

2010 中国机器人大赛暨 RoboCup
中国公开赛中型组规则
(Ver. 3.0)

中国 RoboCup 中型组技术委员会

2010 年 5 月 9 日

引言

规则宗旨：

1. RoboCup 比赛规则不会对比赛如何进行作任何描述。规则仅保证比赛能够公平进行，并鼓励技术和创新的发展。
2. RoboCup 比赛规则应当避免对机器人的设计产生限制，包括机器人的机械结构、传感器系统、通讯设备等。除非这些限制是促进技术进步和公平比赛的必要保证。
比如：全局视觉在中型组中是禁止的。
3. 参赛球队应当避免利用规则上的漏洞或矛盾之处在特定的比赛条件下获利，如果有球队发现了这样的漏洞或者矛盾之处，应当向技术委员会报告。

设计宗旨：

1. 每个球队设计机器人时不应当对场地周围环境、观众、其它球队的机器人以及其它机器人怎样运作等做出自己的解释或者存在任何假设。
2. 每个球队没有必要为了适应其它球队的机器人而对自己的机器人进行改动，任何这样的改动都应该是相互对等的。

规则的组成：

RoboCup 中型组规则有以下两个主要部分组成：

1. **比赛规则**：国际足联规则包含于 RoboCup 中型组比赛规则中，根据 RoboCup 进行相应的修改和解释。
2. **赛事规则**：用于规定参赛球队资格认证等与每年的机器人足球比赛相关的事宜。

规则冲突的解决：

当国际足联规则与机器人足球比赛规则冲突时：

1. 在国际足联规则上进行的 RoboCup 修改与解释，高于国际足联规则。
2. **赛事规则**高于国际足联规则以及在国际足联规则上进行的 RoboCup 修改与解释

下载网站：

本规则可下载于：中国自动化学会机器人竞赛工作委员会官方论坛—RoboCup 中型组 (MSL) 比赛规则交流区

<http://www.hengruitongze.com/robot/showbbs.asp?bd=2&id=9042&totable=1>

规则的修改建议和纠正:

如果对规则有任何意见或建议, 请联系RoboCup中型组国内邮件列表:

RoboCup_MSL_China@googlegroups.com

或者中国 RoboCup 中型组技术委员会:

MSL_China_TC@googlegroups.com

加入 RoboCup 中型组国内邮件列表请访问:

http://groups.google.com/group/RoboCup_MSL_China?hl=zh-CN

退出 RoboCup 中型组国内邮件列表请发送电子邮件到:

RoboCup_MSL_China-unsubscribe@googlegroups.com

目 录

比赛规则	1
规则一 比赛场地.....	1
规则 1.1 尺寸	1
规则 1.2 场地标识.....	1
规则 1.3 球门区.....	2
规则 1.4 禁区.....	2
规则 1.5 角旗.....	3
规则 1.6 角弧.....	3
规则 1.7 球门.....	3
规则 1.8 安全.....	3
规则二 比赛所用球.....	4
规则 2.1 质量和尺寸.....	4
规则 2.2 受损球的替换.....	4
规则三 场上机器人的数量.....	6
规则 3.1 场上机器人.....	6
规则 3.2 正式比赛.....	6
规则 3.3 其他比赛.....	6
规则 3.4 所有比赛.....	6
规则 3.5 替换机器人的程序.....	6
规则 3.6 替换守门员.....	6
规则 3.7 犯规以及处罚.....	7
规则四 比赛队员装备.....	8
规则 4.1 安全性.....	8
规则 4.2 基本装备.....	8
规则 4.3 稳定性.....	14
规则 4.4 守门员.....	14
规则 4.5 犯规和制裁.....	15
规则 4.6 重新比赛.....	15
规则五 裁判.....	16
规则 5.1 裁判之权威.....	16

规则 5.2	权力与职责.....	16
规则 5.3	裁判判决.....	16
规则六	助理裁判.....	17
规则七	比赛过程.....	18
规则 7.1	比赛时间.....	18
规则 7.2	中场休息.....	18
规则 7.3	补时.....	18
规则 7.4	点球.....	18
规则 7.5	加时.....	18
规则 7.6	中途终止之比赛.....	18
规则八	比赛的开始与重开始.....	19
规则 8.1	赛前准备.....	19
规则 8.2	开球.....	19
规则 8.3	开球过程.....	19
规则 8.4	开球的犯规及措施.....	20
规则 8.5	争球.....	21
规则 8.6	争球过程.....	22
规则 8.7	争球的犯规和处罚.....	22
规则九	比赛的进行与暂停.....	23
规则 9.1	比赛暂停.....	23
规则 9.2	比赛进行.....	23
规则十	比赛的计分.....	24
规则 10.1	进球得分.....	24
规则 10.2	比赛胜利.....	24
规则 10.3	赛事规则.....	24
规则十一	越位.....	25
规则十二	犯规行为.....	26
规则 12.1	直接任意球.....	26
规则 12.2	点球.....	27
规则 12.3	间接任意球.....	27
规则 12.4	制裁许可.....	30
规则 12.5	警告犯规.....	30
规则 12.6	罚出场外.....	31

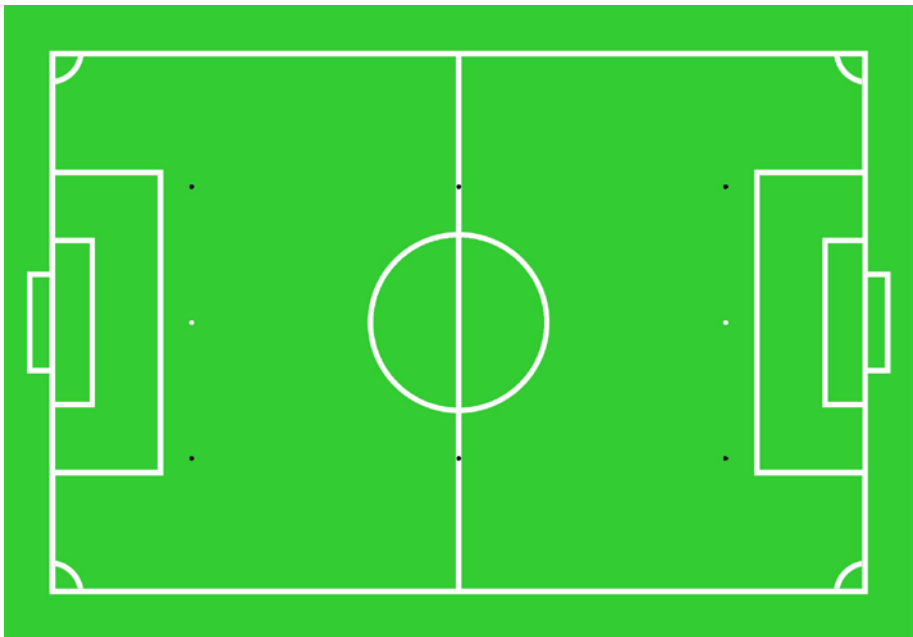
规则十三	任意球.....	32
规则 13.1	任意球.....	32
规则 13.2	直接任意球.....	32
规则 13.3	间接任意球.....	32
规则 13.4	任意球的位置.....	32
规则 13.5	任意球犯规/制裁.....	34
规则十四	点球.....	35
规则 14.1	球以及机器人的位置.....	35
规则 14.2	裁判.....	35
规则 14.3	过程.....	35
规则 14.4	犯规和惩罚.....	36
规则十五	边线球.....	37
规则 15.1	边线球的过程.....	37
规则 15.2	边线球犯规/制裁.....	38
规则十六	球门球.....	39
规则 16.1	球门球的过程.....	39
规则 16.2	球门球犯规/制裁.....	40
规则十七	角球.....	41
规则 17.1	角球的过程.....	41
规则 17.2	角球犯规/制裁.....	42
赛事规则		43
赛事规则一	2010 年规则的主要变化.....	44
赛事规则 1.0	比赛规则修改原则.....	44
赛事规则 1.1	比赛规则中需要参赛队注意的几个问题.....	44
赛事规则二	资格认证.....	50
赛事规则 2.0	资格认证的必要性.....	50
赛事规则 2.1	资格认证材料的组成.....	50
赛事规则 2.2	资格认证材料的评分.....	50
赛事规则 2.3	预计时间、提交、资格认证材料的评阅.....	53
赛事规则 2.4	资格认证材料的提交方法.....	53
赛事规则三	裁判.....	54
赛事规则 3.1	裁判的选择.....	54
赛事规则 3.2	裁判的指派.....	54

赛事规则 3.3	裁判的赛前培训.....	54
赛事规则 3.4	比赛中的裁判.....	54
赛事规则 3.5	违规和处罚.....	55
赛事规则四	竞赛规章.....	56
赛事规则 4.0	预先说明.....	56
赛事规则 4.1	竞赛的组成.....	56
赛事规则 4.2	参赛队注册、安装调试、技术检查.....	56
赛事规则 4.3	技术挑战.....	57
赛事规则 4.4	预选赛.....	57
赛事规则 4.5	淘汰赛.....	58
赛事规则五	颜色规定.....	59
竞赛规则六	裁判盒.....	59
附 录.....		60
附录 1、无线路由器设置:		60
附录 2、场地网络设置:		60
附录 3、参赛队网络地址分配表格:		61

比赛规则



规则一 比赛场地

RoboCup 规定	
RC-1.0: 场地	
RC-1.0.1 表面	选择场地的材料比赛的当地组织者负责，场地表面必须是绿色的。
RC-1.0.2 灯光	场地上方可以悬挂人造光源。

规则 1.1 尺寸

比赛场地必须是矩形的。边界线的长度必须长于球门线的长度。RoboCup规定如下：

RC-1.1: 尺寸	RoboCup比赛 长度:最小8米，最大18米。 宽度:最小6米，最大12米。 2010中国机器人大赛暨RoboCup中国公开赛中型组比赛的 场地大小是18m×12m
---------------	---

规则 1.2 场地标识

比赛场地用线来标识。这些线属于比赛场地。较长的两根边界线叫做边界线。

较短的两根叫做球门线。所有的线不能超过12.5厘米宽。整个场地被中场线分割成两半。中场线的中点是中心的标记。一个半径为2米的圆环绕此点。

RoboCup 规定	
RC-1.2: 场地标识	边界线和球门线的宽度是12.5厘米。中心圆的半径是2米。对于RoboCup, 场内线（中心圆、球门区, 罚球区）的宽度为12.5厘米。
RC-1.2.1: 安全边界	环绕场地是黑色的安全边界, 边界的高度在5厘米到15厘米之间。安全边界要放在离场地边缘1m处。安全边界唯一的作用是防止机器人冲向观众。所有的球队都不能对这个边界作任何设想。比赛组织者可以根据他们的能力, 在事先通知的情况下对安全边界的两个要求做出修改。
RC-1.2.2: 广告板	组织者可能要在场地的每个长边加三个广告板。每个板长不得超过150厘米, 高不超过50厘米。广告板须放在安全边界的上面或者外侧。广告板不能用于定位。
RC-1.2.3: 重新比赛点	RoboCup场地为重启比赛定义了9个地方。除了白色中心标记和白色罚球标记, 场地里还有额外的6个标记为黑色的点作为重启比赛之用。额外标记点的位置（参考场地图）规定如下: ● 2点在中场线, 每个位于中心点和边界线的中间。 ● 2点分别位于两侧穿过罚球点平行于球门线的线上, 每个点到边界线和罚球点的距离相等。 除非裁判判定犯规, 否则罚球点不能用来重启比赛。中心点、白色罚球点和额外点的直径为10厘米。

规则 1.3 球门区

场地每个末端的球门区定义如下:

在距每个球门柱内侧0.75米处画两条与球门线垂直的线。这些线延伸入场内0.75米处与一条平行于球门线的直线相交。这些线和球门线所确定的区域就是球门区。

规则 1.4 禁区

场地每个末端的禁区定义如下:

1. 在距离每个球门柱内侧2.25米处画两条与球门线成直角的线。这些线延伸入场内2.25米处与一条平行于球门线的直线相交。这些线和球门线所确定的区域是禁区。
2. 在每个禁区内有一个罚球点标记。此标记距球门柱中心点3米并到两个门柱距离相等。

规则 1.5 角旗

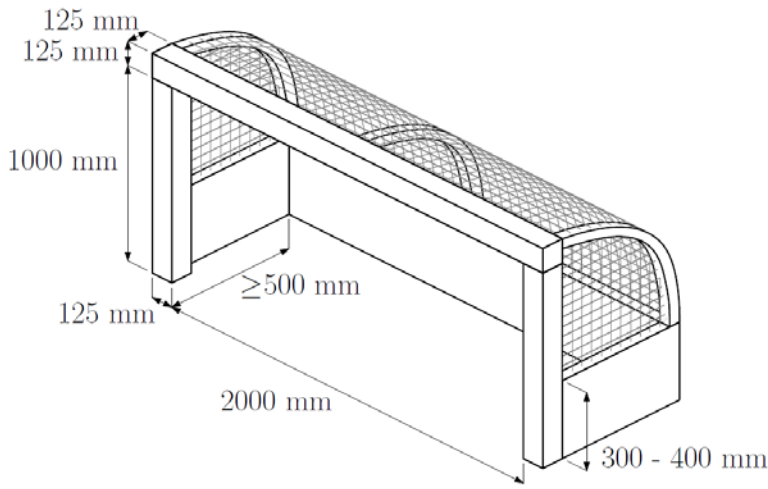
RC-1.5: 角柱	RoboCup比赛中没有角柱。
---------------	-----------------

