的[开始]指令后出发，并成功离开此起始点（机器人的垂直投影完全离开起始点）。</p> <p><b>计分说明：</b>此任务总计10分。</p> <p><b>评分说明：</b>机器人的垂直投影需完全离开此起始点，计5分。机器人正确在屏幕上显示[开始]字符并保留该字符，正确计5分。</p> <p><b>指令标注格式：</b>[开始]</p>	
		<p>起始点（蓝色十字点） 现场抽取单元格中的蓝色部分 A1、A2、A3 的其中一个为起始点。</p>
	<p>例：当抽中 A2 为起始点时，如右图所示：</p>	
途经点	<p><b>任务说明：</b>途经点（黄色十字点），总途经点个数为6-9个，由裁判现场抽签决定。机器人从一个途经点，沿连续引导线到达下一个途经点。</p> <p><b>评分说明：</b>成功走过一个途经点计5分，同一途经点重复走不加分。</p>	

	<p>小学组可不按抽签顺序经过途经点，完成任务即可。</p> <p>中学组必须按抽签顺序经过途经点，未按指定顺序经过途经点扣5分/次。当途经点间形成的线路为唯一时可由裁判决定重新抽取该途经点。</p>			
		<p>单元格可抽取途经点如左图所示：</p>		
				
	<p>抽取 F4、D4、E6 三个途经点示例图</p>	<p>抽取 F4、D4、E6 三个途经点实物图</p>		
<p>特别说明：上图途经点顺序（F4→D4→E6，中学组适用）其十字黄灯周围红色亮灯数量代表第几个途经点。</p>				
<p>可变区</p>	<p><b>任务说明：</b>机器人从一个路口进入，沿连续引导线行走，从另一路口走出且离开此单元格。可变区的位置，现场抽签决定。</p> <p><b>评分说明：</b>成功走过一个可变区计10分，同一可变区重复走不加分。</p> <p><b>特别说明：</b>下图为参考图。</p>			
				
	<p>参考图一</p>	<p>参考图二</p>	<p>参考图三</p>	<p>参考图四</p>

指 路 问 路 任 务	<p><b>任务说明：</b>指路问路任务示意图(见图3或图4)，巡线线路默认为图3和图4的图案交替闪烁，该任务的位置由裁判现场抽取。</p> <p>当机器人采用蓝牙启动后，《九宫竞赛管理软件》在接收到机器人发送的【开始】指令后，场地会自动确定行进路线，机器人需按照确定的路线巡线通过。若不采用蓝牙启动，则由参赛选手放好机器人，并告知裁判启动方式，之后由选手抽签确定路线，裁判下载地图。</p> <p><b>计分说明：</b>此任务总计20分。</p> <p><b>评分说明：</b>正确的沿连续引导线走出该单元格，计20分。</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 5px;"> <span>图 3</span> <span>图 4</span> </div>
终 点 任 务	<p><b>任务说明：</b>终止点（紫色十字点）由裁判现场抽签决定。机器人成功到达终点(机器人停止，并且机器人部分垂直投影进入裁判给定终点坐标)，通过标准指令格式发送【结束】命令到《九宫竞赛管理软件V1.0》上，且在机器人屏幕上显示并保留该字符(便于裁判评分时确认)。</p> <p><b>计分说明：</b>此任务总计10分。</p> <p><b>评分说明：</b>机器人的垂直投影任一部分进入此终点区，计5分，机器人屏幕上显示[结束]并保留该字符，正确计5分。</p> <p><b>指令标注格式：</b>[结束]</p> <div style="display: flex; align-items: center;">  <div style="border: 1px solid yellow; padding: 5px; margin-left: 20px;"> <p>终点任务 例：现场抽取单元格中的紫色十字点（L4、L5、L6）的其中一个为终点。</p> </div> </div>



