

2025第十九屆 CTEA 超級軌跡賽賽規 (港區賽)

一、比賽介紹

機械人從起點出發,踏上征途。在征途上,將會遇到各種路況,有急轉的彎 道、顛簸的碎石路、斷續綫段等等,機械人需要穩定迅速地克服各項難關,最終到達並停留在終點,全程不得超過2分鐘。

二、比賽細則

1、場地

比賽場地採用彩色噴繪布,尺寸2 米乘 3 米。從場地上的起點區域出發,有一條 2.0cm 至 2.5cm 寬的黑色軌道線一直延伸到終點區域。此條黑色軌道線由起止線、直線、虛線、折線、斷線、圓弧等組成,具體組成方式以主辦單位於賽前公佈為準。此外,在黑色軌道上將隨機分佈不同的比賽任務模型。

下圖是有可能出現的一種場地圖形(該圖僅供示例參考用,實際場地於比賽前一周於大會網頁公佈)

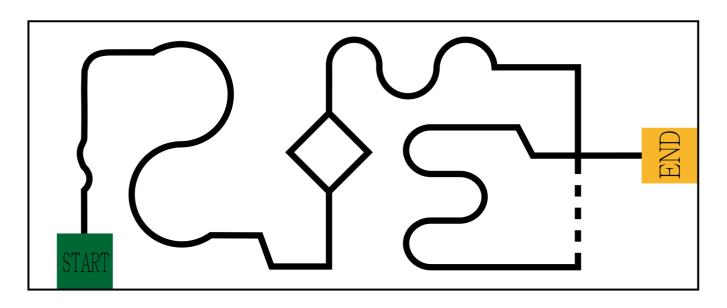


圖 1. 競賽場地示意圖

2、比賽時間及計分方法

比賽共分二(兩)輪,每輪比賽時間為2分鐘。比賽得分組成方式如下:

(a) 任務得分

機械人在規定時間內完成任務,將獲得該任務的分數,重複完成只會計算一次。

(b) 時間得分

機械人在規定時間內或提前順利完成所有任務,到達並停留在終點,將會額外獲得剩餘時間分數。每提前 1 秒獲得 1 分。只要有一個任務失敗,時間分為 0。

(c) 光電系數

為鼓勵使用更少的感測器完成任務,賽項將加入光電系數。

光電感測器數量	5個	4個	3個	2個	1個
光電系數	1.0	1. 05	1.1	1. 15	1.2

每輪得分 = (任務得分+時間得分) X 光電系數

比賽將取二(兩)輪成績的平均分為最終得分,如果成績相同時,將以下列因素作比較:

- (a) 取二(兩)輪中的最佳成績排列名次,如此類推;
- (b) 在(a)的情況下不能分出勝負,則以機體重量較重(包括電池)為優勝者。

3、機械人規格和材料標準

- (1)尺寸:機械人在起點區的最大尺寸為 20cm×20cm×15cm(長×寬×高),離開出發區後, 必需確保到達終點區時的尺寸保持原來尺寸(長×寬×高)。
- (2)控制器:每台機械人只允許使用一個控制器,控制器馬達埠不得超過4個,輸入/輸出 埠各不得超過8個(包含8個)。
- (3)馬達/電機:每台機械人必需使用閉環編碼(伺服)馬達/電機,初級組數量不超過2個, 高級組數量不超過3個。
- (4) 感測器:機械人禁止使用集成類感測器,如循跡卡、灰度卡等。禁止使用帶危險性感 測器,如鐳射類感測器。相同類型的感測器數量不得超過5個。對光電感測器、光感、 黑標或顏色感測器,用於檢測地面黑線,都會被認為是相同類型的感測器。
- (5)結構:機械人盡可能使用塑膠積木組件搭建,以減少使用螺絲、螺釘、鉚釘、膠水、 膠帶等輔助連接材料,在名次的成績相同時有優勝考慮。
- (6)電源:各款一次性電池或充電池均可使用,其電源電壓輸出應低於 14V。除使用品牌 套件原裝充電池外,<mark>嚴禁使用非原(正)廠鋰電電池</mark>,其他所有充電池均需於比賽前兩星 期填妥「使用充電池申報表」並以電郵形式將表格提交至大會,經受理後方能使用。



4、參賽組別

- (1) 高級組-(專科、中學生)年齡由13至19歲;
- (2) 初級組-(小學生)年齡由7-12歲。 參賽隊必須有一位老師、導師或教練負責。每隊隊員人數限於兩位

三、比賽任務

1、比賽任務設置

比賽中根據將設置不同任務,設置數量按組別不同。初級組:任務數量 4 個;

高級組:任務數量 5 個

2、比賽結束說明

- (1) 機械人脫離軌跡線或任務區域,該輪比賽結束,不會計算時間分。
- (2) 於規定時間內未能到達終點並停留,該輪上賽結束,不會計算時間分。

3、比賽中可能存在的任務

(1) 檢查點

在整個場地的黑色引導線上將設立若干個綫段檢查點。每個檢查點都會各自計算分數。

(2) 山洞

在場地的一段隨機直線賽道上,將可能放置一個長 20cm、內寬 25cm、內高16cm的山洞, 機器人需要從中間通過並且任何部分都不能碰到模型。

該道具的模型如下圖所示:



成功通過山洞得10分,失敗則 0 分。

成功通過的標準為 — 機械人通過山洞時,機體任何部分都沒有碰到山洞模型。

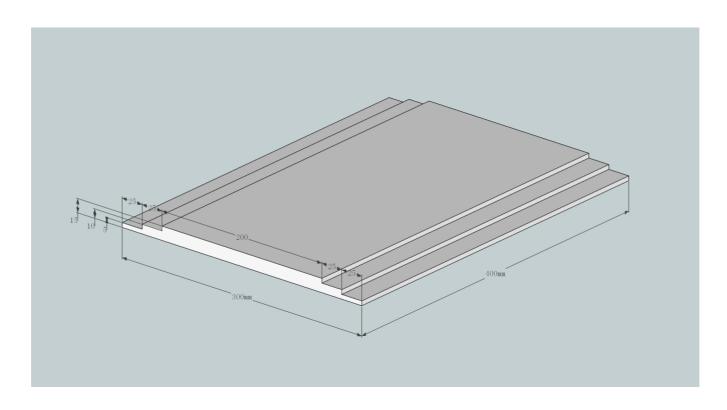
(3) 碎石障礙

在場地的一段直線引導線上,可能出現幾條直徑約 5mm、長度不超過約 10 cm 的十字柱子。每條柱子平鋪在場地上,並垂直於經過的引導線,柱子間存在黑色引導線,該道具的模型如下圖所示:

成功通過所有障礙得10分,只要失敗一條則0分。

(4) 梯級

在場地的一段直線引導線上,可能出現一塊梯級,梯級模型為一塊寬300 mm,長400 mm 的膠板,該道具的模型如下圖所示:

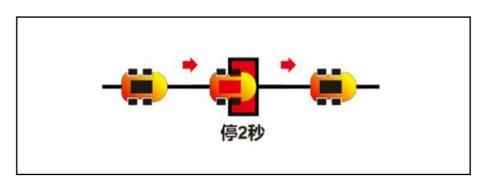


成功通過梯級得10分,失敗則0分。

成功通過的標準為 — 機械人全程從梯級上正向通過。從側邊通過或在通過的過程中翻車等都判定為失敗。

(5) 辨色區

在場地引導線上,存在一段寬度為 10 cm的辨色區,辨色區的顏色為紅、綠或藍的任意一種,辨色區中將不設引導線。機械人通過辨色區時,需以控制器的內置顯示 屏或外置的LED模組顯示該辨色區的顏色,並且停止兩秒鐘。為了方便裁判觀察,賽 前需向裁判指明將會顯示顏色的元件位置。



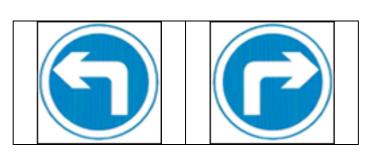
成功完成辨色任務並辨色區離開得10分,失敗則0分。 在進入辨色區前提前顯示則 判定為任務失敗。由於印刷原因,機械人顯示的顏色和場地上辨色區的顏色允許存 在一定的偏差。

(6) 分岔路

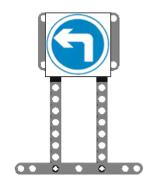
在場地上,存在一段分岔的引導線。機器人需要在進入分岔路前識別路標選擇正確路線。該路標為 5cm 乘 5cm 正方型圖示,並貼在一個 15cm 高的指示牌道具模型上,而該道具模型將放置於分岔路起始點前,離引導線 15cm 的位置上。機器人識別路標及通過分岔路的過程中不能夠碰到模型,否則視為失敗。

該道具模型如下圖所示:

可能出現的標示圖案









四、相關名詞

1、場地:包括場地噴繪布、場地模型、場地障礙。

2、出發:機器人離開起點的動作稱為出發,完全離開起點即認為出發動作已完成。

3、終點:機器人超過三分之二的機體進入了並停留終點區內。

4、終止比賽:

- (1)比賽進行中,機器人(車)應循正在行走黑線軌道前進,不可偏離,否則,會被終止該輪比賽。終止比賽後,已取得的分數有效,且不影響另外一輪比賽的成績。
- (2)比賽過程中,參賽隊可以隨時向裁判申請終止該輪比賽。終止比賽後,已取得的分數 有效,且不影響另外一輪比賽的成績。
- (3)比賽過程中,機器人或參賽隊員故意破壞場地、干擾比賽或衝撞裁判時,裁判有權直 接終止該輪比賽或取消參賽資格。終止比賽後,已取得的分數無效。

五、任務隨機性

場地上的任務模型的位置並不固定,這種不確定性增加了比賽的趣味性。 障礙模型的位置會於比賽當日公佈。

六、其他

1、現場環境

(1) 現場的電源

比賽現場提供當地標準電源介面,如果參賽隊需要任何電壓或者頻率的轉換器,請 參賽隊自行準備。距離參賽隊最近的電源介面可能距離參賽隊的指定調試桌有一定 的距離,請參賽隊自行準備足夠長的電源延長線,同時在現場使用延長線時請注意 固定和安全。

(2) 現場的光線

比賽現場為日常照明,正式比賽之前參賽隊員有時間標定感測器,但是大賽組委會不保證現場光線絕對不變。隨著比賽的進行,現場的陽光可能會有變化。現場可能會有照相機或攝像機的閃光燈、補光燈或者其他賽項的未知光線影響,請參賽隊員自行解決。



(3) 場地平滑度

現場比賽的場地鋪在地面上,組委會會盡力保證場地的平整度,但不排除場地褶皺等情況。

2、競賽爭議

競賽期間,凡是規則中如有未盡事項以競賽裁判委員會現場公佈為准。裁判保留對上述 賽規未有考慮情況和整場比賽的最終裁決權。大會**不接受**任何其他人士 見證或拍攝所得的 相片或影片為申訴證據。