规则 1.6 角弧

角弧：以场地边线的四个角为圆点在场地内画半径为0.75米的四分之一圆弧。

规则 1.7 球门

球门必须放在两边球门线的中央。它们包括两个与角旗等距的立柱和顶部与立柱相连的横梁。立柱相距2米，横梁下边缘离地1米。门柱和横梁具有相同的不得超过12.5厘米的宽度和深度。球门线与门柱和横梁等宽。球门后面设有球网，球网不得影响守门员的活动。门柱和横梁必须漆成白色。

RoboCup 规定	
RC-1.7: 球门	在球门立柱、横梁与场地安全边界之间有一张网。为了避免网直接与机器人接触（比如轮子、射门机构等），球网的下部可以遮挡30~40厘米高，以作为安全区域。安全区域由当地组织者决定，每届比赛都可能不同。球门深度至少0.5米。球门立柱和横梁的颜色为白色。颜色示例参见附录。 

规则 1.8 安全

球门必须安全的固定在地上。便携球门只有在安全允许的情况下才能使用。



规则二 比赛所用球

规则 2.1 质量和尺寸

球是：

- 球形的，
- 有皮革或其它相应材料制成，
- 周长不超过70厘米（28英寸）不小于68厘米（27英寸），
- 在比赛开始的时候，重量不超过450克（16盎司）不低于410克（14盎司），
- 在海平面上（8.5lbs/sqin-15.6lbs/sqin）上的压力为0.6-1.1个大气压（600-1100克/厘米²）

RoboCup 规定	
RC-2.1: 质量和尺寸	每一支球队必须能在任何时候使用任意的FIFA标准5号足球。官方比赛用球将至少在比赛前一个月公布。官方比赛用球的大部分颜色不会是黑色、白色和绿色（此限制在技术挑战时例外）。机器人的视觉系统应能够在不需要预先标定的情况下对满足上述要求的球有足够的适应能力。球不能使用过度，比赛双方领队应当在比赛开始之前对比赛用球达成一致，或者由裁判决定使用哪一个球。 2010中国机器人大赛暨RoboCup中国公开赛中型组比赛用球的相关规定，请参照赛事规则1.1的要求。

规则 2.2 受损球的替换

比赛过程中如果球爆裂或受损：

- 比赛停止。
- 将替换球放在球损坏前的地方重启比赛（参见国际足联规则8）；

如果球爆裂或者受损的同时，不是在中线开球，射门，罚角球，任意球，罚球或边线罚球：

- 比赛相应的重新开始。

没有得到裁判允许的情况下不得比赛过程中替换球。

RoboCup 规定	
RC-2.2:	赛事组委会有责任检查比赛用球，包括球上的各种广告，Logo，或者徽章。



规则三 场上机器人的数量

规则 3.1 场上机器人

RoboCup 规定	
RC-3.1: 场上队员	比赛在两个球队之间进行，每个球队不超过5个机器人，其中1个是守门员。 如果任意一个球队上场机器人的数量少于2个，比赛将不能开始。在比赛过程中如果一个球队的机器人数目少于2个，比赛将继续进行
RC-3.1.1: 无能力的场上队员	失去比赛能力的机器人，比如：不能移动，传感器或者执行机构故障、失效，将不允许继续比赛。由裁判来判断一个机器人是否有能力继续比赛。裁判可以在任何时刻要求一个队的领队展示他们的机器人有比赛能力，特别是在比赛开始前或结束后、比赛中场、或者比赛过程中任何中断的时刻。

规则 3.2 正式比赛

RoboCup 规定	
RC-3.2: 在RoboCup组织认可的比赛中	在RoboCup中暂时不允许换人。

规则 3.3 其他比赛

规则 3.4 所有比赛

规则 3.5 替换机器人的程序

规则 3.6 替换守门员

任何一个场上队员都可以与守门员换位。只要满足：

- 事先通知了裁判；
- 换人在比赛停止的状态下进行。

RoboCup 规定	
RC-3.6: 守门员替换过程	在RoboCup中, 允许用场上机器人替换守门员。替换过程必须在比赛间隙完成, 通常是在守门员需要下场修理的时候。

规则 3.7 犯规以及处罚

如果替补机器人在没有得到裁判允许的情况下上场:

- 比赛停止;
- 替补机器人被出示黄牌警告并且离场;
- 比赛在停止的时候球所在的位置以争球的方式继续。

如果在没有裁判允许的情况下替换守门员:

- 比赛继续;

当球不在比赛状态的情况下, 涉嫌犯规的机器人受到黄牌警告。

RoboCup 规定	
RC-Decision2	RoboCup机器人必须是全自主的。除了规则中允许的以外, 无论是否从技术上来说, 任何人与机器人的交互和教练都是不允许的。教练以及交互只允许对替补机器人和场外的机器人使用, 而且, 此时的机器人必须是不活动的, 特别是不能发送包括无线通讯在内的任何信号。



规则四 比赛队员装备

RoboCup 规定	
RC-4.0.1 设计原则	进行足球运动的机器人必须设计的既稳定又安全，相关条款会在后面详细解释。为了在技术委员会认证机器人尺寸以及触球装置的时候予以支持，适当的测量尺寸（比如结构图）需要在赛前予以公布，这样可以使比赛的机器人认证过程中掌握更多的细节。

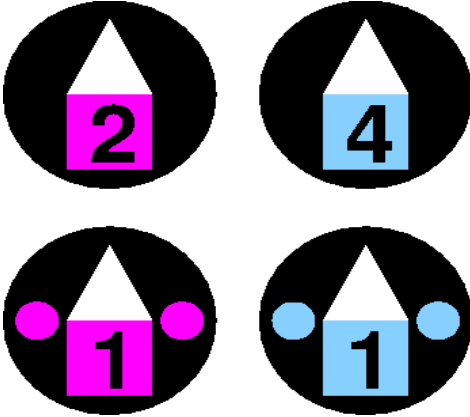
规则 4.1 安全性

RoboCup 规定	
RC-4.1: 机器人安全性	足球机器人必须保证它们是安全的。安全意味着机器人不能损害其他机器人或场地上的任何物品或对人员造成威胁。 特别的，机器人的设计不能违反相关规定。 在机器人的底盘四周，必须有一圈1cm厚、6cm高的软材料作为安全保护。这层软保护材料必须在背面的全部高度上进行固定。允许任何人采取任何必用的动作以避免紧急的危险。这些措施包括：举起机器人和关掉它。各队必须在机器人上提供一个紧急停止按钮来中断机器人所有的活动。
RC-4.1.1: 信号干扰	机器人的设计和编程必须可以尽量消除传感器系统和通讯系统的相互干扰。使用可能导致通讯和传感干扰的特定设备必须上报赛事组委会，并最终在两队比赛前协商。如果一个队伍使用的通讯和传感器与事先上报给组委会以及对手的不相同，那么，比赛无效且赛事委员会可以拒绝该机器人参加以后的赛事。
RC-4.1.2 禁止参赛	如果机器人违反以上的要求，特别是当机器人可能对对方机器人造成严重伤害，或者威胁到裁判、观众或者人类队员的，赛事的组织委员会可以禁止该机器人参加比赛

规则 4.2 基本装备

RoboCup 规定	
RC-4.2.0: 机器人尺寸	每个机器人队员尺寸必须符合下列约束： 1. 每个机器人外形在地板上投影须符合下列尺寸：最小30cm × 30cm，最大52cm × 52cm，每个机器人必须拥有各自的配置和执行装置。

	2. 场地上的机器人（不包括守门员）在任何时候的尺寸都不得超过52cm × 52cm。 3. 当有球射向球门时，守门员可以在短时间内扩大它的尺寸（最多不得超过1秒），扩大的范围不得超过60cm × 60cm的投影尺寸或者90cm的高度限制。守门员必须自己判断这种情况，但是守门员只有在它的尺寸完全恢复到正常尺寸限制4秒钟以后才能再次扩大它的尺寸。另外，只允许在一个方向短时间内扩展尺寸（向左、向右或者向上）。 4. 机器人的高度必须在40cm到80cm之间（除了守门员，守门员在扩大尺寸时不得90cm）。 5. 场上机器人（不包括守门员）不能超过80cm的高度限制。 6. 赛前，技术委员会将会对机器人尺寸进行检查，如果机器人尺寸没有满足规则限制，将不能参加比赛。
RC-4.2.1: 机器人形状	只要在尺寸限制范围之内，任何形状的机器人都是允许的。机器人可以任意展示或者动态改变自己的形状，只要不违反有关的规则。
RC-4.2.2:重量	最重不得超过40千克。
RC-4.2.3: 机器人颜色	机器人主要部分颜色必须是黑色的。 为了减少反射，油漆或者使用的材料必须是不光滑的。 注意1: 此规则并不意味着你的机器人必需是全黑的。例如，不能油漆摄像头的镜片。但是建议每队尽量多的遮起机器人非黑色的部分，特别是颜色和球场，球相近部分。 注意2: 参赛队应该避免在机器人表面使用光亮的材料。组委会可拒绝不符合颜色规则的队伍。
RC-4.2.4: 机器人标记	一个机器人必须有可供其他机器人辨识和裁判分辨的标记。每个机器人必须带有颜色标记、号码标记和顶部标记。不佩戴所有标记的机器人不得参加比赛
RC-4.2.4.1: 色标	色标应当遵循以下要求： ● 色标高度在30cm到60cm之间，必须从各个方向可见； ● 色标可以是任何形状； ● 在任何方向上色标的高度和宽度必须大于等于10cm； ● 色标的颜色必须是官方指定的两种颜色的一种，官方指定的颜色是紫色/粉色和浅蓝色。请使用附录4中由RAL编码定义的颜色。参赛队的领队有义务准备色标样本，并尽量使本队的色标接近官方指定的颜色。 ● 每一个球队都应该准备每一种颜色，并且在比赛之前选择一种颜色
RC-4.2.4.2: 号码标记	设计号码标记必须遵循： ● 各个机器人拥有一个不小于8厘米的黑体号码，最多只能是两位数； ● 数字安装在色标上，必须至少在机器人四个主要方向

	(前、后、左、右) 是可见的; ● 守门员号码必须是1号。; ● 号码标记必须便于裁判、其他人类球员、机器人从各个方向观看。
RC-4.2.4.3: 顶部标记	每个机器人必须带有如下的顶部标记 (参见下图): ● 顶部标记是一个直径20厘米的黑色圆 ● 一个半圆上必须有最少8厘米长矩形区域, 该区域涂成各队的颜色。 ● 着色区的上面必须有一个机器人的号码标记 ● 另一个半圆上必须有一个边长至少8厘米的白色三角形, 三角形的一条边穿过圆心, 该边的相对点指向机器人首选的前进方向。对于全向定位机器人, 三角形指向踢球装置的方向。 ● 守门员顶部标记带有额外的两个直径4厘米的小圆。小圆漆成各队的颜色, 位于图案的两侧。 

RoboCup 规定	
RC-4.2.5: 通讯	符合以下规定的球队中机器人之间的无线连接是允许的: 没有人的干预下, 机器人间和机器人与远端控制计算机系统的通讯是允许的。机器人可以接收远端计算机发出的信息。这些命令不能包括任何非机器人本身传感器获得的信息。(比如: 机器人自身的位置、队友或对手在场上的位置、球在场上的位置等等)。如果数据完全由机器人得到, 在场外计算机进行这些数据融合是被特许的。 符合IEEE802.11a或者IEEE802.11b标准的无线通信设备是允许的。其它的使用相同或不同频率的无线通讯是明确禁止的。 机器人之间的所用通讯, 包括机器人与远端计算机之间的通讯, 都必须通过所在场地的无线路由器 (Access Points)

	(选择802.11a或者802.11b中的一种方式进行)，无线路由器由组委会提供。使用点对点方式(ad hoc方式)的通讯是绝对禁止的。 参赛队可以使用单播(unicast)或者多播(multicast)的通讯方式，广播(broadcast)的通讯方式是绝对禁止的。 单播和基于IPv4的多播所使用的IP地址，按照附录分配给每一个参赛队。参赛队不能使用不属于本队的地址。 尽管机器人之间以及机器人与远端控制机之间可以传递任意数量和类型的数据，但为了保证比赛的公平，对带宽的使用有严格的限制。 所有参赛队都应该受到相同的带宽限制，无论其使用哪一种802.11通讯标准。因此，带宽较低的模式(特指802.11b)决定了实际的可传送数据量的上限。每支参赛队最多允许使用802.11b无线路由器可提供带宽的20%。所以，2.2Mb/s是每支参赛队在比赛中可以使用的最高比特率(bit rate)。 除了机器人身上装备的无线通信设备，参赛队的其它计算机或设备都不允许使用任何形式的无线通讯装置。特别的，强制要求远端控制计算机关闭其无线网络通讯装置。 除了组委会提供的无线路由器以外，其它任何无线路由器在比赛期间都不能打开。 每一支参赛队都必须随资格认证材料一起递交一份在比赛中将要使用到的MAC地址列表，并明确注明哪些地址将会用于无线通讯。 比赛设置： 每一个比赛场地都必须具备由主办方提供的下列基本设备： ● 两个无线路由器，一个工作在802.11a，另一个工作在802.11b。也可以使用一个设备同时支持两种通讯标准。 ● 一台计算机用于运行裁判盒程序。 ● 一台计算机用于运行网络监控程序。 ● 两台用于远端控制计算机显示的LCD显示器。在整个比赛过程中，远端控制笔记本电脑都必须合上屏幕。这意味着机器人如果在比赛过程中上、下场，都只能操作机器人，不能通过远端控制计算机发送上、下场指令。只有在需要停止所有机器人的紧急情况下才能
--	---

