

WHALESBOT 系列赛项

星空竞技场竞赛规则规程

一 比赛主题

星空竞技场的比赛充满了激烈的对抗和紧张的节奏。机器人之间的对抗不仅仅是力量的碰撞，更是策略的较量。参赛队伍需要根据比赛场地的特点和对手的情况，制定出合理的战术策略。是选择主动进攻，凭借强大的火力迅速压制对手；还是采取防守反击的策略，利用地形和防御优势，等待对手犯错后给予致命一击。在比赛过程中，机器人的操控团队需要密切配合，实时传递信息，调整战术。

二 标准类比赛场地与环境

（一）场地

比赛场地尺寸为 216X120cm（图 1），材质为 PU 布或喷绘布，黑色引导线宽度约为 2.5cm。中间白线将场地分为红方和蓝方，红蓝方基地（30X30cm）分别位于左下角和右上角。

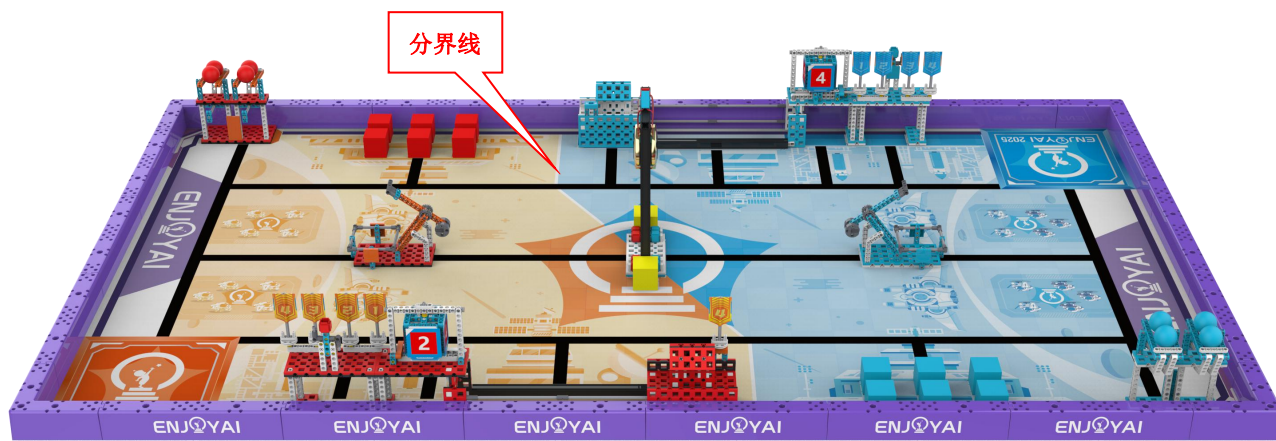


图 1 比赛场地示意图

（二）赛场环境

机器人比赛固定配有边框。场地环境为冷光源、低照度、无磁场干扰。但由于一般赛场环境的不确定因素较多，例如：场地表面可能有纹路和不平整，光照条件有变化，模型固定方式有变化等等。参赛队不得现场改变赛场因素，尤其是场地和任务道具的固定方式，应该在设计机器人时考虑各种应对措施。

三 标准类机器人任务及得分

以下任务只是对某些情景的模拟，切勿将它们与真实生活相比。

（一）调动军队

在红蓝双方军营中各有一支军队出征选择器，用来选择出征的队伍，选择器上 4 个数字初始位置随机摆放，军旗从左至右依次为“1、2、3、4”，选择器所标数字与军旗数字对应，如图 2。

机器人拨动拨杆启动选择器（拨杆与销接触或齿条与齿轮脱离），选择器数字旋转直到其自然停止“后”，机器人可拨动数字，使得数字面垂直投影在下方白色梁前，机器人识别这个数字并亮对应次数的灯，得 30 分。拿起与数字对应的军旗（多拿、错拿均不得分）并放到城楼插旗的地方（军旗下方磁铁与插旗处磁铁吸合），得 20 分。如图 3 所示。

一旦选择器被机器人成功启动（拨杆与销接触或齿条与齿轮脱离）即视为任务开始，此任务只能完成一次，且中途不可返回出发基地。

指示灯必须安装在显眼位置，便于裁判判罚。

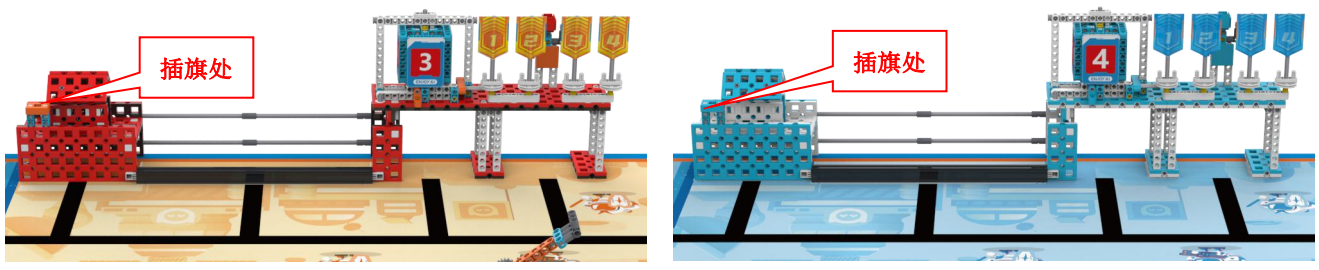
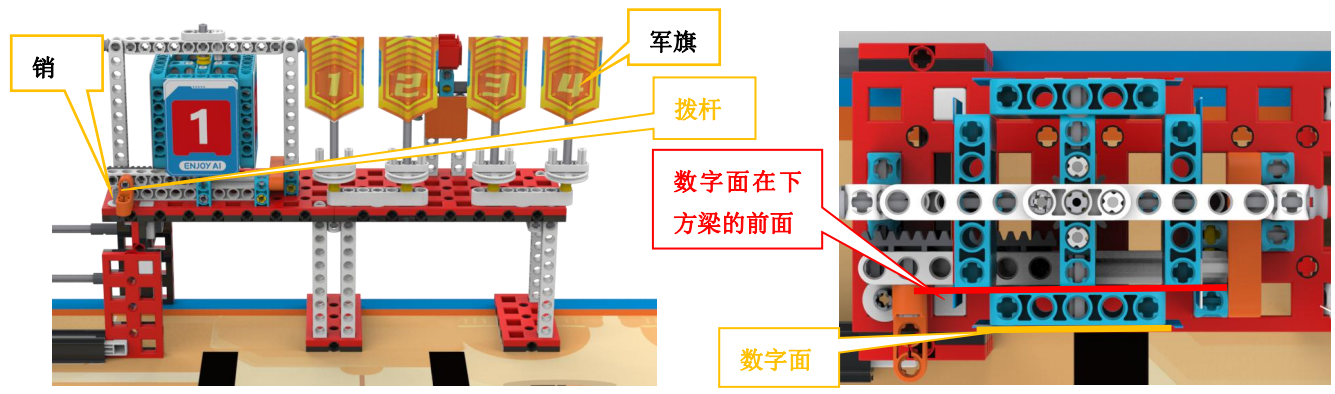