### 三、机器人与系统环境

#### （一）机器人尺寸与规格

机器人最大尺寸：任一状态下垂直投影不超过场地单块单元格中间由 LED 构成的菱形图案，如下图 5 所示，机器人重量（含电池）不超过 1.0 千克。

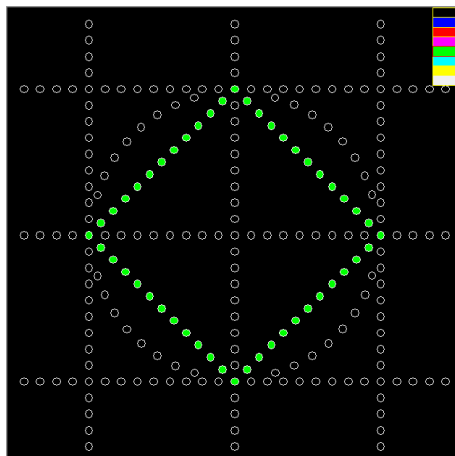


图 5

#### （二）机器人（单台）设计要求

1. 限定使用 1 个可编程处理器，驱动电机（减速电机、舵机）不超过 4 个（5V 电压下，转速不超过 100 转/分钟）。

2. 机器人不限传感器个数及种类，机器人配置无线蓝牙，以便与《九宫竞赛管理软件 V1.0》进行通讯。

---

3. 根据机器人电源连接方式不同（串联或并联），机器人使用的所有电压不得超过 5V。

4. 结构：机器人必须使用塑料的成型件搭建。

5. 每支参赛队限 1 名选手，可携带 1 台符合规则要求的机器人用于参加本届竞赛。比赛中途不能更换机器人，允许携带部件对机器人进行现场维护。

6. 在不影响正常竞赛和公平竞争的基础上，各参赛队的机器人可进行个性化装饰，以增强其表现力和辨识度。

### （三）系统环境

采用《九宫竞赛管理软件 V1.0》，用于竞赛的自动计时，由《九宫竞赛管理软件 V1.0》发出开始指令自动计时，机器人结束后应发送结束指令。裁判根据选手完成任务的实际情况，在《九宫竞赛管理软件 V1.0》上或纸质表格中记录选手成绩，并显示参赛队伍的最终成绩。

## 五、竞赛流程

### （一）赛制流程

裁判按照报名序号，以抽签的方式决定各参赛队的参赛顺序，每支队伍按抽签号从小到大顺序的方式依次比赛。

### （二）搭建、编程、调试

待参赛选手进入封闭的比赛场地后，现场公布地图，裁判现场抽签，决定起点、终点及途经点和指路问路任务位置，选手在接下来的



---

60 分钟内现场独立搭建、修改程序、调试机器人。机器人原始状态应为出厂状态，部件为最小部分，带电部分必须分离。

### （三） 启动

机器人在“起始区”内待命并与《九宫竞赛管理软件 V1.0》进行通讯，由《九宫竞赛管理软件 V1.0》发出“开始”指令后，计时开始，同时机器人自动开始运行。若机器人不运行则改由手动启动，则该轮比赛计分系数为手动启动系数。

### （四） 结束

1. 机器人抵达终点区，则该轮比赛结束，计时停止，则计算已完成任务的计分。

2. 每轮最长计时 90 秒，超过 90 秒则本轮结束，之前计分有效。

3. 机器人选手可按照自己机器人完成状况提前示意裁判结束比赛，则该轮比赛结束。

4. 比赛过程中，未经裁判允许参赛队员接触机器人，则该机器人比赛提前结束，之前计分有效。

### （五） 重试

比赛过程中，每队有 1 次重试的机会，启用重试之后，该队所有机器人之前计分清零，重试时机器人必须从起始区出发，期间计时不停止。采用重试后，若 15 秒内不能手动启动，则取消重试，计时停止，计分按重试前计分计算。

### （六） 处罚

故意破坏场地或不听从裁判裁决者将取消比赛资格。

---

## 六、评分标准

每名参赛选手有两轮比赛机会（两轮比赛场地一致），如果时间允许，可由组委会决定在两轮比赛间适当增加调试时间。每场比赛，均按赛场上的实际状态记录成绩，由《九宫竞赛管理软件 V1.0》统计计分，计分四舍五入精确到 0.1 分。

### （一） 计分

计分系数：使用《九宫竞赛管理软件 V1.0》启动机器人计分系数为 1.2，人工手动启动机器人计分系数为 1.0。无论机器人重试与否，计分系数都按第一次启动方式计算。

任务总分 = 计分系数 × (任务计分 - 扣分)。

总计分 = 两轮成绩之和。

### （二） 成绩评判

总计分高者排名靠前，总计分相同时以结束时间（两轮累加）短者排名靠前，如总计时相同以单轮用时短者排名靠前。

### （三） 其它

比赛期间，凡是规则中没有说明的事项由裁判委员会决定。竞赛组委会委托裁判委员会对此规则进行解释与修改，在竞赛中，裁判有最终裁定权，他们的裁决是最终裁决。

## 七、成绩统计表

成绩统计表							
参赛队			抽签号				
任务	评分		分值(分)	第一轮		第二轮	
					重试		重试
起始任务	启动		5				
	显示字符正确		5				
途经任务	途经点 1		5				
	途经点 2		5				
	途经点 3		5				
	途经点 4		5				
	途经点 5		5				
	途经点 6		5				
	途经点 7		5				
	途经点 8		5				
	途经点 9		5				
	未按顺序扣分			-5/次			
可变区	正确通过		10				
指路问路	巡线通过单元格		20				
终点任务	结束		5				
	显示字符正确		5				
启动方式	手动启动		1.0				
	蓝牙启动		1.2				
关于取消 比赛资格 的记录			总分				
			比赛时间				
			参赛队员				
裁判员			记分员				
裁判长			数据录入				