打开笔记本电脑屏幕。此时比赛中断，对方将获得一个任意球。

所有无线路由器通过一个或两个交换机接入有线网络。

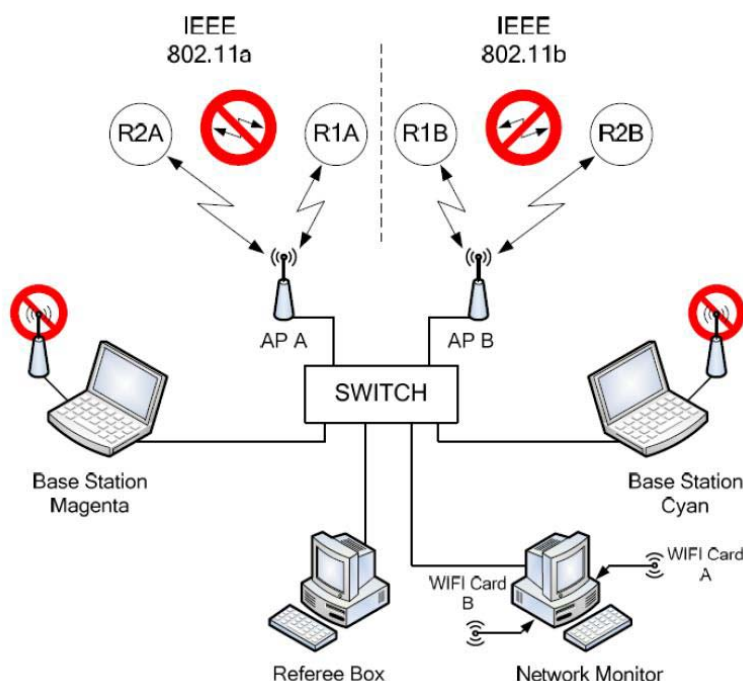
所有的裁判盒计算机、网络监控计算机、远端控制机都必须通过网线接入有线网络。

每支参赛队都必须设计本队的程序使其仅依靠一台远端控制机就可以进行比赛。

裁判盒发出的命令通过有线网络发送给参赛队的远端控制机，参赛队有责任将这些指令重新发送给场上机器人。

比赛过程中的网络设置，按照以下规定：

- 禁用 WEP 加密；
- 允许 SSID 广播；
- 普通计算机的子网掩码：255.255.255.0；
- 连接裁判盒的计算机的子网掩码：255.255.0.0；
- Access Point 的 Beacon Interval 设置为 20~30；
- Access Point 的 DTIM Interval 设置为 2~3；
- Access Point 的节能模式关闭。



网络监控：

在比赛中，每个场地有一台指定的计算机用于网络监控。这台计算机必须安装有两块独立的，分别支持802.11a和

	802.11b的无线网卡。这两块无线网卡只侦听无线网络通讯，不会影响正常的无线网络通讯。 这台计算机，也需要连接到有线网络。网络监控计算机上需要运行一个专门的网络监控程序，以检测各参赛队的网络通讯满足上述要求。 这个专门的程序可以提供某个场地上所有通许的一系列统计结果，能够至少实现以下功能： ● 辨别授权的和非授权的子网； ● 对于授权的子网，在 10 秒钟的周期内，记录所有的包和交换数据，这些信息将被记录在一个日志文件中。 ● 记录所有非授权子网的所有交换包。对于每一个记录的包，日志将记录源地址的 IP 和 MAC，以及目标地址的 IP 和时间戳。 ● 图形化显示授权子网的流量，对于不正常的情况有可视化的警告。 技术审核和制裁： 在技术检查过程中，参赛队必须准备向技术委员会解释本队的通讯设置和程序，其中包括网络设置和带宽使用情况。而且，机器人必须置于场地上并响应基本的裁判盒命令。网络监控程序检测参赛队的网络设置是否满足规则要求。 技术委员会有权要求不符合通讯规则的参赛队修改其通讯设置和程序，以纠正与规则不符的方面。如果参赛队在第二次技术检查时仍然没能通过，竞赛组委会可能会取消该队参赛资格。 如果在比赛中或者比赛结束以后，网络监控发现参赛队或附近其它的参赛队有明显的违反规则的情况，违规的参赛队将得到技术委员会的一次警告。如果该队在比赛过程中第二次受到警告，在技术委员会的建议下，组织委员会可以取消该队参赛资格。
RC-4.2.6: 传感系统	任何传感系统需要符合下列约束： 1. 传感系统的任何部分必须在机器人上（包括实际设备和信号发射装置）； 2. 不能使环境发生改变，例如不能放置特殊的标记作路标。
RC-4.2.7: 带球机构	机器人可以有特殊的带球机构。 带球机构必须是安全的。 机器人使用的带球装置不能违反规则里面对犯规与不正当行的要求。

规则 4.3 稳定性

RoboCup 规定	
RC-4.3: 稳定性	机器人球员必须制作成稳定的。 稳定意味着机器人与球, 以及与场地上的物体或其他机器人的偶尔的、意外的、相互之间的碰撞不会损坏机器人的物理损坏。机器人的传感系统和软件可以应付由其他来源造成的一定程度的干扰, 比如其他的机器人、比赛官员、队员、观众或者媒体等等。 机器人将球踢起来是允许的, 这就意味着机器人应该制作得比较结实以承受这样的撞击。

规则 4.4 守门员

RoboCup 规定	
RC-4.4: 守门员	守门员必须遵守与同组其他机器人相同的颜色约束和标记约束。顶部标记的设计必须表明该机器人是守门员。如果普通队员代做守门员, 它必须带上所替守门员的顶部标记。替补守门员不需要使用与守门员同样的色标。

规则 4.5 犯规和制裁

RoboCup 规定	
RC-4.5.1: 机器人的修理	如果机器人的硬件或软件出现问题，领队可以请求裁判的允许将机器人挪出场外。 如裁判允许挪出机器人，一个穿戴符合裁判赛前要求的队员可以进入场内将机器人搬出。 机器人必须在赛场安全边界以外修理。 也可以由助理裁判检查机器人的装备是符合要求的 当机器人维修完毕或者设备调整正常以后，只有在比赛的间歇并得到裁判盒的相应指令后，机器人才能进入场地。 当机器人下场的时候，裁判会通知裁判盒裁判。裁判盒裁判会在裁判盒程序中标记该队下场的机器人。30秒以后，裁判盒会自动发出该机器人可以在比赛间隙上场的信号，裁判盒会显示30秒结束。如果一方的机器人在30秒结束前或者不是在比赛间隙上场，对方将在相应的任意球点获得一个任意球。违规进入场地的机器人必须被一出场地，直到收到裁判盒信号，并且在比赛中断情况下才能上场。以上规定在下列情况下例外：如果有一个机器人下场，在30秒结束、收到裁判盒信号、比赛间隙之前，该队不能有其它机器人上场。如果在30秒以内的比赛间隙，有同一方的另外一个机器人下场，30秒计时会重新开始，并且在此期间该队不能有机器人上场。

规则 4.6 重新比赛

如果球员被裁判警告处分：比赛重新开始，由对方球员在停下比赛的地方罚任意球。



规则五 裁判

规则 5.1 裁判之权威

每场比赛均由一名被委派之裁判控制，裁判拥有将比赛规则施用于该场比赛的绝对权威。

规则 5.2 权力与职责

RoboCup 规定	
RC-5.2: 权力与职责	在RoboCup中，某些裁判员之职责例如记录比赛时间与比赛成绩可委托给一名助理裁判员。
RC-5.2.1: 裁判盒	在RoboCup中可应用辅助技术支持裁判员，特别是传送裁判员决定到球员和维持比赛记录。这样的辅助技术手段包括一个裁判盒以及其它可能的技术手段。特别地，比赛规则中指定裁判员发送信号时，裁判盒程序会发送一个或多个信息给机器人队员。裁判盒的操作可委托给一位助理裁判员。
RC-5.2.2: 允许停止机器人	当发现本队的机器人行为对对方机器人或者观众可能造成危险时，允许在没有得到裁判员许可的情况下，一名人类队员进入场地，通过使用紧急停止开关的方式停止机器人（即禁止使用无线通讯的方式停止故障机器人）。如果有这样的情况发生，裁判也可以停止比赛，判给对方一个任意球。任意球在比赛停止时，球所在的地方进行。

规则 5.3 裁判判决

主裁判对于比赛事实有最终判决权。主裁判只有在意识到其判决不正确，或者根据其判断及助理裁判的建议，确定比赛未被正常恢复的情况下才更改其判决。



规则六 助理裁判

助理裁判的职责（由裁判员决定）：

在RoboCup中每场比赛可指派一名或多名助理裁判员。建议配备三名。一名负责记录比赛时间与比赛成绩。除了RoboCup规则指明的职责以外，裁判员还可指派给助理裁判其他任务。

RoboCup 规定	
RC-6.1: 职责	在RoboCup中，一场比赛可以指定1名或多名助理裁判。建议安排三名助理裁判。其中一名助理裁判负责计时和记录比分。主裁判可以根据国际足联比赛规则向其它助理裁判分配附加的任务。（实际比赛中，操作裁判盒、计分计时、场上辅助主裁判都分别需要一名助理裁判）



规则七 比赛过程

规则 7.1 比赛时间

RoboCup 规定	
RC-7.1: 比赛时间	在RoboCup中, 一场比赛为两个15分钟的时间相等的半场。 对于友谊赛, 裁判员和两队可对比赛半场和时间做出协调后的决定。 在官方正式比赛中, 比赛时间可由组织委员会进行调整。

规则 7.2 中场休息

RoboCup 规定	
RC-7.2: 中场休息	在RoboCup中, 中场休息时间不得超过5分钟。

规则 7.3 补时

在每一半场中, 因下列原因引起的时间损失都应补足, 补时之多少由裁判员决定。

- 替补;
- 对机器人队员损坏之估计或将受损球员移出球场;
- 时间的浪费;
- 其他原因。

规则 7.4 点球

- 在半场结束时, 若需点球或重罚点球, 每一半场都须待点球结束后方能结束。

规则 7.5 加时

赛事规则可进一步规定加时的两个半场。

规则 7.6 中途终止之比赛

中途终止的比赛应重新进行, 除非赛事规程另有规定。



规则八 比赛的开始与重新开始

规则 8.1 赛前准备

投币后由胜方选择在上半场他们欲攻的球门。

另一方开球以开始比赛。

投币之胜方在下半场开始时开球。在下半场，两方互换场地。

RoboCup 规定	
RC-8.1.1: 推迟开始	比赛须在预定时间开始。特殊情况下经与两领队协商裁判方可修改比赛开始时间
RC-8.1.2: 遥控式开始	一队的所有机器人由来自场外的无线遥控信号启动（或停止）。

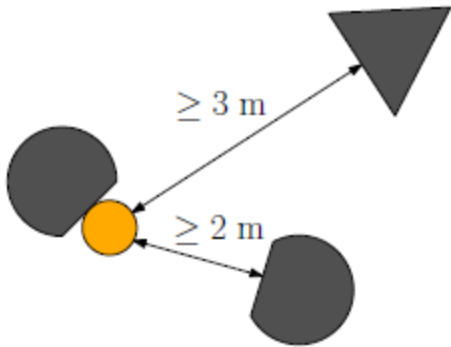
规则 8.2 开球

开球是开始比赛与重新开始比赛的方式：

- 在比赛开始时或在下半场开始时；
- 进球后；
- 在加时的每一半场开始时。

规则 8.3 开球过程

RoboCup 规定	
RC-8.3: 开球过程	在RoboCup中，开球按照以下程序进行： ● 所有机器人都位于自己的半场； ● 在球开出之前，非开球一方的机器人必须距离球3米以上； ● 开球方的一个机器人位于球旁边； ● 开球方的其它机器人在球进入比赛状态之前，都必须距离球2米以上； ● 除了开球机器人以外的其它所有机器人，在球进入比赛状态之前，都不允许接触球； ● 球停于中心标志点处； ● 裁判给初“开始”信号； ● 开球方的一个机器人开球； ● 开球机器人可以使用击球机构或者某一侧车体瞬间踢球（即不能带球或者运球），使球自由运动至少0.5米；

	● 当球被踢出运动以后，比赛即刻开始； ● 开球以后，只有当球运动至少0.5米以后，开球方机器人才能第二次触球； ● 只有当另外一个开球方机器人触到球以后，进球才是有效的； ● 如果10秒钟以后进攻方没有开出球，防守方可以触球并且直接射门得分。但是即使10秒钟过了以后，进攻方仍然需要使球接触到至少2个本队机器人后进球才有效； ● 如果开球方的非开球机器人在球进入比赛状态之前触到球，将判给对方一个开球。 裁判必须在比赛停止以后10秒钟之内开始比赛。 
RC-8.3.1: 机器人位置	具有自动跑位功能的机器人可以位于规则规定区域内的任何位置。 对于没有自动跑位功能的机器人，可由参赛队队员手动摆放在启动点或启动点后面。如果所有参与开球的机器人都不能自动跑位，则可以将其中的一个机器人放于中圈内。

规则 8.4 开球的犯规及措施

如果开球机器人在球接触到其他机器人之前触到了球：

- 在犯规的地方判给对方一个间接任意球。

若开球程序有其他违反，则重新开球。

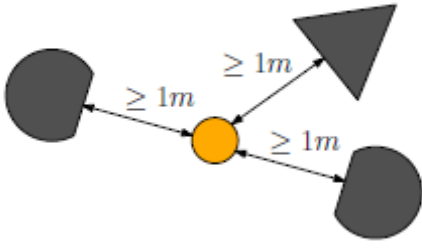
RoboCup 规定	
RC-8.4.1: 开球直接进门	在RoboCup中，如果球被开球方开出，并且球在接触到第2个本队机器人之前越过了球门线，则这样的进球不算，并且由对方开球。在开球信号给出10秒钟以后并且进攻方没有碰到球，防守方直接进球有效。

