

垃圾分类挑战赛规则

一、参赛范围

1. 本次比赛分小学组、初中组、高中组（含中职）。
2. 每支队伍参赛选手 1-2 名，参赛选手必须是截止到 2022 年 6 月仍然在校的学生。
3. 每支队伍限报一名指导教师。

二、竞赛背景简介

垃圾分类，指按一定规定或标准将垃圾分类投放、分类储存和分类搬运，从而转变成公共资源的一系列活动的总称。分类的目的是减少土地资源消耗、降低环境污染、提高垃圾的资源价值和经济价值，力争物尽其用。

加快推进生活垃圾分类是加强生态文明建设、促进绿色发展的重要举措，有利于增强人民群众获得感、幸福感和安全感，有利于打造共建共治共享的社会治理格局，有利于提高全社会文明程度。

三、竞赛主题

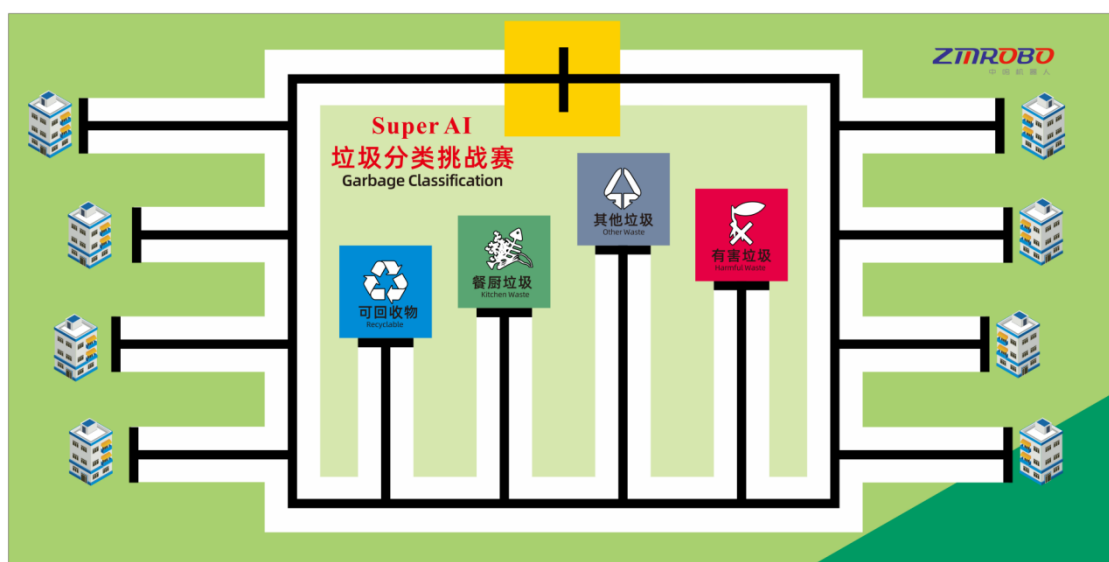
本次竞赛以“垃圾分类”为主题，要求参赛选手们设计一个符合竞赛要求的机器人在模拟的城镇中执行生活垃圾的收集和分类任务。

四、竞赛场地和任务

4.1 竞赛要求

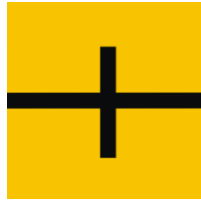
参赛队需要准备好 1 台机器人、编写机器人程序、调试和操作机器人，完成规定的任务以获取得分。

4.2 竞赛场地和环境



比赛场地示意图（正式比赛时图纸会有所变化）

4.2.1 场地为加厚喷绘布材质，长 2400mm、宽 1200mm，场地区域分为 1 个起始区、8 个小区、4 个垃圾收集区，不同区域之间通过宽约 15mm~20mm 的黑色的轨迹线进行连通。



起始区（1 个）



小区（8 个）



垃圾收集区（4 个）

4.2.2 垃圾道具为 8 个边长 45mm 正方体轻质软方块，道具的其中一面会由裁判贴有具体的生活垃圾图片标签。收集框为外径 200mm，内径 180mm，高 10mm，固定于垃圾收集区上。垃圾道具的数量和摆放位置以现场裁判公布为准，一旦公布，两轮比赛不会再有调整。