图 2 城楼与军营



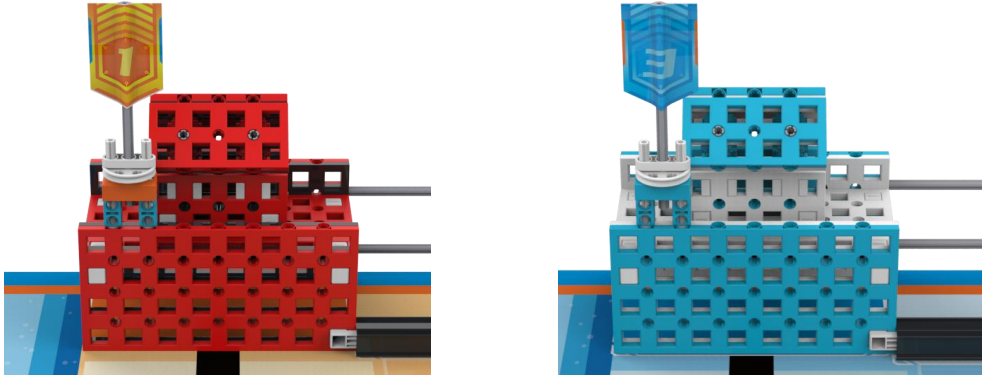


图 3 完成状态示意

（二）支援前线

场地上双方各有一座弹药库与前线作战区，弹药库放置 4 枚炮弹（直径 4cm 的球），如图 4。

机器人将炮弹放到己方前线作战区的物资框里（垂直投影炮弹在框内或与框部分重合），每个进入前线物资框的炮弹得 10 分。

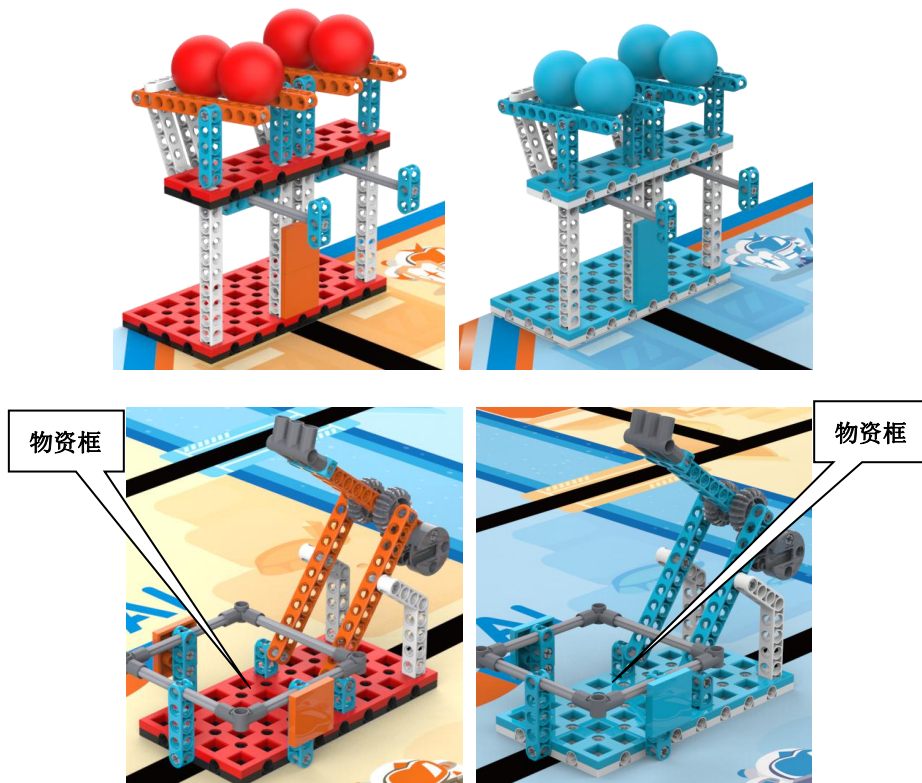


图 4 弹药库与前线作战区

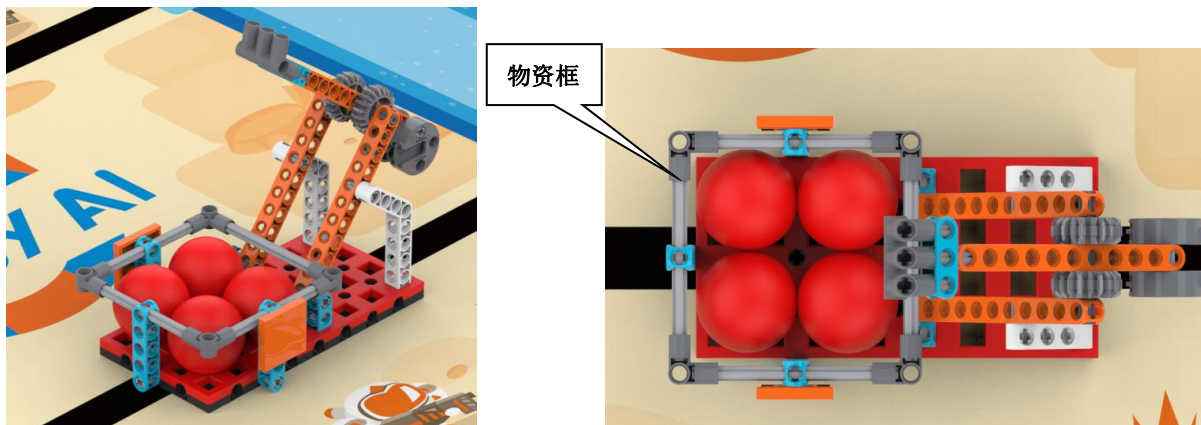
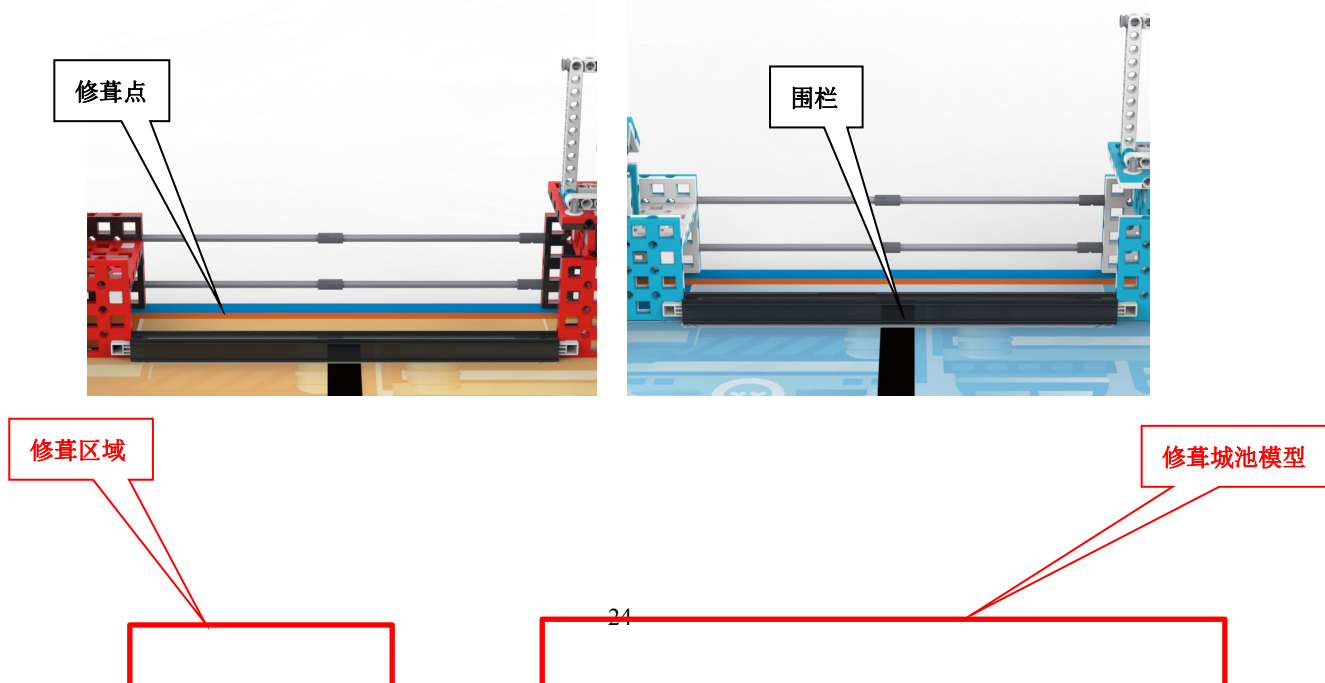