规则 8.5 争球

争球是在比赛中必须要短暂停止以后重新开始的一种方法。适用于规则中其他地方未详细说明，并且比赛正在进行中的情况。

RoboCup 规定	
RC-8.5.1: 比赛停滞	在RoboCup中，裁判在比赛没有进展的情况下可以判比赛停滞，比赛以争球形式继续进行。球放在做出争球判罚时所在的地方。

规则 8.6 争球过程

RoboCup 规定	
RC-8.6: 争球过程	在RoboCup中，争球按照以下程序进行： ● 裁判给出“停止”的信号； ● 所有的机器人必须停止运动； ● 将球在比赛中断时所处的位置上放好； ● 裁判给出“争球”的信号； ● 所有的机器人距球1米远。在自己的禁区（非球门区）内的任意位置可以有一个自己的队员，无论该球员是否距球1米； ● 裁判员给出“开始”的信号； ● 当裁判给出信号后比赛立即开始； ● 在RoboCup中，争球直接进球无效，只有接触到至少2个机器人以后进球才有效（不限于必须是本队机器人）。 ● 参见规则12.3.8关于拖延比赛规则的规定。 不允许手动或远端控制机器人重新就位。如果机器人连续超过2次不离开球或者不执行裁判的指令，裁判可以对该机器人出示黄牌。在这之后，如果机器人还没有满足位置的要求，裁判可以要求将该队将机器人搬出场地。 裁判必须在比赛停止后的10秒之内重新开始比赛。 

规则 8.7 争球的犯规和处罚

RoboCup 规定	
RC-8.7: 犯规及措施	如果在裁判给出信号之前由机器人进入球的1米范围之内，判给对方一个间接任意球。



规则九 比赛的进行与暂停

规则 9.1 比赛暂停

以下情况发生时，比赛暂停：

- 整个足球已经从地面上或者空中越过了球门线或者边界线。
- 裁判示意比赛停止。

RoboCup 的规定	
RC-9.1.1: 突然中断 (Dead Call)	在 RoboCup 比赛中，一个特定的“突然中断”的信号会由裁判给出，一旦这个信号给出，所有机器人的人和执行机构都必须立即停止。裁判可以在任何时候根据他的判断来示意“突然中断”。尤其是当裁判出于对保证机器人、参赛队员、裁判和观众安全的考虑，可随时宣判“突然中断”。
RC-9.1.2: 突然中断后比赛继续进行的方法	突然中断后，足球置于比赛中断时，离它所在位置最近的点开球，以争球的方式继续进行比赛，除非裁判给出一个比突然中断更加优先的命令。

规则 9.2 比赛进行

比赛在其它情况下处于进行状态，其中包括：

- 球从门柱、横梁、角柱弹回，并且还在场地中；
- 球从场地上的裁判或者助理裁判身上反弹回。



规则十 比赛的计分

规则 10.1 进球得分

当足球的全部穿越了球门线，在两个门柱中间，横梁以下，并且进球之前进攻方没有犯规行为，则进球得分有效。

规则 10.2 比赛胜利

比赛中进球得分多的一方取胜。如果双方进球数目一样，或者都没有进球，则比赛结果为平局。

规则 10.3 赛事规则

如果比赛以平局结束，按赛事规则将继续进行加时赛，或者按组委会通过的其他程序来决定比赛的胜者。



规则十一 越位

RoboCup 规定	
RC-11: 越位	在RoboCup比赛中暂时没有越位规定



规则十二 犯规行为

RoboCup 规定	
机器人足球运动员允许的动作的规定	
RC-12.0: 对球的操作	足球机器人对球的操作要符合以下规定： ● 在比赛过程中，机器人凹陷的部分不能包住超过球的直径的$\frac{1}{3}$的范围，在机器人停球的时候例外。当机器人停球的一个很短的时间内，机器人凹陷的部分不能包住超过球的直径的$\frac{1}{2}$的范围，这个很短的时间不能超过1秒钟。在任何情况下，都必须能够让另外一个机器人抢走球。 ● 机器人必须通过直接与球接触来对球施力。施加在球上的阻止球按照其自然方向滚动的力是允许的，但是这种状态不能超过1秒钟，并且在这种状态下机器人的运动距离不能超过1米。只有在中断至少4秒钟以后，才允许再次对球施加这样的力。所谓滚动的自然方向指的是球沿着它运动的方向滚动。 ● 任何对上述规定的违反都视为持球。 Ball stopping Otherwise

犯规及犯规后的处罚定义如下：

规则 12.1 直接任意球

RoboCup 规定	
RC-12.1: 直接任意球	直接任意球的情况都将会判为间接任意球

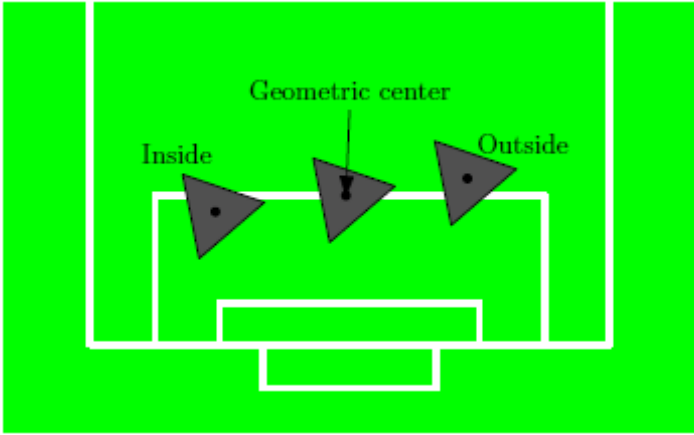
规则 12.2 点球

RoboCup 规定	
RC-12.2: 点球	在RoboCup中，目前不会在比赛的上下半场中判罚点球。赛事规则应当特别说明当上下半场平局以后如何实施点球来决定比赛的胜者。

规则 12.3 间接任意球

RC-12.3: 间接任意球	如果在裁判看来，球员犯有以下错误中的任意一条，将判给对方间接任意球： ● 持球 ● 推对方机器人 ● 人工干预（见下面的解释） ● 踢对方机器人 ● 防守犯规 ● 进攻犯规 ● 拖延比赛时间 人工干预：在裁判看来，如果一个队的人类队员有如下过错，将，将判给对方球队一个间接任意球： ● 在比赛进行中或者比赛间隙，在没有得到裁判允许的情况下进入场地； ● 在比赛进行中或比赛间隙触碰机器人； ● 干预场上比赛，比如在移出机器人时始终接触球； ● 通过无线通讯方式遥控干扰场上比赛，比如：用操纵杆遥控机器人或者从机器人以外的电脑上向机器人发送场上物体位置或者激活机器人特别的动作、行为； ● 其它违反体育道德的行为。 裁判可以停止比赛，向违反上述规定的参赛者出示黄牌。 判罚的时候球不在禁区内时，间接任意球在判罚的时候球所在的位置开始。判罚的时候球在禁区时，在最近的重新开球点开始。 犯规将在随后描述和阐明。
RC-12.3.1: 持球	当机器人队员触犯了任何一项关于停球、运球、踢球的条款，都将判持球犯规。持球或者阻碍球沿自然方向滚动仅允许 1 秒钟并且最大运动距离不超过 1 米。这样的动作需要等待至少 4 秒以后才能再次实施。

	RoboCup 规定
RC-12.3.2: 推动	● 机器人在比赛中应尽量避免物理接触，但是物理接触本质上并不被认为是犯规； ● 所有的机器人都应该有检测是否与其它机器人有物理接触的装置（直接推动的情况）。机器人同样有责任检测通过球与其它机器人的间接接触（比如：球在机器人与它的对手之间）； ● 如果碰撞是不可避免的，那么这样的碰撞必须是轻柔的。比如：在低速下，为了避免对机器人本身以及其他机器人造成伤害，应尽可能轻的碰撞。高速运动下的机器人在撞上其他机器人之前必须有明显的减速； ● 无论在什么时候，当一个机器人的动作产生了对另外一个机器人的直接或者间接的推动的时候，它必须立刻停止运动并选择一个新的方向运动； ● 如果推动是发生在移动机器人和静止机器人之间，并且是由移动机器人引起的，那么移动机器人有义务解决这个问题； ● 如果推动是发生在两个移动的机器人之间，如果一个机器人仍在原来的移动方向上推动前进，而另一个机器人可以看出试图改变方向，那么将判推动机器人犯规； ● 如果在两个机器人之间发生非直接推动，并且两个机器人都不能摆脱这种情况，或者在 10 秒之内没有摆脱这种情况，可以判罚一个争球； ● 如果两个机器人发生物理接触，并且由于纠缠在一起而不能分开，裁判可以要求双方队员上场稍微将两个纠缠在一起的机器人分开； ● 如果在裁判看来，机器接触并不是轻微的，或者在接触后一个或两个机器人不能改变移动方向，那么将判推动犯规。
RC-12.3.3: 踢射	上面的推动条款，同样运用在踢射行为中： ● 机器人必须避免踢对方。然而由于射门装置引起的物理接触，本质上不属于犯规； ● 所有的机器人都必须有相应的装置来保证当决定踢射时不会威胁或伤害其他机器人； ● 如果与其它机器人的物理接触不可避免，那这种接触必须是柔和的。比如，力量要小一些。越是使用强有力的射门机构的，越要很好的控制射门机构的动作； ● 如果在裁判看来，由于踢射装置引起的身体接触并不轻微，那将判踢射犯规。
RC-12.3.4: 非法防守	● 只有守门员可以永远停留在己方禁区； ● 防守机器人只允许在己方的禁区逗留 10 秒以内。如果裁判发现防守机器人正试图离开禁区或者在离开禁区时被其他机器人所阻挡，那么裁判可以适当延长限制时间；

	● 如果在裁判看来防守机器人没有离开己方禁区的意图，或者第 2 个防守机器人进入了禁区，那么将判非法防守； ● 这条规则高于其他规则； ● 当机器人在场地上投影的几何中心覆盖或越过禁区线时，认为该机器人在禁区内； ● 禁区线是禁区的一部分。 
RC-12.3.5: 非法进攻	● 只允许进攻方机器人（可能进行射门）在对方禁区逗留 10 秒以内，如果裁判发现进攻方机器人正试图离开对方禁区或者在离开禁区时被其他机器人所阻挡，那么裁判可以适当延长限制时间； ● 如在裁判看来进攻方机器人没有离开对方禁区的意图，后者有第二个进攻方机器人进入对方禁区，那么将判非法进攻； ● 这条规则高于其他规则； ● 禁区线是禁区的一部分； ● 无论是守门员去碰撞进攻球员还是进攻球员去碰撞守门员，在球门区接触到守门员都是犯规行为。
RC-12.3.6: 人为干扰	● 机器人技术人员必须时刻防止任何对比赛的干扰； ● 如果裁判认为一方的人类成员在场地上干扰比赛进行，那么将判人为干扰犯规。（比如：在比赛进行中或者比赛间隙，不是为了将机器人移出场地维修而触碰机器人；在比赛进行中或者比赛间隙，有场上领队以外的其他人员进入场地）； ● 如果人类队员要求观众因为他们的衣服颜色与 RoboCup 比赛中的颜色相近而离开或者回避，同样是干扰比赛进程。裁判可以认为这是人为干扰。
RC-12.3.7: 远程干扰	● 不允许任何对比赛的远程人为干扰。 ● 特别的，作为远端控制机的笔记本电脑，在整个比赛进行期间，都必须合上屏幕。 ● 如果裁判认为一方的人类成员远程干扰比赛进行，那么将判远程干扰犯规。

RC-12.3.8: 拖延比赛时间	● 如果一个机器人在比赛停止的时候移动球的位置（第 2 次），可以判罚拖延比赛时间。
RC-12.3.9: 违反体育道德行为	● 人类球队成员在比赛的所有时刻都应该行为妥当； ● 至少下列行为被认定为违反体育道德： ——不服从裁判和助理裁判的指令； ——对裁判、对手、观众大声喊叫或辱骂； ● 如果在裁判看来，一名人类队员是不妥的，可以判罚违反体育道德。
RC-12.3.10: 对守门员的保护	● 只有守门员可以在球门区。 ● 如果一个进攻方的机器人进入了防守方机器人的球门区（当机器人在场地上投影的几何中心覆盖或越过球门线时，认为该机器人在球门区内），会引起犯规。 ● 如果一个防守方的机器人进入了防守方机器人的球门区（当机器人在场地上投影的几何中心覆盖或越过球门线时，认为该机器人在球门区内），会引起犯规。 ● 球门区线属于球门区。
RC-12.3.11: 人工摆位	● 在比赛间隙不允许将机器人进行人工摆位，如果一个机器人必须人工摆位，那么它必须离场维修。这条规则的例外仅存在于开球时机器人不能自动走位的情况下。

规则 12.4 制裁许可

只有球员或者替补球员可以被出示红、黄牌。

规则 12.5 警告犯规

RoboCup 规定	
RC-12.5: 警告犯规	在RoboCup中，如果一个机器人或者人类队员有如下违规行为，它\他将会被警告并且被出示黄牌： ● 对非体育行为负责； ● 屡次犯规； ● 延误比赛重新开始； ● 在角球、门球、边线球和任意球时没有遵守规定的距离； ● 除了RC-4.1和RC-5.2.2的情况以外，在未经裁判允许的情况下进入比赛场地。
RC-12.5.1: 黄牌	助理裁判将会纪录每一个球员得到黄牌的情况（例如，通过裁判盒）

