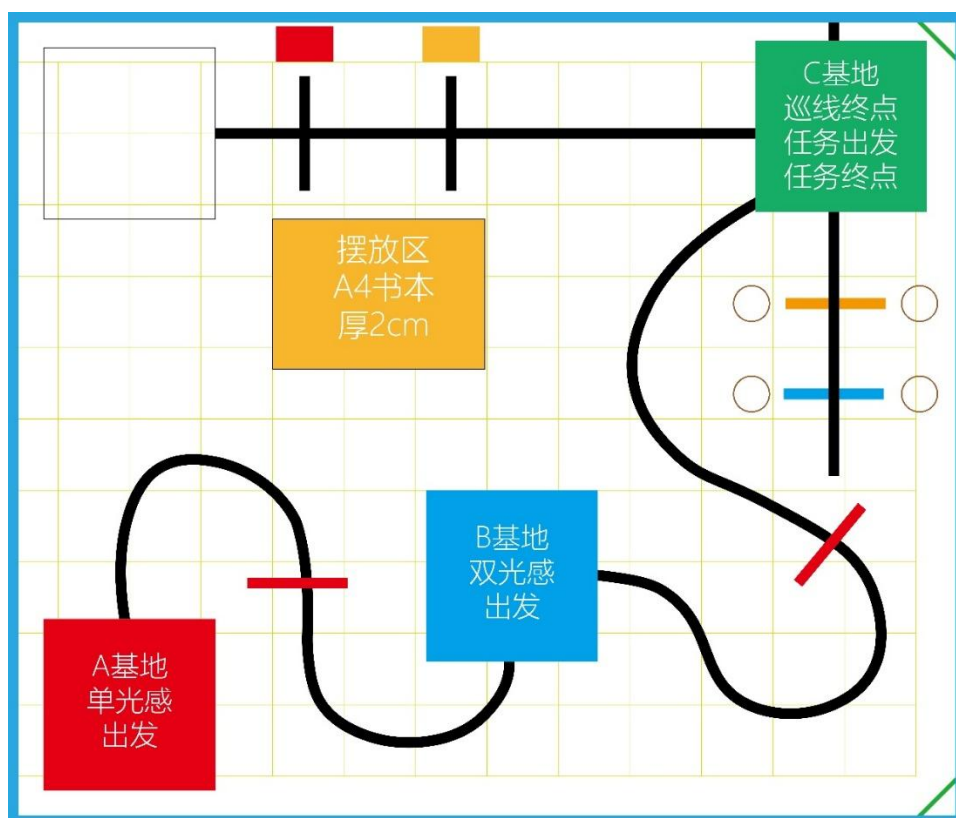


一、场地介绍

A 基地：场地左下角红色方块区域，为单光感出发位。

B 基地：场地中部蓝色方块区域，为双光感出发位。

C 基地：场地右上角绿色方块区域，兼具巡线终点、任务出发、任务终点三项功能。



二、道具准备

道具名称	规格参数	放置位置
A4 书本	厚度 20mm	场地中上摆放区（黄色矩形区域）
圆柱道具	直径 40mm、高度 40mm，共 2 个	场地右侧，四个圆形位置中任选 2 个预置放置
环形道具	长 24mm、高 40mm，共 2 个 	A4 书本前方

三、机器人设备规范要求

本赛事设备不限品牌，所有参赛机器人须严格遵守硬件尺寸、电路结构、启动逻辑相关规范。

尺寸规范：机器人整机长、宽尺寸均不超过 240mm，高度无限制。

硬件限制：仅可使用 1 个控制器；电机数量不超过 4 个；禁止使用集成循迹卡；供电电池电压不超过 9V；其余各类传感器数量、种类不限。

启动规则：机器人必须实现单次操作启动（单按键按压或单开关拨动），启动后全程由程序自动运行，比赛过程禁止人工干预、遥控、手动辅助。

功能要求：机器人需兼容单光感、双光感两种巡线模式，具备稳定行走、精准定位、提升抓取、物件搬运的完整执行能力。

就位要求：机器人初始摆放必须完全置于对应出发基地方框内，不得压线、出界，否则视为违规。机器人进入基地方框内可以修整机器人后重新出发，不可将机器人搬运至另一个基地。