图 5 完成状态示意

(三) 修葺城池

场地上红蓝双方各有 6 栋建筑物资，中央有 2 个万能物资，物资是边长约为 5cm 的方块，双方各有一处城楼修葺处，如图 6。

机器人将物资放到城楼修葺点。物资脱离机器人后位于城楼修葺点围栏内侧或者上方，物资垂直投影部分或全部在场地修葺区域内，且没有与修葺城池模型外部的场地接触才可得分，如图 7。得分标准如图 8。



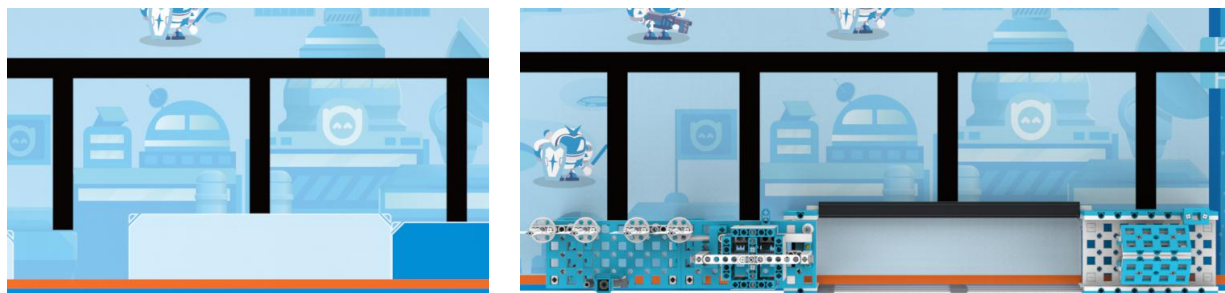


图 6 物资与城楼修葺点

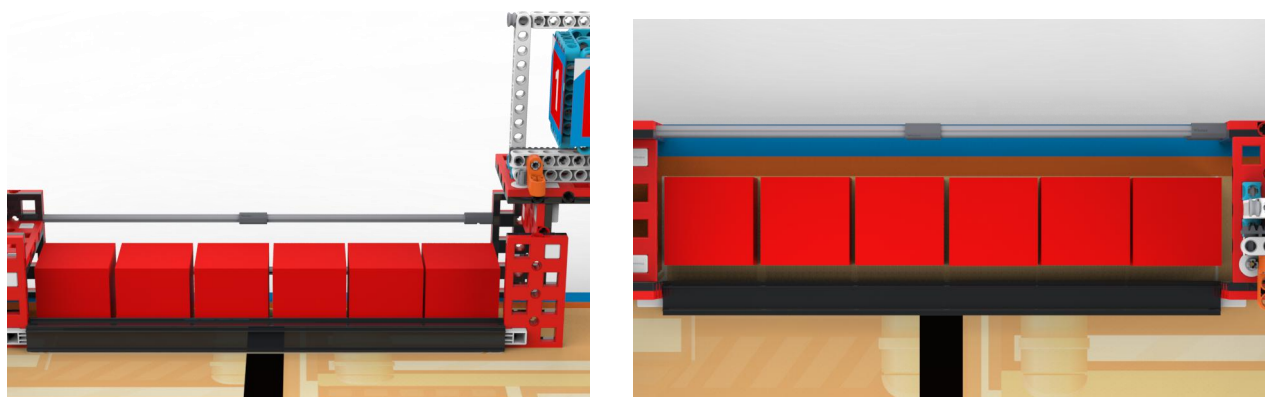


图 7 完成状态示意

物资	己方物资	对方物资	万能物资
得分标准	10 分/个	15 分/个	20 分/个

图 8 物资得分标准

（四）胜利之声

在场地中央放有两面锣，如图 9。

如果调动军队任务完成，同时至少有 5 个建筑物资（己方、对方、万能的物资都可以）在城楼修葺点，且至少有 3 发炮弹在前线作战区的任务框里，视为机器人达标。那么此时机器人敲击位于场地中间的锣，该队将直接获胜。在完成任务敲锣的一瞬间，场地上必须满足上述条件，否则该队不算直接获胜，比赛继续。

比赛中，只要有队伍直接获胜，那么本场比赛直接结束，双方立即停止比赛。



图 9 胜利之声

（五）任务要求

比赛过程中不得改变对方任务模型的初始状态（修葺城池任务除外）和得分状态。

调动军队任务必须放在自动阶段。

四 标准类机器人要求

机器人尺寸：每次离开基地前，机器人尺寸不得大于 30cm*30cm*30cm（长*宽*高）；机器人的垂直投影完全离开基地后，其结构可以自行伸展。

控制器：每场比赛中，不允许更换控制器。每支队伍一台机器人，每台机器人只允许使用一个控制器，控制器输入输出（I/O 口，非电机舵机接口）接口不多于 8 个，且控制器显示屏必须是彩屏或数码管。

执行器：每场比赛每台机器人使用电机数不超过 10 个（含舵机），不允许使用气泵系统。

传感器：每台机器人用于寻迹寻线的传感器必须是集成类传感器（如寻迹卡），其他的传感器种类、数量不限。

结构：机器人必须使用塑料材质的拼插式结构，可使用橡皮筋，不得使用 3D 打印件，不得使用扎带、螺钉、胶水、胶带等辅助连接材料。控制器、传感器、执行器、全向轮、麦克纳姆轮一类部件视为整体化部件，部件内置螺丝、胶水不受该规定影响，但与其他零部件连接需符合该规定。