规则 12.6 罚出场外

RoboCup 规定	
RC-12.6: 临时罚下	当一个机器人得到两次黄牌的时候，它会被临时罚下。在比赛的下一次中断的时候，机器人可以重新上场比赛，但是距它被罚下的时候至少要有2分钟。
RC-12.6: 犯规罚下	当机器人或者人类队员有下列违规行为时，将被红牌罚下，不得再次上场。 ● 严重犯规，尤其是展示出某些不计后果、粗鲁的行为，或者恐吓对方机器人、人类队员、裁判或者观众； ● 朝对手或其他任何人吐口水； ● 以不放弃对球的控制来否认对方的进球或者明显的得分行为（此规定只适用于人类队员）； ● 对猛烈撞击负责； ● 使用无理的、诬蔑的、辱骂性质的语言； ● 同一场比赛中收到第3张黄牌。



规则十三 任意球

规则 13.1 任意球

RoboCup 规定	
RC-13.1.1: 任意球	在RoboCup比赛中, 在比赛准则指定为直接任意球的情形下, 都将发间接任意球。
RC-13.1.2: 触球	在 RoboCup 比赛中, 在发完间接任意球后, 只要球的运动距离不超过 0.2 米, 开球机器人可以与球接触任意多次。球运动距离超过 0.2 米之后, 只有在其他机器人触到球之后, 开球机器人才能再次触球。只有在本队的另一个机器人接触球以后才, 进球才有效。

规则 13.2 直接任意球

规则 13.3 间接任意球

信号: 裁判将手举过头顶, 示意判罚间接任意球。裁判保持这个姿势知道球被开出并且碰到另一个球员, 或者比赛暂停。

进球: 只有当球碰到另外一个球员以后的进球才有效。

- 如果间接任意球直接进对方球门, 对方得到一个球门球;
- 如果间接任意球直接进己方球门, 对方得到一个角球。

规则 13.4 任意球的位置

判罚的时候球不在禁区内时, 间接任意球在判罚的时候球所在的位置开始。判罚的时候球在禁区内, 在最近的重新开球点开始。

RoboCup 规定	
RC-13.4: 任意球的位置	在RoboCup中，有一个机器人可以位于本方禁区内的任何位置（球门区除外），尽管它到球的距离可能小于3米。
RC-13.4.1: 任意球的过程	在RoboCup中，以以下的过程来执行任意球： ● 裁判给出“停止”的信号； ● 所有的机器人都要停止动作； ● 任意球在做出任意球判罚时球所在的位置开出。当球不在禁区时，球从判罚点开出。当球在禁区时，球从最近的重新开球点开出； ● 裁判发出“任意球”信号； ● 罚球方的一个机器人位于球旁； ● 罚球方的其它机器人在球进入比赛状态之前，都必须距离球2米以上； ● 防守方的机器人都应在以球为中心的3米半径的圆圈以外的场地中的任何位置，直到球被开出以后。有1个机器人可以位于本方禁区内的任何位置（球门区除外），尽管它到球的距离可能小于3米； ● 裁判给初“开始”信号； ● 罚球方的一个机器人开球； ● 罚球机器人可以使用击球机构或者某一侧车体瞬间踢球（即不能带球或者运球），使球自由运动至少0.5米； ● 当球被踢出运动以后，比赛即刻开始； ● 罚球以后，只有当球运动至少0.5米以后，罚球方机器人才能第二次触球； ● 只有当另外一个罚球方机器人触到球以后，进球才是有效的； ● 如果10秒钟以后进攻方没有开出球，防守方可以触球并且直接射门得分。但是即使10秒钟过了以后，进攻方仍然需要使球接触到至少2个本队机器人后进球才有效； ● 如果罚球方的非罚球机器人在球进入比赛状态之前逼近球，将判给对方一个任意球。 不允许手动或远端控制机器人重新就位。如果机器人连续超过2次不满足距离球至少1米的要求或者不执行裁判的指令，裁判可以对该机器人出示黄牌。在这之后，如果机器人还没有满足罚球过程的位置要求，裁判可以要求将该队将机器人搬出场地。 裁判必须在比赛停止10秒之内开始比赛。

规则 13.5 任意球犯规/制裁

- 如果在开任意球时对方球员离球的距离比规定的近，球将重发。
- 如果当防守方在己方的禁区内发任意球时，球被发出后没有直接开始比赛，球将重发。
- 在守门员的禁区内，将判给对方一个间接任意球,发球的位置就在犯规处。

RoboCup 规定	
RC-13.5: 犯规及措施	在RoboCup中，主罚任意球的机器人还必须遵守规则RC-13.1.2对二次触球的限制。



规则十四 点球

规则 14.1 球以及机器人的位置

RoboCup 规定	
RC-14.1: 球以及机器人的位置	在RoboCup中，点球遵循如下规定 ● 防守方守门员停留在球门区内，直到球有了很轻微的移动； ● 守门员位于一点上； ● 开球机器人在中圈； ● 不罚球的球员放置在场地内，中心圆以外，防守守门员一方的中心线后面。

规则 14.2 裁判

RoboCup 规定	
RC-14.2: 裁判	在点球过程中详细描述了判断点球结束的附加规则

规则 14.3 过程

RoboCup 规定	
RC-14.3: 点球过程	在RoboCup中，以以下的过程来执行点球： ● 点球在下半场结束后的5分钟之内开始； ● 每个球队有5次点球机会； ● 所有的机器人都在适当的位置上，裁判或助理裁判将球放到点球点上； ● 裁判给出信号； ● 只要求有轻微的移动，就进入比赛状态； ● 当罚球机器人带球以后，球只能向着球门方向运动； ● 必须在球进入禁区前将球射出，否则进球无效； ● 当球进入比赛状态时，守门员只能在球门区内运动； ● 如果在裁判发出信号30秒以内，球穿过门柱间的球门线，并且在球门横木的下方，则判得分； ● 当守门员碰到球以后，任何机器人都不能再接触球并对球施力； ● 如果守门员过早地离开了球门区，这个点球重罚，如果这种情况再次发生，则判进球； ● 只允许踢1次球；

	● 如果罚球机器人第二次触球，则进球无效； ● 每个队的5次点球连续进行，一个队在另一个队之后进行； ● 在点球大战后仍然平局，则再进行一轮（最多5次）金点球大战，如果仍然平局，则通过抽签决定胜负。
--	---

规则 14.4 犯规和惩罚

如果在裁判发出罚球的信号以后，球进入比赛之前，出现了下述情况：

罚球的球员犯规：

- 裁判允许继续踢球；
- 如果球进入球门，则重新罚球；
- 如果球没有进入球门，则不能重新罚球；

守门员犯规：

- 裁判允许继续踢球；
- 如果球进入球门，则计分；
- 如果球没有进入球门，则重新罚球。

如果罚球方其他队员进入罚球区域的一边：

- 裁判允许继续踢球；
- 如果球进入球门，则重新罚球；
- 如果球没有进入球门，则不重新罚球。

如果守门员方的其他球员进入罚球区域的一边：

- 裁判允许继续踢球；
- 如果球进入球门，则计分；
- 如果球没有进入球门，则重新罚球。

如果防守方和进攻方都犯规：

- 重新罚球；



规则十五 边线球

边线球是比赛重新开始的一种方法；

边线球不能直接得分；

在下列情况下判罚边线球：

- 当球的全部越过边线的时候，无论是在地上还是在空中；
- 从触线的那一点开边线球；
- 由最后触球的那一方的对手开边线球。

规则 15.1 边线球的过程

RoboCup 规定	
RC-15.1: 边线球的过程	在RoboCup中，以以下的过程来执行边线球： ● 裁判给出“停止”的信号； ● 所有的机器人都要停止动作； ● 由裁判或一名助理裁判将球放在出线的点上； ● 裁判发出“边线球”信号； ● 罚球方的一个机器人位于球旁； ● 罚球方的其它机器人在球进入比赛状态之前，都必须距离球2米以上； ● 防守方的机器人都应在以球为中心的3米半径的圆圈以外的场地中的任何位置，直到球被开出以后。有1个机器人可以位于本方禁区内的任何位置（球门区除外），尽管它到球的距离可能小于3米； ● 裁判给初“开始”信号； ● 罚球方的一个机器人开球； ● 罚球机器人可以使用击球机构或者某一侧车体瞬间踢球（即不能带球或者运球），使球自由运动至少0.5米； ● 当球被踢出运动以后，比赛即刻开始； ● 罚球以后，只有当球运动至少0.5米以后，罚球方机器人才能第二次触球； ● 只有当另外一个开边线球方机器人触到球以后，进球才是有效的； ● 如果10秒钟以后进攻方没有开出球，防守方可以触球并且直接射门得分。但是即使10秒钟过了以后，进攻方仍然需要使球接触到至少2个本队机器人后进球才有效； ● 如果罚边线球方的非罚球机器人在球进入比赛状态之前逼近球，将判给对方一个任意球。 不允许手动或远端控制机器人重新就位。如果机器人连续超

	过2次不满足距离球至少1米的要求或者不执行裁判的指令，裁判可以对该机器人出示黄牌。在这之后，如果机器人还没有满足罚球过程的位置要求，裁判可以要求将该队将机器人搬出场地。 裁判必须在比赛停止10秒之内开始比赛。
--	--

规则 15.2 边线球犯规/制裁

RoboCup 规定	
RC-15.2: 犯规及措施	在RoboCup中，主罚边线球的机器人还必须遵守规则RC-13.1.2对二次触球的限制。



规则十六 球门球

球门球是比赛重新开始的一种方法；

球门球只有在攻入对方球门时才可以直接计分；

在以下情况下判球门球：

- 最后接触球的是进攻方，并且球的整体穿过了球门线，不论是从地面上还是空中，并且并没有根据得分规则的判定进球得分。

规则 16.1 球门球的过程

RoboCup 规定	
RC-16.1: 球门球过程	在RoboCup中，以以下的过程来执行球门球： ● 裁判给出“停止”的信号； ● 所有的机器人都要停止动作； ● 由裁判或一名助理裁判将球放在球出底线时距离最近的开球点上； ● 裁判发出“球门球”信号； ● 开球门球方的一个机器人位于球旁； ● 开球门球方的其它机器人在球进入比赛状态之前，都必须距离球2米以上； ● 防守方的机器人都应在以球为中心的3米半径的圆圈以外的场地中的任何位置，直到球被开出以后； ● 裁判给出“开始”信号； ● 开球门球方的一个机器人开球； ● 开球门球机器人可以使用击球机构或者某一侧车体瞬间踢球（即不能带球或者运球），使球自由运动至少0.5米； ● 当球被踢出运动以后，比赛即刻开始； ● 开球门球以后，只有当球运动至少0.5米以后，开球门球方机器人才能第二次触球； ● 只有当另外一个开球门球方机器人触到球以后，进球才是有效的； ● 如果10秒钟以后进攻方没有开出球，防守方可以触球并且直接射门得分。但是即使10秒钟过了以后，进攻方仍然需要使球接触到至少2个本队机器人后进球才有效； ● 如果开球门球方的非开球机器人在球进入比赛状态之前逼近球，将判给对方一个任意球。 不允许手动或远端控制机器人重新就位。如果机器人连续超过2次不满足距离球至少1米的要求或者不执行裁判的指令，裁判可以对该机器人出示黄牌。在这之后，如果机器人还没有满足罚球过程的位置要求，裁判可以要求将该队将机器人

	搬出场地。
	裁判必须在比赛停止10秒之内开始比赛。

规则 16.2 球门球犯规/制裁

RoboCup 规定	
RC-16.2: 犯规及措施	在RoboCup中，主罚球门球的机器人还必须遵守规则RC-13.1.2对二次触球的限制。



规则十七 角球

角球是比赛重新开始的一种方法；

角球只有在攻入对方球门时才可以直接计分；

在以下情况下判角球：

- 最后接触球的是防守方，并且球的整体穿过了球门线，不论是从地面上还是空中，并且并没有根据得分规则的判定进球得分。

规则 17.1 角球的过程

RoboCup 规定	
RC-17.1: 角球过程	在RoboCup中，以以下的过程来执行角球： ● 裁判给出“停止”的信号； ● 所有的机器人都要停止动作； ● 由裁判或一名助理裁判将球放在球出底线时距离最近的角球区； ● 裁判发出“角球”信号； ● 开角球方的一个机器人位于球旁； ● 开角球方的其它机器人在球进入比赛状态之前，都必须距离球2米以上； ● 防守方的机器人都应在以球为中心的3米半径的圆圈以外的场地中的任何位置，直到球被开出以后。有1个机器人可以位于本方禁区内的任何位置（球门区除外），尽管它到球的距离可能小于3米； ● 裁判给出“开始”信号； ● 开角球方的一个机器人开球； ● 开角球机器人可以使用击球机构或者某一侧车体瞬间踢球（即不能带球或者运球），使球自由运动至少0.5米； ● 当球被踢出运动以后，比赛即刻开始； ● 开角球以后，只有当球运动至少0.5米以后，开角球机器人才能第二次触球； ● 只有当另外一个开角球方机器人触到球以后，进球才是有效的； ● 如果10秒钟以后进攻方没有开出球，防守方可以触球并且直接射门得分。但是即使10秒钟过了以后，进攻方仍然需要使球接触到至少2个本队机器人后进球才有效； ● 如果开角球方的非开球机器人在球进入比赛状态之前逼近球，将判给对方一个任意球。 不允许手动或远端控制机器人重新就位。如果机器人连续超过2次不满足距离球至少1米的要求或者不执行裁判的指令，

	裁判可以对该机器人出示黄牌。在这之后，如果机器人还没有满足罚球过程的位置要求，裁判可以要求将该队将机器人搬出场地。 裁判必须在比赛停止10秒之内开始比赛。
--	---

规则 17.2 角球犯规/制裁

RoboCup 规定	
RC-17.2: 犯规及措施	在RoboCup中，主罚角球的机器人还必须遵守规则RC-13.1.2对二次触球的限制。

赛事规则

赛事规则包括：

- 赛事规则一 — 2010 年规则的主要变化；
- 赛事规则二 — 资格认证；
- 赛事规则三 — 裁判的组织 and 分配；
- 赛事规则四 — 比赛规程；
- 赛事规则五 — 颜色规定；
- 赛事规则六 — 裁判盒。