四、赛事标准任务流程

参赛机器人需按顺序完成四项任务，机器人进入基地方框内可对机器人进行修整，全部任务完成后返回 C 基地，任务结束。

任务一：A 基地至 B 基地巡线任务：机器人在 A 基地就位，以单光感模式启动，沿黑色引导线自主行驶，精准抵达 B 基地，完成第一段巡线任务。多余光感可不安装、物理断开或指向上方。

任务二：B 基地至 C 基地巡线任务：在 B 基地内将机器人调整为双光感配置，切换为双光感巡线模式后从 B 基地出发，沿黑色引导线自动行进，成功抵达 C 基地。

任务三：提升至书本上方任务：机器人从 C 基地出发，行驶至摆放区，完成将环形道具提升并放置到 20mm 厚 A4 书本上的任务。

任务四：圆柱搬运任务：将场地右侧任选 2 个 40mm×40mm 圆柱道具，精准搬运至剩余两个空置圆形区域。

五、作品提交视频规范

1. 视频基础规范

视频比例为 16:9 横屏，格式仅限 MP4、MOV；总时长≤6 分钟，文件大小≤250MB；视频封面为参赛选手与机器人的实拍照片，并标注选手信息（姓名+学校），可自主添加合规配音与字幕。

2. 视频固定内容结构

为统一参赛视频制作标准、满足赛事评审要求，视频统一采用四段式结构拍摄，按规范拍摄后整合为单个完整视频提交，具体要求如下：

片段一、自我介绍与作品简介（≤30 秒）：选手正面出境口播，画面整洁、人声清晰。需介绍个人姓名、参赛编号、学校信息，以及机器人设备名

称、核心功能和参赛项目。仅口播介绍，不展示设备运行画面，严格控制时长。

片段二、机器人搭建过程（≤2 分钟）：全程一镜到底、无镜头切换，可正常倍速加速。完整拍摄从散件、工具摆放到整机组装的全过程，重点拍摄机身搭建、核心接线、零件安装、整机调试等关键步骤，选手操作画面全程出镜，不得跳过关键流程、不得分段拼接剪辑。

片段三、程序功能介绍（≤1 分钟）：无剪辑、一镜到底，选手出镜讲解。可搭配程序界面展示，简要说明编程环境、核心程序模块、代码逻辑，以及机器人巡线、任务执行等核心功能与设计亮点，保留原声，无后期配音替换。

片段四、运行展示与思路讲解（≤2 分钟）：评审核心片段，**全程无剪辑、无加速、无中断**。实拍机器人完整自动完成全部赛事任务，选手同步出镜讲解，涵盖结构设计优势、巡线运行逻辑、程序控制思路，以及调试难点与优化解决方案，保证音画、实操、讲解实时同步。

成片提交要求：严格按照四段固定顺序拼接，画面无缝衔接，统一分辨率、画幅与音量，无水印、黑屏、闪屏，各片段严控时长，整合为单一视频文件后按姓名命名提交。

六、作品合规与原创要求

原创性要求：所有参赛作品须为选手独立构思、自主设计与搭建。同一学校、机构参赛作品不得出现结构方案、程序逻辑、视频脚本高度雷同；禁止使用统一模板批量制作参赛视频。抄袭、照搬他人作品或作品高度雷同者，予以扣分，情节严重的，直接取消初赛参赛资格。

视频内容合规：参赛视频须为选手现场真实实拍，严禁搬运、剪辑、盗用他人素材。视频画面、字幕、配音中不得出现培训机构 LOGO、商业水印、宣传广告及任何敏感、违规内容。

七、评审规则与晋级机制

评审主体：由赛事组委会组织专业评委团队，对所有有效提交作品开展统一评审。

晋级规则：按参赛组别独立排名，结合作品完成度、原创度、运行稳定性综合评判，择优选拔优秀选手晋级线下复赛。