电源：每台机器人必须自带独立电池盒，不得连接外部电源，电池电压不得高于 9V，不得使用升压、降压、稳压等电路。

机器人可以有个性化装饰或标识，以便区分不同参赛队的机器人。

每支队伍一台机器人，禁止多支队伍共用机器人。

五 比赛

（一）参赛队

每支参赛队应由2名学生和1名教练员组成。学生必须是截至2025年6月仍然在校的学生。

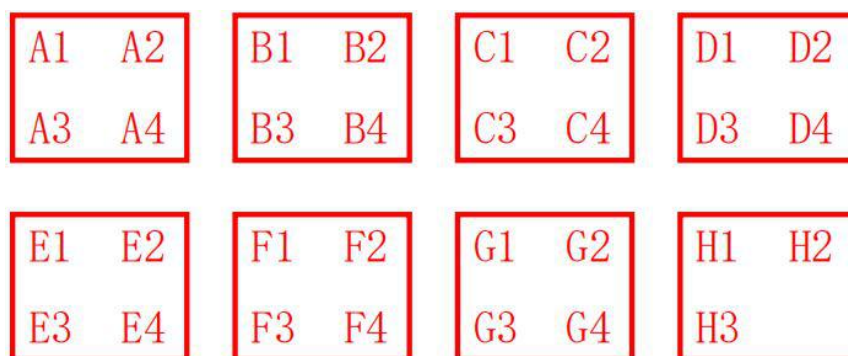
参赛队员应以积极的心态面对和自主地处理在比赛中遇到的所有问题，自尊、自重，友善地对待和尊重队友、对手、志愿者、裁判员和所有为比赛付出辛劳的人，努力把自己培养成为有健全人格和健康心理的人。

（二）赛制

比赛分为初赛与复赛。初赛为分组循环赛或其他循环赛，复赛为淘汰赛。组委会保证初赛的上场次数。

1 初赛

初赛时，抽签决定比赛对应组别，这里以小组循环赛为例，假设有 31 支参赛队，分为 8 个组，如图 10。每个组内队伍进行循环赛，胜者积 3 分，平局各积 1 分，败者无积分。最后每个小组积分前两名晋级复赛。



初赛时，同一场比赛红蓝双方如没有直接获胜，则按队伍得分高者获胜，如得分相同则完成任务（一）者获胜，如都如果小组内有队伍积分相同，按如下顺序决定排名先后：

- （1）直接获胜次数高的队在前；
- （2）总得分高的队在前；
- （3）所有场次完成任务（一）多的队在前；
- （4）所有场次比赛总重启次数少的队在前；

(5) 加赛一场。

2 复赛

复赛为淘汰赛，对阵表如图 11。



图 11 淘汰赛对阵表

复赛时，如果没有队伍直接获胜，按如下顺序决定先后：

- (1) 总得分高的队在前；
- (2) 修葺城楼得分高的队在前；
- (3) 完成任务（一）的队在前；
- (4) 重启次数少的队在前；
- (5) 加赛一场。

竞赛组委员会有可能根据参赛报名和场馆的实际情况变更赛制。

（三）比赛过程

1 搭建机器人与编程

编程与调试只能在规定区域进行。

参赛队员检录后方能进入准备区。裁判员对参赛队携带的器材进行检查，所用器材必须符合组委会相关规定与要求。如有发现机器人存在不合规定的情况，在正式比赛开始前完成调整，可继续比赛，否则取消比赛资。