赛事规则一 2010 年规则的主要变化

赛事规则 1.0 比赛规则修改原则

2009 年 12 月 18 日, RoboCup 技术委员会发布了适用于 RoboCup2010 新加坡比赛的新版比赛规则。中国 RoboCup 中型组技术委员会以国际比赛规则为基础, 制定了适用于 2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组的比赛规则。规则的具体变化情况, 请参考《2010 中型组规则修改变化情况汇总(3.0 版)》, 实际使用规则, 以在竞赛委员会官方网站和论坛上发布的为准。

赛事规则 1.1 比赛规则中需要参赛队注意的几个问题

1、参赛机器人数量

从 2008 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛开始, 不再按照机器人数量设置比赛项目, 原有的 2: 2 和 4: 4 比赛项目统称为“**中型组**”, 参赛机器人数量以规则要求为准。以 2009 年规则为例, 上场机器人数量最少为 2 个, 最多为 **5** 个。经裁判认定不具有比赛能力的机器人不得停留在场上。

2、比赛场地及附属设施

2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组比赛的场地尺寸为 12 × 18 米, 不再设立立柱, 使用配备白色球网的球门。绿色地毯的覆盖范围为 14 × 20 米。绿色地毯周围是 5~15 厘米高的黑色安全边界。在安全边界之外, **不再设立白色封闭式围栏**, 改为由主办方设立的形式任意的隔离栏杆。球门的实际效果, 可参考下图所示:



参赛球队必须考虑到场外其他景物和观众对场地上机器人视觉系统产生的干扰。

3、比赛用球

技术委员会在比赛开始之前为每一个场地指定一个比赛用球, 比赛用球可能会选择 Nike 或者 Molten PF405KO 的标准橙色五号足球, 如下图所示。也可以由技术委员会自制专用比赛用球, 在正式比赛前向各参赛队展示、说明。



4、取消换人

2010 年中型组比赛不允许换人，在比赛开始之前，须向裁判指明将要上场比赛的 5 个（含）以内的机器人，比赛开始以后，不允许赛前未指明的机器人上场比赛。守门员可以由场上的机器人直接替换，维修后的守门员由中线上场。

5、维修机器人

只能在比赛间隙（裁判盒给出 Stop 指令以后，给出 Start 指令之前）的时间内向裁判申请维修机器人。得到裁判允许后，**必须将机器人搬出安全边界以外**进行维修。当机器人下场的时候，裁判会通知裁判盒裁判。裁判盒裁判会在裁判盒程序中对该队标记下场的机器人。30 秒以后，裁判盒会自动发出该机器人可以在比赛间隙上场的信号，裁判盒会显示 30 秒结束。如果一方的机器人在 30 秒结束前或者不是在比赛间隙上场，对方将在相应的任意球点获得一个任意球。以上规定在下列情况下例外：如果一方有机器人下场，30 秒内该队不能有其它机器人上场，会受到裁判盒信号，并且比赛会停止。如果在 30 秒以内的比赛间隙，有同一方的另外一个机器人下场，30 秒计时会重新开始，并且在此期间该队不能有机器人上场。上场的位置在场地中线两端。

6、机器人尺寸

机器人尺寸在比赛规则 4.2 中有明确要求，带球机构的在比赛规则 12.0 中有详细要求。技术检查在赛事规则 4.2 中有明确说明。**本次比赛将对机器人的外形尺寸严格按照比赛规则的要求进行检查。**

7、无线网络通讯

2010 年中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组比赛对无线网络通讯的要求，完全遵从于国际比赛规则，在规则 RC-4.2.5 中有明确要求。

参赛队在正式比赛时，只能通过由组织委员会提供的官方 AP 进行场外计算机与机器人之间，以及机器人相互之间的网络通讯。官方 AP 的型号是 Linksys WRT55AG ver.2，该 AP 能同时支持 802.11a 和 802.11b 两个网络，**严禁私自使用 802.11g 或 802.11n 等网络**。在比赛时，无线网络不加密，只有比赛球队允许接入比赛场的 AP，非比赛球队在其他球队比赛期间严禁使用无线网络。

各参赛队**必须严格限制网络通讯的数据量**，尽量只发送必要的信息。根据规则 RC-4.2.5，每个参赛队最多允许使用的带宽是 **2.2Mbit/s**（**请注意是 bit，不是 BYTE**）。裁判和技术委员会有权力在任何时候要求参赛队解释说明本队网络通讯的方法和数据量。如果参赛队过多的占用有线或无线网络带宽，将可能会被

要求立即减少通讯量，由此引起比赛时间的拖延由该队负责。**最严重的处罚，该参赛队可能会被判罚该场比赛弃权。**

特别需要说明的是：**在比赛期间禁止场外教练机通过无线网络与场上机器人进行通讯，在比赛期间必须关闭场外教练机的无线网卡。**

8、关于裁判盒

参加 2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组比赛的球队，必须使用裁判盒。参赛队在提交的队描述文档中，必须声明是否有正常使用裁判盒进行比赛的能力。如果由于参赛队原因无法使用裁判盒，则可以判罚该队输；如双方都不能使用裁判盒比赛，则可以判双方弃权，小组赛中不计积分，不计净胜球，记录一次比赛弃权。

9、关于人工干预

比赛中严禁任何形式的人工干预，包括直接接触机器人或者使用各种遥控设备操控机器人。

在比赛的任何时刻，包括比赛间隙，在未经裁判允许的情况下，**禁止任何参赛队员接触机器人**。出现未经允许接触到机器人的情况时，裁判可以判罚接触到的机器人一次犯规，下场 30 秒，对方获得一个任意球。除了上下半场开始和进球以后的中线开球，禁止任何情况下的手动/遥控摆放机器人，机器人必须有能力自己选择所处位置的能力。机器人**必须有自主检测球运动的能力**，在对方开球后能及时进入比赛状态。**一旦出现远程遥控机器人的情况，立即取消该队比赛资格。**

特别需要说明的是：**在比赛期间必须合上场外教练计算机的屏幕，通过这种方式禁止通过键盘或鼠标对场外教练计算机的任何操作。机器人上、下场不允许在场外教练计算机上进行任何操作。**

10、黄、红牌

机器人屡次（达到或超过两次）犯规，或违反比赛规则 12.5 的若干规定时，将会受到一次黄牌处罚。同一个机器人得到两张黄牌，将会被罚下场 2 分钟。如果一个机器人得到第三张黄牌，它将被红牌罚下，在本场比赛中不得再次上场，该队场上机器人的数量将会减少。**上半场得到的黄牌带入下半场，上半场得到红牌的机器人下半场不得上场**，该队上场机器人数量将会减少（即机器人被罚下后，不允许另外的机器人替换其上场）。

11、关于直接进球

任何情况下的，进攻方（中线开球、发球门球的一方，主罚任意球、边线球、角球的一方）的直接进球都无效，无论是否超过给出开始信号以后的 10 秒，球都必须接触到**至少 2 个本队机器人**以后，进攻方进球才有效。争球时，球接触到**至少 2 个机器人**（不限于必须是本队机器人）后，进球才有效。

如果给出开始信号 10 秒以后进攻方没有接触到球，防守方的直接进球有效。

12、守门员的保护

只有守门员可以永久停留在禁区以内。**无论是守门员去碰撞进攻球员还是进攻球员去碰撞守门员，在球门区接触到守门员都是犯规行为**。禁区线是禁区的一部分，球门区线是球门区的一部分。请注意区分球门区与禁区，球门区包含于

禁区之内。如果进攻机器人在射门之前进入了对方球门区，则进球无效，判给防守方一个球门球。**进攻机器人一旦进入对方球门区，可能会被判罚非法进攻。**

13、关于借用其他参赛队的机器人

(1) 在循环赛过程中不允许向其他参赛队借用机器人；

(2) 在淘汰赛过程中出现借用其他参赛队机器人的情况时，参赛队必须向技术委员会提出**书面申请**，详细阐明借用的原因和借用的方法，比如被借来的机器人使用哪个队的程序？被借出的球队是否派人直接参与比赛等。**申请应该在本轮淘汰赛的所有比赛开始之前提出。**该申请必须经技术委员会和所有受影响球队领队总人数的半数以上同意，才可以借用。受影响球队是指将有可能在后续比赛中与该队相遇的参赛队，比如，八进四的时候有球队要借用其他队机器人，则受影响球队是所有的这八只球队。这样，该申请只需提出一次，就可以适用于以后所有场次的比赛。

(3) 借用机器人的数量不能超过上场机器人数量的一半，比如上 2 或 3 个，其中只能借 1 个；上 4 或 5 个其中只能借 2 个。

(4) 被借出机器人的球队不记录比赛名次和成绩，比如某队借用其他队机器人取得了冠军，则冠军只属于该球队，与被借出机器人的参赛队无关。

14、关于比赛中争议的处理方法

比赛过程中，参赛队必须服从场上裁判的判罚。如对判罚结果不服，可在比赛结束后向技术委员会指定的负责人或大赛指定的裁判长投诉。投诉时，必须提供清晰的、带有声音的录像，由技术委员会指定的负责人或大赛指定的裁判长根据录像做出裁定。根据实际情况，裁定结果可能包括（但不限于）维持原始判罚、修改比分、对参赛队提出警告、向技术委员会提出取消参赛队比赛资格建议等。参赛队如果对技术委员会指定的负责人或大赛指定的裁判长的裁定不服，可以向技术委员会提出申诉。如果对技术委员会的裁定不服，可以向大赛仲裁委员会申请仲裁。大赛仲裁委员会的仲裁结果为最终裁定，参赛队必须接受。

注：争议必须在本轮比赛全部结束前提出，一旦参赛队在比赛记录表上签名，则不得再提出任何争议。

15、关于比赛过程中非参赛队成员协助调试、干预比赛的处罚

在比赛过程中（包括中场休息时间），禁止非该场参赛队人员进行维修机器人、调试设备、调试程序等任何影响比赛的行为。技术委员会有责任和义务对所有比赛进行监督，一旦发现此类行为，技术委员会可对违规的参赛队给予警告、甚至取消参赛资格的处罚。任何人如果发现某参赛队有此类行为，可以通过照片、录像、录音等方式在本轮比赛全部结束之前向技术委员会举报。一旦查实，也将对违规参赛队进行相应处罚。**注：2010 年比赛规定，所有到达比赛现场的参赛队成员（包括领队老师、学生、其他工作人员等所有人员）必须提供本人工作、学习情况证明（必须提供工作证、学生证的扫描件，根据技术委员会的要求发送到指定邮箱）！每人只能参加一支参赛队，不能同时参加两支或多支参赛队。**

16、对机器人二次触球的处罚

在比赛过程中，当机器人开球，主罚任意球、边线球、球门球、角球的时候，必须遵守对二次触球的规定。不允许开球、罚球机器人在开球、罚球信号给

出后，直接带球进攻。也不允许开球、罚球方其它机器人在开球、罚球信号给出后直接带球进攻。

若球被开球、罚球机器人碰出 0.2 米以上，但没有超过 0.5 米时，如果防守方机器人没有触球，则开球、罚球方的任何一个机器人都不能再次触球。如果防守方机器人已经触球，开球、罚球方机器人可以触球，但也必须满足至少有 2 个本队机器人触球以后，进球才有效。

违反二次触球规定的，将判罚给对方一个任意球。

17、对参赛队在循环赛中弃权的规定

如果参赛队在小组循环赛中弃权，则参赛队在该小组中将排名垫底。弃权场次的比分按照如下原则计算：

- 在比赛开始之前弃权，弃权队与对方的比分记为 0：3；
- 在比赛开始之后，如果在参赛队落后对方 3 分（含）以上的情况下，参赛队弃权，则弃权队与对方比分按弃权提出时记录。比如 A 与 B 的比分为 0：4 时，A 弃权，则最终比分记为 0：4；
- 在比赛开始之后，如果在参赛队落后对方 3 分以下的情况下，参赛队弃权，则弃权队与对方比分记为 0：3。比如 A 与 B 的比分为 0：2 时，A 弃权，则最终比分记为 0：3；
- 在比赛开始之后，如果参赛队在领先的情况下弃权，则弃权队与对方的比分记为 0：3。比如 A 与 B 的比分为 2：0 时，A 弃权，则最终比分记为 0：3。

由于弃权产生的比赛进球，与正常比赛取得进球一样记录比赛进球和净胜球。

18、关于乌龙球

乌龙球定义为：特指球进门之前接触的是球门所在方机器人的进球。

对于乌龙球，在以下三种情况下进球有效：

- A 队开球、罚球（任意球、边线球、球门球、角球），在 A 队两个不同的机器人接触过球以后，A、B 队机器人将球碰进自己球门，算乌龙球进球；
- A 队开球、罚球（任意球、边线球、球门球、角球），A 队只有一个机器人接触球一次以后，球进入 A 队球门，算乌龙球进球；
- A 队开球、罚球（任意球、边线球、球门球、角球），如果在 10 秒钟之内未能将球开出，B 队机器人将球碰入 B 队球门，算乌龙球进球。

对于无效的乌龙球：

- A 队开球、任意球、边线球，如果 A 队只有一个机器人一次触球后，B 队将球碰进 B 队球门，这样的乌龙球无效，判给 A 队重新开球、任意球、边线球。如果连续两次出现这样的情况，则由 B 队重新开球、任意球、边线球；
- A 队球门球，如果 A 队只有一个机器人一次触球后，B 队将球碰进 B 队球门，这样的乌龙球无效，判给 A 队重新发球门。如果连续两次出现这样的情况，则由 B 队在球门前的重新比赛点罚任意球；
- A 队角球，如果 A 队只有一个机器人一次触球后，B 队将球碰进 B 队球