垃圾道具示意图（8 个）



收集框示意图（4 个）
（收集框用双面胶固定在场地上）

4.2.3 垃圾的收集位：机器人必须到达对应小区的“T”型口位置才能开始进行垃圾的收集动作，在其他地方开始进行垃圾的收集动作将被视为“脱线”。

4.2.4 垃圾的放置位：机器人必须到达对应垃圾收集区的“T”型口位置才能开始进行垃圾的放置动作，在其他地方开始进行垃圾的放置动作将被视为“脱线”。

4.3 机器人规格

4.3.1 机器人允许包含控制器 1 个，且控制器的输入输出端口为 9 个，内置不低于 2.4 寸的彩色液晶触摸屏，电机（含伺服电机）不超过 4 个（其中：单个电机独立驱动单个着地的轮子，提供驱动力的电机只能有两个），传感器总数不超过 5 个（不允许采用集成类循迹卡、灰度卡等），电池电压不超过 9V，以及设计尺寸是基于 10mm 规格的积木若干。鼓励大家在满足规则要求的情况下对自身机器人进行个性化装饰。

4.3.2 机器人可以伸展，但在任何时候机器人的长宽高均不能超过 25cm。（参赛选手对自己机器人尺寸没有把握的，应在搭建调试阶段请裁判员测量。机器人在比赛中被发现长宽高尺寸超出 25cm×25cm×25cm，将取消本轮比赛成绩）。

4.3.3 机器人必须设计成只用一次操作（如按一个按钮或拨一个开关或点击触摸屏）就能启动。

4.4 任务要求和说明：

在比赛开始时，机器人从起始区出发沿黑色轨道行进，前往各个小区，将各个小区的垃圾块根据垃圾的种类分别放置到地图上的对应类别的垃圾收集区。收集垃圾过程中，到达小区并收集到垃圾块后，根据垃圾块的种类，在控制器屏幕上显示相应垃圾种类的彩色图片（分辨率为 300*200），之后将垃圾块分类放置到对应类别的垃圾收集区内，控制器屏幕关闭所显示垃圾分类的彩色图片。当各个小区的垃圾全部分类放置完成后，机器人返回并停止在起始区视为完成任务，整个任务必须在 3 分钟内完成，由裁判计时。

4.4.1 “出发”是第一个任务、“返回”是最后一个任务。在完成“收集搬运垃圾”和“分类放置垃圾”的任务的时候，机器人允许多次穿越起始区，但中途穿越起始区不会被视为完成“返回”任务。

4.4.2 机器人必须使用光电传感器检测场地中的黑色轨迹线移动。

4.4.3 除了在小区和垃圾收集区的“T”型口位置机器人因为任务动作需要，车身可以短暂脱离黑色轨迹线外，其他任何时候机器人车身竖直投影不得脱离黑色轨迹线（简称“脱线”）。一旦脱线，视为后续任务失败、比赛结束，但不影响之前已经获得的任务得分。

4.4.4 在垃圾收集区，机器人根据垃圾种类正确分类放置垃圾至对应的垃圾收集区的：垃圾完全进入得 20 分/个，垃圾部分进入的得 10 分/个。但如果某个垃圾错误分类放置到某一个垃圾收集区中，将污染收集区内所有垃圾造成该收集区内所有的垃圾均不得分。

4.4.5 到达收集区后屏幕关闭得分说明：到达垃圾收集区后，之前取到垃圾后正确显示相对应垃圾的彩色图片并关闭屏幕得 10 分，没有显示或者显示错误的本项不得分。

五、比赛

5.1 比赛分为 2 轮进行，最终成绩为第一轮得分和第二轮得分之和。若最终成绩相同，按以下顺序决定名次：

5.1.1 单轮成绩高者；

5.1.2 机器人重量轻者；

5.1.3 两轮总用时较少者在先。

5.2 机器人编程与调试。

5.2.1 参赛学生检录后方能进入赛场。裁判员对选手携带的器材进行检查，内容包括但不限于生产厂家的知识产权授权、器材来源的合法性证明、机器人的安全性等，所有器材必须是符合大赛参赛要求的，所有参赛选手就座后，裁判员把比赛须知告知参赛选手。

5.2.2 **本次比赛不进行机器人的现场搭建。**在第一轮任务开始前，选手总共有 1 小时根据任务编程和调试机器人的时间。调试结束后，各参赛队把机器人排列在指定位置，封场。