参赛队员在比赛过程中不得上网和下载任何资料，不得使用相机等设备拍摄比赛场地，不得以任何方式与教练员或家长联系。

整场比赛参赛队员有一定的调试时间。结束后，各参赛队按裁判要求将机器人封

存在指定位置，比赛结束前不得修改、下载程序。

参赛队在每轮比赛结束后，允许在准备区维修机器人和修改控制程序，但不能打乱下一轮出场次序。

2 赛前准备

准备上场时，队员领取自己的机器人，在引导员带领下进入比赛区。在规定时间内未到场的参赛队将被视为弃权。

上场的学生队员，站立在基地附近，不得倚靠赛台。

队员将自己的机器人放入基地。机器人的任何部分（含任务模型）垂直投影不能超出基地。

到场的参赛队员应在一分钟内做好启动前的准备工作，准备期间机器人不得离开基地，不能修改、下载程序。

3 启动

启动——机器人发生位移。

裁判员确认参赛队已准备好后，将发出“3，2，1，开始”的倒计时启动口令。听到“开始”命令后，队员可以启动机器人。

在“开始”命令前机器人若启动将被视为“误启动”并受到警告或处罚。

机器人一旦启动，在自动阶段只能受自带的控制器中的程序控制；手动阶段可以受自带的控制器中的程序控制或者遥控控制。

机器人启动后，完全脱落的零部件，不做处理，参赛选手不可触碰，一旦触碰按接触基地外模型处理，同时分离部件造成的得分无效。

比赛开始后任务模型若离开场地（机器人自主返回基地所携带的模型除外），则该物品不得再回到场上。

4 重试

机器人出现以下状况视为重试：

- （1）参赛队员接触基地外的机器人；
- （2）机器人完全冲出场地。

重试时，场地状态保持不变，队员需将机器人搬回基地，重新启动。

重试前机器人已完成的任務有效。但机器人当时携带的得分模型失效并由选手自行恢复到任务摆放区（模型初始摆放区）。

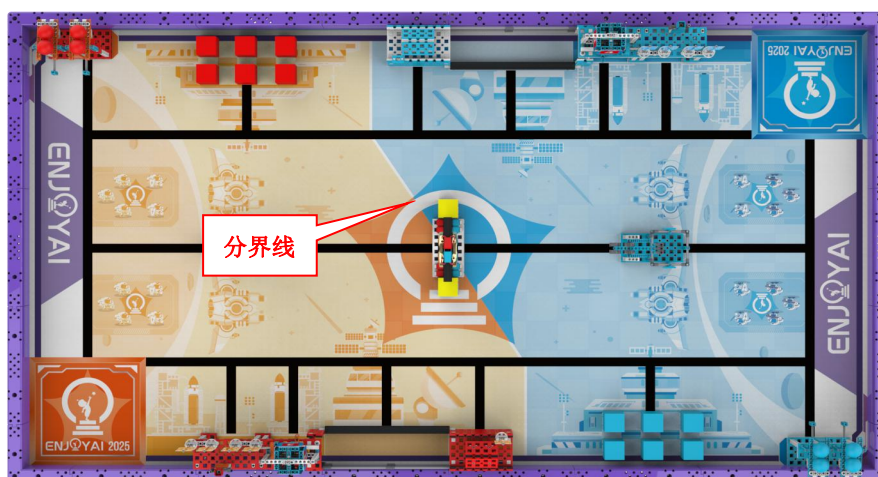
每场比赛重试的次数不限。重试期间计时不停止，也不重新开始计时。

5 自动阶段

整场比赛分为自动阶段和手动阶段。自动阶段时间为 45 秒。机器人必须是自主运行。自动阶段没有僵持判罚。

自动阶段开始前，双方队员需将手动阶段的遥控设备放置到裁判指定区域。

自动阶段，机器人在己方半场自主运行（机器的垂直投影不可完全过分界线）。完成自己半场内的任务，完成任务及得分详见第三节。



在自动阶段结束时，机器人需满足返回基地，否则视为重试。

6 手动阶段

手动阶段时间为 120 秒。手动阶段机器人既可以自主运行，也可以手动运行（通过遥控器或者其他移动设备控制机器人）。

自动阶段结束后，场地上的任务模型维持原有位置。

自动阶段到手动阶段，参赛双方选手有 30 秒的调整时间。时间到后，不管双方是否准备好，比赛立即开始。

手动阶段机器人既可以在自己场地内完成任务，也可以进入对方场地完成任务。

7 返回基地

机器人可以多次自主或者遥控往返基地，不算重试。

机器人返回基地的标准：机器人的任一结构的垂直投影在基地范围内。

机器人返回基地时，当下所携带的模型视为返回基地。

机器人返回基地后，参赛队员可以接触机器人并对机器人的结构进行更改或维修。

8 比赛结束

每场比赛时间分为自动阶段 45 秒，手动阶段 120 秒。

裁判员宣布比赛结束后，参赛队员应立即关断机器人的电源，不得与场上的机器人或任何物品接触，若队员或机器人造成模型状态变化则对应任务不得分。

裁判员有义务将记分结果告知参赛队员。参赛队员有权利纠正裁判员记分操作中可能的错误。如无异议应签字确认参赛队员将场地恢复到启动前状态，并立即将自己的机器人搬回准备区。

六 记分

每场比赛如果没有出现直接获胜方，那么比赛结束后，再根据场地上完成任务情况来判定分数（与机器人有接触的比赛模型得分无效）。如果已经完成的任務被机器人或参赛队员在比赛结束前意外破坏了，该任务不得分。完成任务的记分标准见第 3 节。该规则不包含任务 3.1 的判罚，比赛过程中任务 3.1 一旦成功即得分有效。

完成任务的次序不影响单项任务的得分。

如果比赛中没有重试，机器人动作流畅，一气呵成，加记流畅奖励 20 分；1 次重试奖励 15 分；2 次重试奖励 10 分；3 次重试奖励 5 分；4 次及以上重试奖励 0 分。

七 犯规和取消比赛资格

比赛开始后，如 15 分钟后仍未到场，该队将被取消本轮比赛资格。

第 1 次误启动将受到裁判员的警告，机器人回到待命区再次启动，计时重新开始。第 2 次误启动将被取消本轮比赛资格。

自动阶段，机器人进入对方场地（机器人垂直投影全部进入对方场地）将判罚该队 10 分，且需将机器人带回基地，并记重试一次。此时如造成对方模型得分失效，则由对方选手复原到没有撞击前。

手动阶段，若双方机器人出现僵持，即双方机器人的零部件有连接或是机器人通过堵死对方机器人的去路使对方机器人无法自由行动的情况，若僵持超过 5 秒，操作手需立即停止操作并将机器人放置到己方基地内，此过程中，计时不停止且双方各记

一次重试，不管双方机器人处于场地何种位置。携带任务模型由选手自行恢复到最近的摆放位置。

比赛过程中，出现下列情况之一时，判罚将机器人移出场地 15 秒，罚 10 分，并记一次重试，机器人所携带模型由裁判放回原位。

- (1) 使对方机器人损坏至不能正常移动；
- (2) 在无携带任务模型的情况下主动接触对方携带任务模型的机器人；
- (3) 在对方机器人两秒内无移动的情况下主动接触；
- (4) 五秒内连续接触 2 次及以上。

机器人冲撞场地设施导致损坏将受到裁判员的警告，第 2 次损坏场地设施将被取消本轮比赛资格。

如果由参赛队员或机器人造成比赛模型损坏，警告一次，该任务得分无效。如比赛过程接触对方机器人，警告一次，机器人继续进行比赛过程，第二次直接判负。

比赛中，参赛队员接触比赛场上基地外的比赛模型，该模型失效不得分。

不听从裁判员的指示将被取消本轮比赛资格。

参赛队员在未经裁判长允许的情况下私自与教练员或家长联系，将被取消本轮比赛资格。

八 创新类比赛场地与环境

(一) 场地

比赛场地图尺寸为 216X120cm（图 12），材质为 PU 布或喷绘布，蓝色引导线宽度约为 2cm。中间道具将场地分为红方和蓝方，红蓝方基地（30X30cm）分别位于左上角和右下角。



图 12 比赛场地示意图

（二）赛场环境

机器人比赛固定配有边框。场地环境为冷光源、低照度、无磁场干扰。但由于一般赛场环境的不确定因素较多，例如：场地表面可能有纹路和不平整，光照条件有变化，模型固定方式有变化等等。参赛队不得现场改变赛场因素，尤其是场地和任务道具的固定方式，应该在设计机器人时考虑各种应对措施。