门，这样的乌龙球无效，判给 A 队重新发角球。如果连续两次出现这样的情况，则由 B 队发球门球；

- 其它情况的无效乌龙球根据比赛规则中关于进球无效后的判罚执行。

19、比赛中异常情况的处理

此处所涉及的比赛中的异常情况，指的是参赛队教练机失去与裁判盒联系的情况。具体包括：由于场内或场外的参赛队员、裁判、机器人、球意外的碰掉教练机与裁判盒机器的网线；教练机程序由于编写不完善而造成的崩溃、死机等失去与裁判盒的联系；教练机操作系统意外蓝屏、死机、重启；其它技术委员会认定的异常情况。当异常情况出现时，主裁判暂停比赛，计时计分裁判暂停比赛时间，出现异常的参赛队必须在最短的时间内重新连接裁判盒（具体时间由主裁判把握，标准是不能过多的拖延比赛时间）。在暂停过程中，任何人不得利用暂停时间进行维修机器人、改变机器人在场上姿态等行为。异常情况处理完毕后，比赛以不对异常情况负责的参赛队的任意球开始。如果双方都对出现的异常情况负责，或者都不负责，则比赛以争球开始。球的位置在异常情况出现的地方。参赛队如果利用异常情况处理进行拖延比赛时间、消耗对方机器人电池、干扰场上正常比赛等行为，将会被判本场比赛弃权！

20、机器人必须安装软材料保护

比赛规则 RC-4.1 提出对机器人必须安装软保护材料的要求：**在机器人的底盘四周，必须有一圈 1cm 厚、6cm 高的软材料作为安全保护。这层软保护材料必须在背面的全部高度上进行固定。**由于增加了这层保护材料，机器人外形尺寸限制由 50cm × 50cm 增加到 52cm × 52cm。**增加的 2 厘米只能用于增加软保护材料。**参赛队必须保证其机器人在最大投影范围上与其它机器人接触的部分大部分都有软材料保护。技术委员会在赛前检查时会特别关注软材料的安装是否符合规则要求。

赛事规则二 资格认证

赛事规则 2.0 资格认证的必要性

比赛的组织委员会因为以下可能的原因限制参赛队伍的数量:

- 科学技术原因, 比如, 过多的参赛队可能会影响技术的交流和讨论, 或者影响比赛的技术标准;
- 由比赛地点引起的比赛场地的限制;
- 由比赛进程引起的比赛时间的限制;
- 其他由于参赛队伍数量引起的组织方面的限制。

为了限制参赛队伍的数量, 赛事组织委员会可以要求希望参赛的球队完成资格认证过程。资格认证过程应当以科学的方式进行并鼓励相互交流。

赛事规则 2.1 资格认证材料的组成

报名参加 2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组比赛的参赛队, 必须提交以下 4 项资格认证材料 (总分 100 分):

- 该队在 5 年之内发表的与 RoboCup 相关的 5 篇科技论文 (10 分);
- 3 年以内球队参加国际、国内比赛的情况以及获奖情况 (20 分);
- 队描述文章 (含研究成果介绍) (20 分);
- 资格认证录像 (30 分);
- 每支参赛队必须提供机械结构描述、电路描述 (比如提供图示等)、软件流程图 (20 分)。

资格认证材料应当在技术委员会规定的截止日期以前提交给技术委员会, 在截止日期以后提交的材料不作为资格认证的有效材料。

赛事规则 2.2 资格认证材料的评分

提交的资格认证材料将由中国 RoboCup 中型组技术委员会进行评分。每一部分资格认证材料都会获得一定的分数。各项分数的总和作为每个球队的最终分数。所有队伍会根据得分按照从高到低的顺序排名。对于联合队, 以其中得分最高的一个成员队的分数作为最终分数。联合队也可以只提交一份资格认证材料。

1、科技论文:

由于 RoboCup 是一项科学研究事件, 因此非常鼓励参赛队向期刊、重要会议或研讨会提交科技论文, 特别是向与 RoboCup 比赛同期举行的会议、研讨会投稿。

为了判断所列的 5 篇文章是否和 RoboCup 或中型组相关, 文章将由技术委员会的专家评阅。每一篇文章至少由两名专家评阅。参加论文评阅的专家对一支

球队的资格认证负责，并且必须在技术委员会规定的截止日期以前提供反馈意见。

每一篇参评的论文按照如下标准评分：

- 发表在国际期刊或者作为书的章节的可得 2 分；
- 发表在国际会议或统计源期刊（07 年版目录）上的论文可得 1.5 分；
- 发表在国内会议上的论文可得 1 分；
- 其他发表的文章（比如未经过同行评议的或者硕士、博士学位论文）可得 0.5 分。

负责论文评阅的专家可以根据论文研究水平、与中型组的相关程度等，对每篇论文给出不超过标准分的分数。该项最高得分为 10 分。

2、过去 3 年内的参赛、获奖情况：

对于一个队在 3 年内（2007～2009，如果当年的国际比赛时间早于当年的中国公开赛时间，则当年国际比赛成绩也纳入计分范围）的表现的最高评分为 20 分。

- 如果参赛队在 3 年内的 RoboCup 世界杯比赛中进入过前 8，可以得 20 分；
- 如果参赛队在 3 年内的 RoboCup 世界杯比赛的技术挑战中获得过前 3 名，可以得 15 分；
- 如果参赛队在 3 年内参加过 RoboCup 世界杯比赛，可以得 12 分
- 如果参赛队在 3 年内在 RoboCup 的地区性比赛中（比如：德国公开赛、荷兰公开赛、日本公开赛、美国公开赛、伊朗公开赛、中国公开赛）进入过前 3，可以得 10 分；
- 如果参赛队在 3 年内的中国机器人大赛中进入过前 3，可以得 8 分；
- 如果参赛队在 3 年内的中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛技术挑战赛中进入过前 3，可以得 8 分；
- 如果参赛队在 3 年内参加过中国机器人大赛，每参加一年，可以得 2 分；
- 如果参赛队在 3 年内参加过经中型组技术委员会认可的国内区域性比赛，每参加一次，可以得 1 分。

其中，中国公开赛是从 2006 年开始，仅包括当时的 4：4 比赛项目，2：2 比赛项目属于中国机器人大赛。除最后两个评分项外，前 6 个评分项只取 3 年以内的最好成绩。

注：今年参加鸥鹏中型组机器人比赛的参赛队，在明年的资格认证中，今年取得名次的相应分数将会按照 50% 计入明年的资格认证评分。比如，获得鸥鹏中型组机器人比赛冠军的参赛队，明年的资格认证中，参赛成绩得分记为 $8 \times 50\% = 4$ 分。

3、队描述文章：

参赛队必须提交描述该队基本情况的文章。文章应当介绍参赛队的基本情况，可以包含参赛队在所有与 RoboCup 或者中型组基本相关的领域（比如：人工智能规划、视觉、增强学习、神经网络控制、针对 RoboCup 特殊的类似于传感器或者处理器的硬件、创新的机械结构、自定位、机器人协作、队协作等）取得的相关成果的介绍。

在向 2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛提交的队描述文章中必须

说明:

- 参赛队能够参加 2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛的机器人数量;
- 在大赛开始的时候, 参赛队是否能正常的使用裁判盒进行比赛;
- 参赛队是否有专人研究比赛规则, 是否能在大赛期间正常的履行裁判职责;
- 参赛队是否能满足无线网络通讯对带宽使用的要求;
- 参赛队是否愿意与其他球队组成联合队参赛的声明。

资格认证要求必须提交队描述文章。这篇文章由技术委员会的专家评阅, 每一名专家最高可以给 20 分。

4、资格认证录像:

参赛队必须提交一段不超过 120 秒长的录像。录像应当展示球队的机器人至少有完成 RoboCup 比赛任务的最基本行为的必要能力。所要求的规定动作包括:

- 带球 (2 分);
- 蔽障 (2 分);
- 射门 (4 分);
- 守门员的防守动作 (4 分);
- 按规则完成开球、罚球动作 (8 分)。

在录像中出现其中一个规定动作可以得到相应的分数。对于附加的能力 (比如传球、配合等), 每一名技术委员的专家可以额外最高给 10 分。该项最高得分为 30 分

注: 队描述文章和资格认证录像必须体现参赛队的原创性。在队描述文章中必须体现本队在准备比赛过程中的开发工作, 必须使用本队机器人在调试环境或比赛状态下的视频作为资格认证录像的素材。一旦发现有雷同的队描述文章或资格认证录像, 则有可能会取消雷同参赛队相应的得分。

5、机械结构描述、电路描述 (比如提供图示等)、软件流程图:

参赛队必须提供本队机器人的机械结构描述、电路描述、软件流程图, 如果提供了这些材料, 并且没有明显的错误或刻意的修改, 参赛队最多将会得到 20 分。**注:** 机械结构描述、电路描述、软件流程图必须是一份单独的 PDF 文档。队描述文章中可以包含相关内容介绍, 但为了便于专家评判, 请务必制作成单独的文档, 否则将可能无法得到此项评分。

附: 专家打分的计算方法:

原则:

- 评委不能给所在队伍打分;
- 如果评委给所有打分的队伍均打较低分数, 将使自己的队伍 (自己不能打分) 受益;
- 如果评委给所有打分的队伍均打较高的分数, 将使自己的队伍 (自己不能打分) 受害;

- 考虑将每个评委所打分数乘一个评委权重；
- 每支球队的最终分数应为评委打分乘上相应评委权重之和后的平均。

具体实施：

考虑第 i 号评委，其给所有队伍的分： $m1(i)$, $m2(i)$, $m3(i)$, $m4(i)$, $m5(i)$, $\dots$ (1、2、3 代表不同队伍)，其所打分数总和为：

$\text{sum_p}(i): \text{sum_p}(i) = m1(i) + m2(i) + m3(i) + m4(i) + m5(i) + \dots$

考虑第 i 号打分人员所打分数队伍数量为 $n(i)$, $n(i)$ 是所有队伍数或所有队伍数减 1，那么第 i 号评委评分的平均值为 $\text{ave}(i): \text{ave}(i) = \text{sum_p}(i) / n(i)$

$\text{ave}(i)$ 将直接代表此评委给队伍打分时过高还是过低。

取所有打分人员中所打分数平均值的最高的为： $\text{ave}(\max)$

则第 i 号打分人员其权重为 $q(i) = \text{ave}(\max) / \text{ave}(i)$

那么第 i 号打分人员所打分数应乘上权重 $q(i)$: $m1(i)*q(i)$, $m2(i)*q(i)$, $m3(i)*q(i)$, $m4(i)*q(i)$, $m5(i)*q(i)$, $\dots$

所以，第 j 支队伍所获分数总和为： $\text{sum_t}(j) = mj(1)*q(1) + mj(2)*q(2) + mj(3)*q(3) + \dots$

共有 $k(j)$ 名评委对第 j 支队伍打分，最后，第 j 支队伍所获分数为 $\text{sum_t}(j) / k(j)$

赛事规则 2.3 预计时间、提交、资格认证材料的评阅

所有参赛队的资格认证材料都必须在 **2010 年 6 月 15 日** 之前提交给中型组技术委员会，中型组技术委员会会在 **2010 年 6 月 20 日** 之前完成资格认证材料的评阅，**2010 年 6 月 21 日** 公布取得参赛资格的球队名单。

赛事规则 2.4 资格认证材料的提交方法

资格认证材料中，每一项内容的提交方式如下：

- **科技论文**：需要提交每篇文章的 pdf 格式的全文（学位论文提供中文摘要全文），并附上详细的发表情况；
- **过去 3 年内的参赛、获奖情况**：请按照年份详细描述，提交 pdf 格式的文档；
- **队描述文章**：提交 pdf 格式的文档；
- **机械结构描述、电路描述（比如提供图示等）、软件流程图**：请提交 pdf 格式文档。

以上 pdf 文档，请上传至竞赛委员会官方论坛的“RoboCup 中型组 (MSL) 比赛规则交流区”中的提交资格认证材料专用帖，地址是：

<http://www.hengruitongze.com/robot/showbbs.asp?bd=2&id=8992&totable=1>

- **资格认证录像**：请选用合适的格式制作资格认证录像，时间请勿超过 120 秒。可以选择上传到网上视频网站（比如优酷、酷 6、土豆网、6 间房等网上视频网站），然后将链接发在官方论坛的资格认证帖中。也可以自己寻找网络空间存储，将链接发在官方论坛的资格认证帖中。

在 2010 年 6 月 21 日之前，请务必保证链接的有效性。

赛事规则三 裁判

赛事规则 3.1 裁判的选择

每个参赛球队必须为比赛指定至少两名本队成员作为裁判。指定的裁判必须对比赛使用的规则有很好的了解并能用英语指引比赛进行(可以用英语给出比赛指令即可)。人员应当从队伍的资历较长的队员中选择, 并且最好以前参加过 RoboCup 中型组的比赛。

赛事规则 3.2 裁判的指派

为比赛指派裁判和助理裁判是技术委员会的任务。裁判的初次选择应该在所有参赛队正式注册的时候进行。技术委员会会要求所有参赛队提交裁判名单。

一场比赛至少指定一名主裁判和一名助理裁判。技术委员会应当指派更多的裁判, 建议指派一名主裁判、一名助理裁判和两名辅助裁判。

助理裁判可以被指定特定的工作, 比如操作秒表、避免人工干预等等。建议助理裁判还应该完成计时、记录掏牌情况、填写比赛成绩单的工作。辅助裁判的工作是判断进球是否有效以及对球门区域有关规则的计时。