5.2.3 参赛队在每轮比赛结束后，允许在赛场简单地维修机器人，但不能打乱下一轮出场次序。

5.2.4 参赛选手在准备区不得上网、不得使用相机等设备拍摄比赛场地，不得以任何方式与指导教师或家长联系。

5.3 赛前准备

5.3.1 准备上场时，参赛队员领取自己的机器人并将自己的机器人放入起始区。机器人的任何部分及其在地面的投影不能超出起始区。

5.3.2 到场的参赛队员应抓紧时间（不超过 2 分钟）做好启动前的准备工作。完成准备工作后，队员应向裁判员举手示意。

5.4 启动

5.4.1 机器完全处在起始区内，待机状态，举手示意裁判，裁判员确认参赛选手已准备好后，将发出“3，2，1，开始”的倒计时启动口令。随着倒计时的开始，队员可以用一只手慢慢靠近机器人，听到“开始”命令的第一个字，队员可以通过触碰一个按钮或给传感器一个信号去启动机器人。

5.4.2 在“开始”命令前启动机器人将被视为“误启动”并受到警告或处罚。

5.4.3 机器人一旦启动，就只能受自带的控制器中的程序控制。队员不得接触机器人。一旦接触机器人就视为违规，将丧失本轮后续任务资格，但不影响已获得的任务得分。

5.5 比赛结束

5.5.1 每场（轮）比赛时间为 180 秒钟。完成全部任务的情况下剩余时间作为时间奖励分（180-完成时间）。**全部任务都完成的标志为所有任务均获得满分。**

5.5.2 参赛队在完成一些任务后，如不准备继续比赛，应向裁判员示意，裁判员据此停止计时，结束比赛；否则，等待裁判员的终场哨音。

5.5.3 比赛结束后，参赛队员除应立即按按钮停止机器人动作外，不得与场上的机器人或任何物品接触。

5.5.4 裁判员填写记分表。参赛队员应确认自己的得分，并立即将自己的机器人搬回准备区。

5.5.5 参赛队员将场地恢复到启动状态。

六、评分标准

6.1 以下分值表仅作参考，比赛时以现场公布的计分分值表为准。

垃圾分类挑战赛分值表

序号	项目任务	说明	分值	数量	得分	任务完成 分值
1	出发	机器人完全离开起始区（竖直投影）	20 分			20
2	收集搬运	垃圾道具被完全移出小区的区域	10 分/个			160
		正确显示相应垃圾种类的彩色图片	10 分/个			
3	分类放置	根据垃圾种类正确分类垃圾至对应的垃圾收集区（垃圾部分进入）	10 分/个			320
		根据垃圾种类正确分类垃圾至对应的垃圾收集区（垃圾完全进入）	20 分/个			
		到达收集区后屏幕关闭（取到垃圾后正确显示相对应的彩色图片本项得分有效，没有显示或者显示错误本项不得分）	10 分/个			
4	返回	机器人完全回到并停在起始区（竖直投影完全进入）	20 分			20

5	时间奖励	所有垃圾全部完成收集和正确分类的，机器人在完成返回任务后时间仍有剩余且所有任务获得满分的。 180 秒内奖励（180-完成时间）	1 分/秒			
---	------	---	-------	--	--	--

七、其他

7.1 本规则是实施裁判工作的依据。在竞赛中，裁判有最终裁定权。他们的裁决是最终裁决。裁判不会复查重放的比赛录像。关于裁判的任何问题必须由学生代表在两场比赛之间向裁判长提出。组委会不接受指导教师或学生家长的投诉。

7.2 未尽事项

竞赛期间，规则中的其他未尽事项由竞赛裁判委员会决定。

附件：

垃圾分类挑战赛现场记分表

组别：_____ 学校名称：_____ 参赛队员：_____

序号	项目任务	说 明	分值	第一轮		第二轮		任务完 成分值
				数量	得分	数量	得分	
1	出发	机器人完全离开起始区（竖直投影）	20 分					20
2	收集搬运	垃圾道具被完全移出小区的区域	10 分/个					160
		正确显示相应垃圾种类的彩色图片	10 分/个					
3	分类放置	根据垃圾种类正确分类垃圾至对应的垃圾收集区（垃圾部分进入）	10 分/个					320
		根据垃圾种类正确分类垃圾至对应的垃圾收集区（垃圾完全进入）	20 分/个					
		到达收集区后屏幕关闭（取到垃圾后正确显示相对应的彩色图片本项得分有效，没有显示或者显示错误本项不得分）	10 分/个					
4	返回	机器人完全回到并停在起始区（竖直投影完全进入）	20 分					20
5	时间奖励	所有垃圾全部完成收集和正确分类的，机器人在完成返回任务后时间仍有剩余且所有任务获得满分的。 180 秒内奖励（180-完成时间）	1 分/秒					
				第一轮 总分		第二轮 总分		
得分确认，参赛队员代表签名								
最终成绩								

裁 判 员：_____ 裁 判 长：_____