九 创新类机器人任务及得分

以下任务只是对某些情景的模拟，切勿将它们与真实生活相比。

（一）寸土必争

红蓝任务区各放置 3 个陨石柱（高度约 6cm，直径分别约为 6cm、8cm、10cm，材质 EVA），调试开始时确定位置，如图 13。

得分标准：3 个陨石柱按直径大小从下至上由大到小摆放，且最下方圆柱体垂直投影完全在框线内（压线不得分），得 100 分，如图 14。

陨石柱不可回基地，回基地的陨石柱失效。

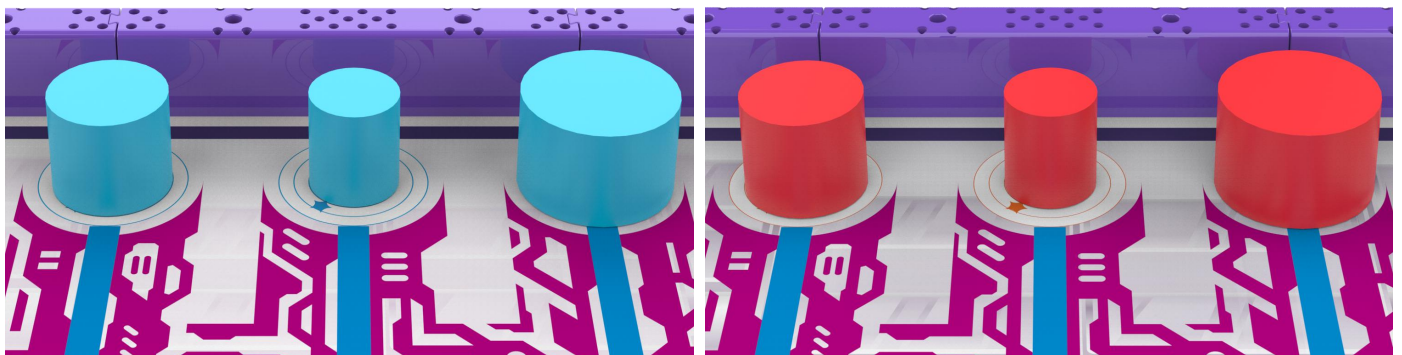


图 13 初始状态

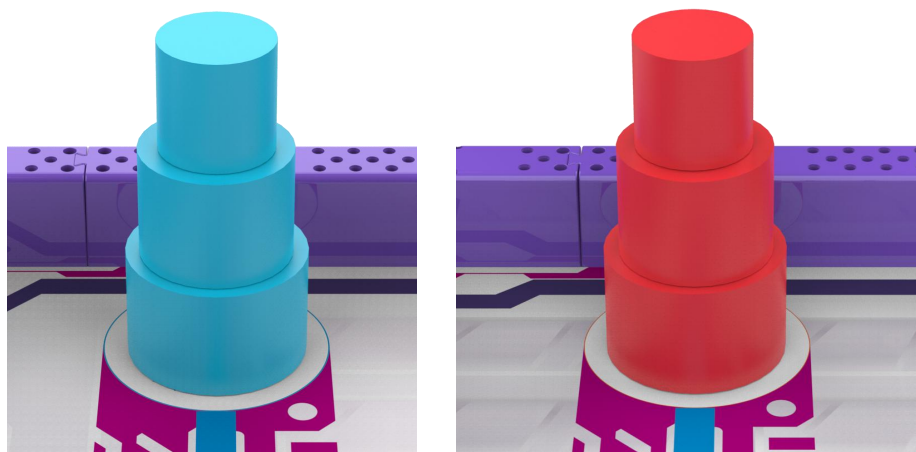


图 14 完成状态

(二) 以守为攻

红蓝任务区各放置 6 个能量块（边长约 5cm，材质 EVA），如图 15。

得分标准：能量块部分投影在防御区内（围栏内侧和上侧），且不与以外场地接触，每个能量块得 15 分。