如果一场比赛指定的裁判由于某些原因不能完成比赛任务, 他应当尽可能早的通知技术委员会, 给出不能履行职责的原因并确定替代的人选。

赛事规则 3.3 裁判的赛前培训

为了培训裁判和统一规则的理解, 在条件允许的情况下, 正式比赛之前会安排一场简短的示范赛。对比赛的执法过程、裁判盒设置、操作等进行演示, 现场有资深队员(由技术委员会指派)解说, 回答个参赛队的提问。要求各参赛队的裁判必须参加。

赛事规则 3.4 比赛中的裁判

裁判和助理裁判应当穿着黑色的衣服和鞋。避免出现球、球门或者球员标号的颜色。

在比赛进行中, 裁判和助理裁判应当尽量靠近场地但不能进入场地。裁判应当在距离球队一定距离的位置上。裁判可以要求球队成员在适当的距离上不动。

裁判和助理可以在特定的情况下进入场地, 比如在比赛停滞时重新放置球。

裁判和助理应当尽可能避免接触机器人, 除非机器人对人、其他机器人或者设备可能造成严重伤害。

裁判可以要求队员进入场地移动或者移出机器人, 收到命令者应当行动迅速。

裁判可以允许队员在比赛间隙进入场地, 在没有得到裁判允许或者要求的情况下任何队员不允许进入场地或者干预比赛进程。

赛事规则 3.5 违规和处罚

一支球队未能满足裁判义务或者没有向技术委员会提供适当的人选, 或者由助理裁判反映其主裁未能履行职责, 将会由技术委员会对其进行处罚, 比如影响下一年的参赛资格等。

参赛队向技术委员会提交的裁判名单中, 必须有一名裁判能履行主裁判职责。如果在比赛中, 参赛队排出的两名裁判都拒绝履行主裁判职责, 则该队下一年的资格认证评分的总分将受到扣 5 分的处罚。

赛事规则四 竞赛规章

赛事规则 4.0 预先说明

为了创造一个得到比赛经验的好机会，比赛组织者应当合理安排比赛进程，使所有参赛队都尽可能多地进行比赛。

赛事规则 4.1 竞赛的组成

2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组比赛由以下几部分组成：

- 参赛队注册、安装调试、技术检查；
- 技术挑战环节；
- 预选赛（循环赛）；
- 淘汰赛。

每一支确定参赛的球队都必须参加竞赛的全部部分。在预选赛没有进入淘汰赛的球队仍然要履行裁判职责或者其他相应义务。未能履行指派任务的球队将被排除在以后的竞赛之外。

赛事规则 4.2 参赛队注册、安装调试、技术检查

每一支参赛队都必须在时间表上安排的第一场比赛之前的 24 小时完成安装调试和注册。

中型组强烈建议在比赛开始之前的至少 48 小时到达比赛场地。

参赛球队有责任安排好比赛设备的运输和队员的旅行，以保证能够按时赶到比赛场地。

没能在比赛前 24 小时完成注册的参赛队可能会被取消参赛资格。

对于迟到引起的参赛队不能参加比赛的情况，该队将不会被退还注册费或其它各种费用。无论是 RoboCup 组织还是当地组委会或者任何与组织比赛有关的人都没有支付相关费用或由参赛队引起的损害赔偿的义务。

参赛队应当在首场比赛前根据当地的情况安装、调试好机器人和设备。

在安装调试过程中，参赛队应当只有在必需的时候才使用场地，并且使用的时间应当尽可能短。技术委员会可以限制对场地的使用并对场地使用做出时间安排。

中型组技术委员会应当在安装调试阶段组织对机器人的技术检测。目前，技术检测按照以下程序进行：

1. 在技术检测期间，所有的机器人都需要拍照或者摄像；
2. 一旦技术检测完成，只有当有人认为机器人发生物理变化时才对机器人尺寸限制进行检测。只有领队可以在比赛开始前至少 10 分钟以前提出异议；

3. 反对方必须在比赛开始前的 10 到 20 分钟内允许对机器人进行 10 分钟的检测；
4. 在此之后，不能再提出任何异议。

注意：技术委员会在任何时候都可以根据当时的情况或者领队会的决议对技术检测的细节进行调整。

赛事规则 4.3 技术挑战

为了促进国内 RoboCup 中型组整体水平的提高，促进参赛队之间的技术交流，中国 RoboCup 中型组技术委员会决定在 2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中增加技术挑战环节。技术挑战将在正式比赛开始前和循环赛与淘汰赛的比赛间隙进行。

技术委员会鼓励参赛球队参加技术挑战，资格认证的评分标准中，包含在技术挑战赛中取得名次的相应分数。

2010 年技术挑战有以下两个项目：

1、必选项目：展示使用任意标准 FIFA 足球进行比赛的能力；

此项技术挑战的目的在于鼓励参赛队提高视觉系统的鲁棒性，尽快具备使用任意足球比赛的能力。机器人在己方半场的某个位置，球在机器人前放置 5 秒钟。然后将球放在对方半场的某个位置，机器人有 60 秒的时间将球射入对方球门。如果机器人正确地找到了球（比如机器人找到并且接触到了球），可以得 1 分。如果将球射入球门，可以得到另外 1 分。分别使用 3 个不同的任意标准 FIFA5 号足球进行三次，但只能使用同一个机器人。参赛队在这项技术挑战中最多能得到 6 分。技术委员会也可能采用由所有参加此项比赛的参赛队领队主观打分的方式进行评分。

2、自选项目：展示本队在科学或工程技术上的进步。

每一支参赛队都可以自由展示一项有意义的进步，所有的领队和技术委员会将对此做出评判。时间不超过 5 分钟。

每个参赛队必须进行两项技术挑战。由技术委员会的成员和全体领队对每个参赛球队的技术挑战进行打分。

技术挑战的评分方法参照资格认证的打分方法。

赛事规则 4.4 预选赛

在预选赛中，参赛队将被分成不同的组。

分组的数量将由技术委员会根据取得参赛资格球队的数量、比赛场地、赛事时间表等决定。

参赛队的分组将根据技术挑战的排名情况进行，也可能采用抽签的方式。抽签的细节将会在比赛之前的领队会宣布。在抽签时，所有的领队都必须到场，未在规定时间内到场的参赛队视为弃权。

每一个分组都进行单循环，也就是说，每一支球队都会与同组中的其他所有球队相遇。

作为一个建议，每支球队都要做好在 2 天内进行 8 场比赛的准备。

在预选赛中，以平局结束的比赛不会进行点球决战。

赢得比赛的球队得 3 分，输掉比赛的球队不得分，打成平局的双方球队各得 1 分。

所有的积分相加。

在预选赛中，同一组的参赛队中，如果有参赛队弃权比赛，则该参赛队直接小组垫底。弃权场次多的参赛队在小组排名最后。对同一组，都没有弃权的参赛队，根据积分排名。如果 2 支或多支球队积分相同，或者有相同的弃权场次并且积分相同，按照以下的附加规则进行排名：

1. 净胜球；
2. 进球；
3. 相互之间的直接比赛结果；
4. 资格认证评分结果，
5. 抛硬币决定。

不同组之间,选择排名相同的参赛队晋级下一轮的原则是：是否弃权—>场均积分—>资格认证评分结果。小组赛被淘汰的参赛队排名原则是：比赛轮数—>是否弃权—>小组排名—>场均积分—>资格认证评分结果。

由技术委员会确定所有分组进入淘汰赛的名额，具体细节将会在赛事之前发布。

赛事规则 4.5 淘汰赛

淘汰赛由四分之一决赛、半决赛、决赛组成，每一场淘汰赛是一场决胜负。

如果淘汰赛的比赛以平局结束，则必须进行点球大战决定胜负。

如果淘汰赛的比赛在点球大战后仍然平局，则再进行一轮金点球大战，如果仍然平局，则通过抽签决定胜负。

淘汰赛的计划会由技术委员会在竞赛前决定。

赛事规则五 颜色规定

以下是场地上物体的颜色列表（地面、墙、球门、球）

物体	颜色
场地表面	GREEN
场地安全边界	GREEN or BLACK
场地标示线	WHITE
球	ORANGE
机器人车体	BLACK
A 队机器人颜色标记	LIGHT BLUE
B 队机器人颜色标记	MAGENTA/PURPLE

目前，比赛中使用的颜色用 RAL 颜色规范定义，颜色示例如下：

- <http://www.er.ams.eng.osaka-u.ac.jp/user/yasutake/RoboCup/ralcolors.jpg>
- <http://www.er.ams.eng.osaka-u.ac.jp/user/yasutake/RoboCup/ralcolors2.jpg>

关于 RAL 颜色规范更详细的信息，可以在 <http://www.ral.de/farben/en/index.html> 找到。

竞赛规则六 裁判盒

RoboCup 国际比赛的官方裁判盒可以在通过以下链接得到：

<http://sourceforge.net/projects/msl-refbox>

2010 中国机器人大赛暨 RoboCup 中国公开赛中型组比赛使用的裁判盒程序在机器人竞赛委员会的网站上发布，参赛队在准备比赛的过程中可以暂时使用最新的国际比赛官方裁判盒程序进行调试。

所有参赛队必须使用裁判盒。

附 录

附录 1、无线路由器设置：

基本设置：

- 禁用 WEP 加密；
- 允许 SSID 广播；
- 普通计算机的子网掩码：255.255.255.0；
- 连接裁判盒的计算机的子网掩码：255.255.0.0；
- Access Point 的 Beacon Interval 设置为 20~30；
- Access Point 的 DTIM Interval 设置为 2~3；

附录 2、场地网络设置：

	场地 1	场地 2	场地 3	场地 4
SSID	MSL_FIELD_1b MSL_FIELD_1a	MSL_FIELD_2b MSL_FIELD_2a	MSL_FIELD_3b MSL_FIELD_3a	MSL_FIELD_4b MSL_FIELD_4a
路由器	173.17.1.1	173.17.2.1	173.17.3.1	173.17.4.1
裁判盒	173.17.1.2	173.17.2.2	173.17.3.2	173.17.4.2
无线路由 1 (802.11b)	173.17.1.3	173.17.2.3	173.17.3.3	173.17.4.3
无线路由 2 (802.11a)	173.17.1.4	173.17.2.4	173.17.3.4	173.17.4.4

注：本次比赛使用的官方路由器 Linksys WRT55Ag Ver.2，有线路由、802.11b、802.11a 都在一台路由器上。因此只需设置路由器地址 173.17.*.1。

附录 3、参赛队网络地址分配表格：

单播通讯地址

IP 地址段	参赛队	IP 地址段	参赛队
173.17.21.*	上海大学	173.17.42.*	北京工商大学
173.17.22.*	上海工程技术大学	173.17.43.*	深圳职业技术学院
173.17.23.*	华南理工大学	173.17.44.*	西安科技大学
173.17.24.*	国防科技大学	173.17.45.*	电子科技大学中山学院
173.17.25.*	上海交通大学	173.17.46.*	常州信息职业技术学院
173.17.26.*	广东工业大学	173.17.47.*	河南理工大学
173.17.27.*	天津师范大学	173.17.48.*	第二炮兵工程学院
173.17.28.*	南通大学	173.17.49.*	江西财经大学
173.17.29.*	北京信息科技大学	173.17.50.*	西北师范大学
173.17.30.*	滨州学院	173.17.51.*	南阳理工学院
173.17.31.*	上海第二工业大学	173.17.52.*	长沙理工大学
173.17.32.*	北京航空航天大学	173.17.53.*	北京信息科技大学自动化学院
173.17.33.*	北方工业大学	173.17.54.*	东南大学
173.17.34.*	南京农业大学	173.17.55.*	金陵科技学院
173.17.35.*	淮安信息职业技术学院	173.17.56.*	长安大学
173.17.36.*	湖南农业大学	173.17.57.*	温州职业技术学院
173.17.37.*	河海大学	173.17.58.*	天津工业大学
173.17.38.*	福州大学	173.17.59.*	中国矿业大学
173.17.39.*	攀枝花学院	173.17.60.*	西安航空职业技术学院
173.17.40.*	江西渝州科技职业学院	173.17.61.*	淮阴工学院
173.17.41.*	北京石油化工学院		

组播通讯地址 (IPv4 协议)

IP 地址	参赛队	IP 地址	参赛队
225.17.21.21	上海大学	225.17.21.42	北京工商大学
225.17.21.22	上海工程技术大学	225.17.21.43	深圳职业技术学院
225.17.21.23	华南理工大学	225.17.21.44	西安科技大学
225.17.21.24	国防科技大学	225.17.21.45	电子科技大学中山学院
225.17.21.25	上海交通大学	225.17.21.46	常州信息职业技术学院
225.17.21.26	广东工业大学	225.17.21.47	河南理工大学
225.17.21.27	天津师范大学	225.17.21.48	第二炮兵工程学院
225.17.21.28	南通大学	225.17.21.49	江西财经大学
225.17.21.29	北京信息科技大学	225.17.21.50	西北师范大学
225.17.21.30	滨州学院	225.17.21.51	南阳理工学院
225.17.21.31	上海第二工业大学	225.17.21.52	长沙理工大学
225.17.21.32	北京航空航天大学	225.17.21.53	北京信息科技大学自动化学院
225.17.21.33	北方工业大学	225.17.21.54	东南大学
225.17.21.34	南京农业大学	225.17.21.55	金陵科技学院
225.17.21.35	淮安信息职业技术学院	225.17.21.56	长安大学
225.17.21.36	湖南农业大学	225.17.21.57	温州职业技术学院
225.17.21.37	河海大学	225.17.21.58	天津工业大学
225.17.21.38	福州大学	225.17.21.59	中国矿业大学
225.17.21.39	攀枝花学院	225.17.21.60	西安航空职业技术学院
225.17.21.40	江西渝州科技职业学院	225.17.21.61	淮阴工学院
225.17.21.41	北京石油化工学院		