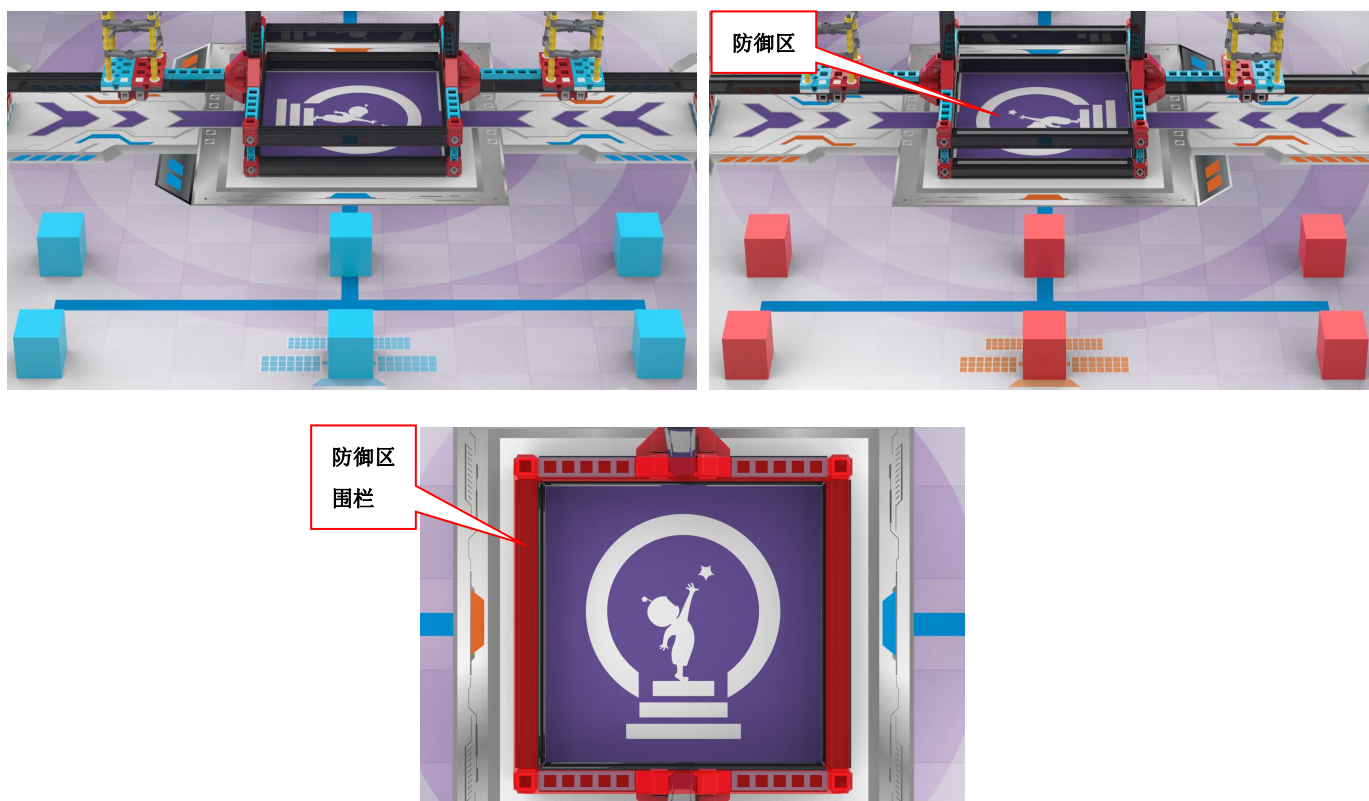


图 15 初始状态

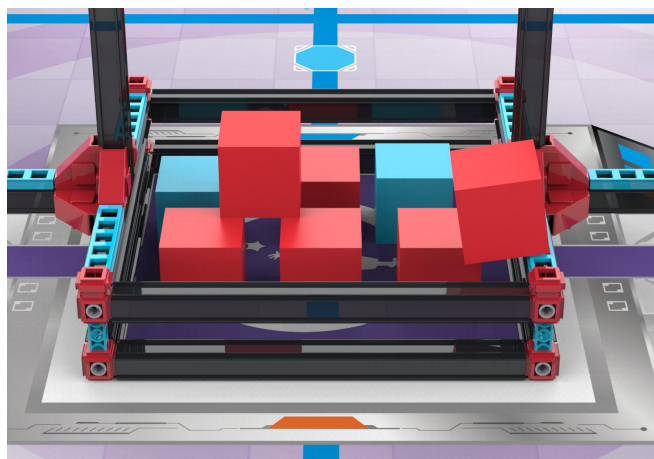


图 16 完成示意

（三） 火力全开

红蓝任务区边框上各放置 9 个星力弹（直径约 4cm，材质 EVA），场地中央放有 4 个收集框，如图 17。

得分标准：星力弹进入收集框内（框的内侧或者上侧），每一个星力弹得 10 分。

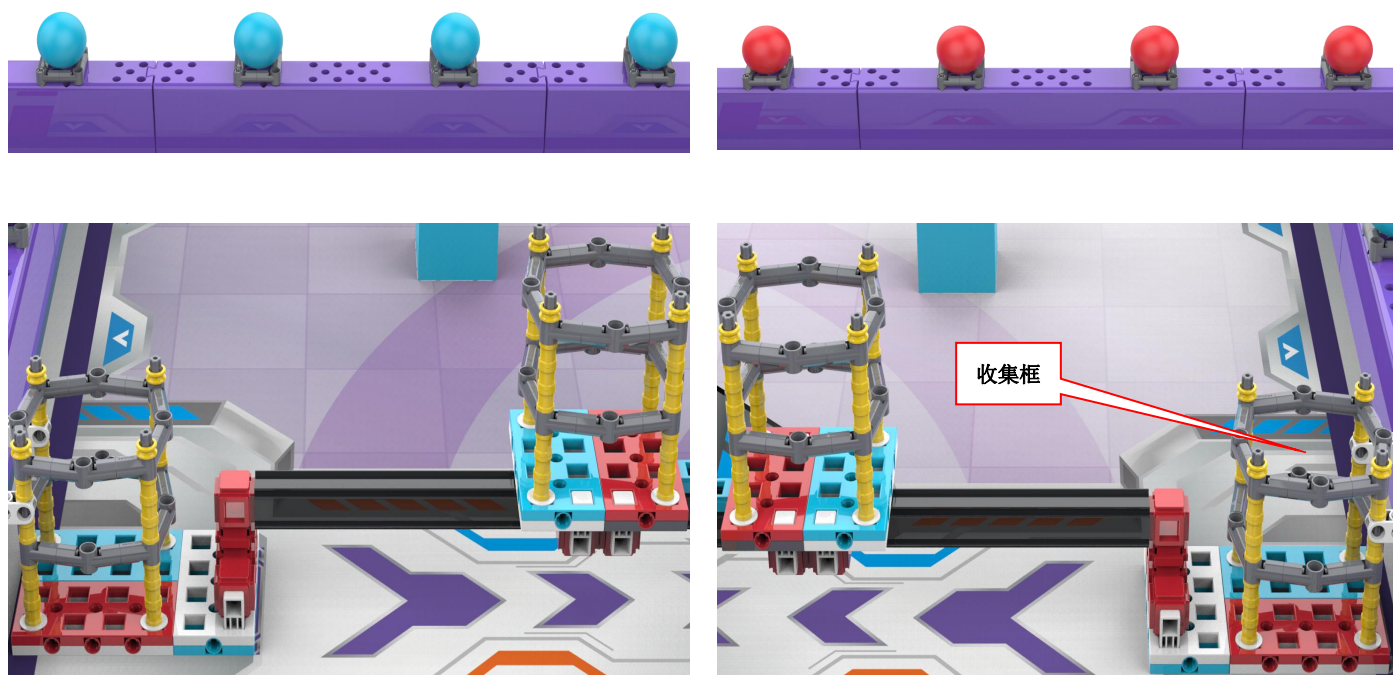


图 17 初始状态

（四） 勇夺堡垒

红蓝任务区基地旁各放置 1 个聚能球（直径约 6cm，材质 EVA），如图 18。

如果任务 3.1 完成，同时任务 3.2 至少有 5 个己方能量块在防御区，任务 3.3 至少有 2 个收集框里各放 2 个己方星力弹，视为机器人达标。那么此时机器人将聚能球放入场地中央顶部的框内，该队将直接获胜。

在完成任务勇夺堡垒的同时，场地上必须满足 3.4.2 条件，否则该队不算直接获胜（聚能球失效由裁判保存），比赛继续。

比赛中，只要有队伍直接获胜，那么本场比赛直接结束，双方立即停止比赛。

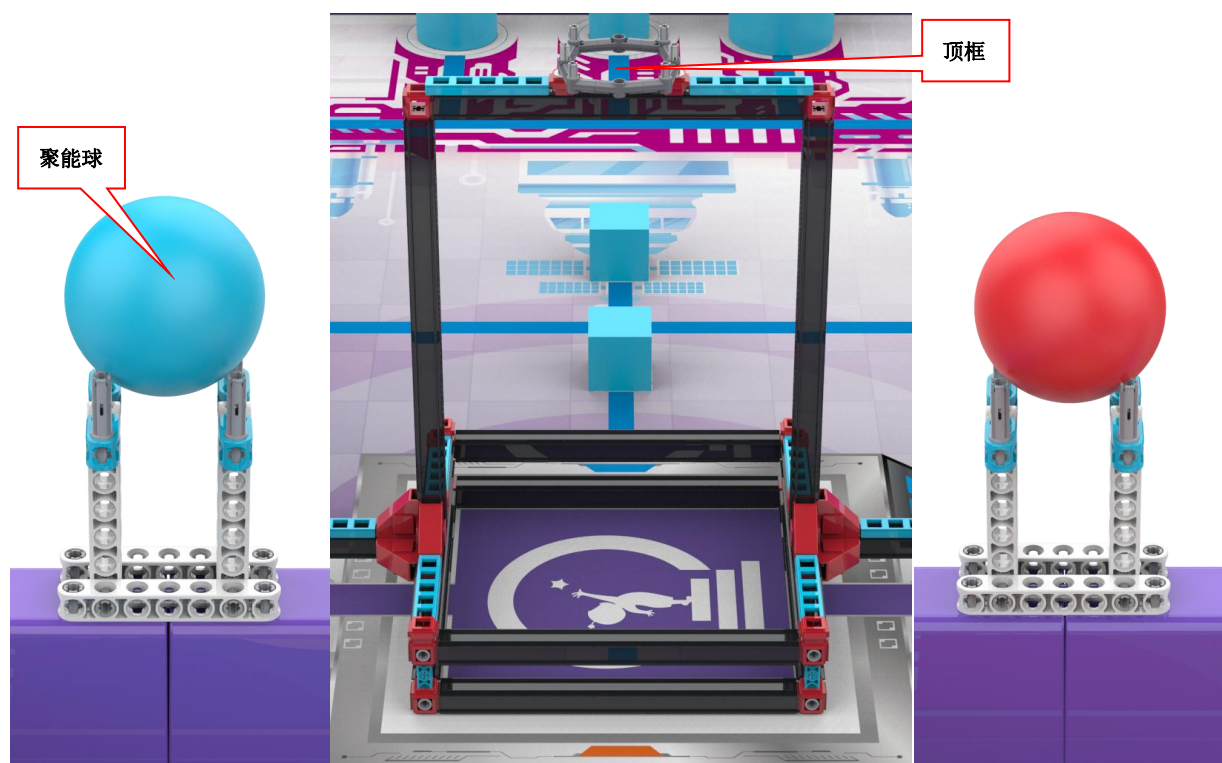


图 18 初始状态

（五）任务要求

任务（一）必须机器人自动完成（从基地启动后算起），其他任务既可以自动完成，也可遥控完成。

九 创新类机器人要求

机器人尺寸：每次在基地启动前机器人尺寸不得大于 30cm*30cm*30cm(长*宽*高)；机器人启动后，其结构可以自行伸展。

控制器：单轮比赛中，不允许更换控制器。每台机器人只允许使用一个控制器。控制器输入输出（I/O 口，非电机舵机接口）接口不少于 10 个，且控制器显示屏为灰白屏。

执行器：每场比赛每台机器人使用电机数不超过 7 个（含舵机），可额外使用单吸盘气泵系统 1 套。

传感器：每台机器人禁止使用集成类传感器，如循迹卡、灰度卡等，其他传感器种类、数量不限。

结构：机器人必须使用塑料材质的拼插式结构，可使用橡皮筋，不得使用 3D 打印件，不得使用扎带、螺钉、胶水、胶带等辅助连接材料。

电源：每台机器人必须由自带的单一电池盒供电，不得连接外部电源，电池电压不得高于 9V，不得使用升压、降压、稳压等电路。

每支队伍一台机器人，禁止多支队伍共用机器人。

十 比赛

（一）参赛队

每支参赛队应由 2 名学生和 1 名教练员组成。学生必须是截至 2025 年 6 月仍然在校的学生。

参赛队员应以积极的心态面对和自主地处理在比赛中遇到的所有问题，自尊、自重，友善地对待和尊重队友、对手、志愿者、裁判员和所有为比赛付出辛劳的人，努力把自己培养成为有健全人格和健康心理的人。

（二）赛制

比赛按小学、中学两个组别分别进行。

比赛分为初赛与复赛。初赛为小组循环赛，复赛为淘汰赛。组委会保证每支参赛队上场次数。

1 初赛

初赛时，抽签决定比赛对应组别，以 31 支参赛队为例，分为 8 个组，如图 19。每个组内队伍进行循环赛，胜者积 3 分，平局各积 1 分，败者无积分。

A1	A2	B1	B2	C1	C2	D1	D2
A3	A4	B3	B4	C3	C4	D3	D4
E1	E2	F1	F2	G1	G2	H1	H2
E3	E4	F3	F4	G3	G4	H3	

图 19 小组赛分组表

初赛时，同一场比赛红蓝双方如没有直接获胜，则按队伍得分高者获胜，如得分相同则完成任务（一）者获胜，如都完成或者都没完成则为平局，双方各积 1 分。

如果小组内有队伍积分相同，按如下顺序决定排名先后：

- (1) 直接获胜次数高的队在前；
- (2) 总得分高的队在前；
- (3) 所有场次完成任务（一）多的队在前；
- (4) 所有场次比赛总重启次数少的队在前；
- (5) 加赛一场。

2 复赛

复赛为淘汰赛，对阵表如图 20。



图 20 淘汰赛对阵表

复赛时，如果没有队伍直接获胜，按如下顺序决定先后：

- (1) 总得分高的队在前；
- (2) 任务（三）得分高的队在前；
- (3) 完成任务（一）的队在前；
- (4) 重启次数少的队在前；
- (5) 加赛一场。

竞赛组委员会有可能根据参赛报名和场馆的实际情况变更赛制。

（三）比赛过程

1 搭建机器人与编程

编程与调试只能在规定区域进行。

参赛队员检录后方可进入准备区。裁判员对参赛队携带的器材进行检查，所用器材必须符合组委会相关规定与要求。如有发现机器人存在不合规定的情况，在正式比赛开始前完成调整，可继续比赛，否则取消比赛资格。

参赛队员可以携带已搭建的机器人进入准备区。

参赛队员在比赛过程中不得上网、不得下载任何资料，不得使用相机等设备拍摄比赛场地，不得以任何方式与教练员或家长联系。

整场比赛参赛队员有一定的调试时间。结束后，各参赛队按裁判要求将机器人封存在指定位置，比赛结束前不得使用电脑修改、下载程序。

参赛队在每轮比赛结束后，允许在准备区维修机器人和修改控制程序，但不能打乱下一轮出场次序。

2 赛前准备

准备上场时，队员领取自己的机器人，在引导员带领下进入比赛区。在规定时间内未到场的参赛队将被视为弃权。

上场的学生队员，站立在基地附近，不得倚靠赛台。

队员将自己的机器人放入基地。机器人的任何部分（含任务模型）垂直投影不能超出基地。

到场的参赛队员应在一分钟内做好启动前的准备工作，准备期间机器人不得离开基地，不能使用电脑修改、下载程序。完成准备工作后，队员应向裁判员示意。

3 启动

启动——机器人发生位移。

裁判员确认参赛队已准备好后，将发出“3，2，1，开始”的倒计时启动口令。听到“开始”命令后，队员可以启动机器人。

在“开始”命令前机器人若启动将被视为“误启动”并受到警告或处罚。

机器人一旦启动，就只能受自带的控制器中的程序控制或遥控控制。

机器人启动后，完全脱落的零部件，不做处理，参赛选手不可触碰，一旦触碰按接触基地外模型处理，同时分离部件造成的得分无效。

比赛开始后任务模型若离开场地（机器人自主返回基地所携带的模型除外），则该物品不得再回到场上。

4 重试

机器人出现以下状况视为重试：

- （1）参赛队员接触基地外的机器人；
- （2）机器人完全冲出场地。

重试时，场地状态保持不变，队员需将机器人搬回基地。

重试前机器人已完成的任务有效。但机器人重试返回基地时携带的模型失效并由裁判代为保管至本轮比赛结束。

每场比赛重试的次数不限。重试期间计时不停止，也不重新开始计时。

5 自主返回基地

机器人可以多次自主或遥控往返基地，不算重试。

机器人返回基地的标准：机器人的任一结构的垂直投影在基地范围内。

机器人返回基地后，参赛队员可以接触机器人并对机器人的结构进行更改或维修。

6 比赛结束

每场比赛时间为 180 秒。

在比赛中如没有出现直接获胜，则时间会记满 180 秒。

裁判员宣布比赛结束后，参赛队员应立即关断机器人的电源，之后不得与场上的机器人或任何物品接触，若队员或机器人造成模型状态变化则对应任务不得分。

裁判员有义务将记分结果告知参赛队员。参赛队员有权利纠正裁判员记分操作中可能的错误。如无异议应签字确认自己的得分，如有争议应提请裁判长仲裁，组委会不接受任何形式的场外申诉。

参赛队员将场地恢复到启动前状态，并立即将自己的机器人搬回准备区。

十一 记分

每场比赛结束后，根据场地上完成任务情况来判定分数（与机器人有接触的比赛模型，得分无效）。如果已经完成的任务被机器人或参赛队员在比赛结束前意外破坏了，该任务不得分。完成任务的记分标准见第 3 节。

完成任务的次序不影响单项任务的得分。

如果在比赛中没有重试，机器人动作流畅，一气呵成，加记流畅奖励 40 分；1 次重试奖励 30 分；2 次重试奖励 20 分；3 次重试奖励 10 分；4 次及以上重试奖励 0 分。

十二 犯规和取消比赛资格

比赛开始后，如 15 分钟后仍未到场，该队将被取消本轮比赛资格。

第 1 次误启动将受到裁判员的警告，机器人回到待命区再次启动，计时重新开始。

第 2 次误启动将被取消本轮比赛资格。

机器人冲撞场地设施导致损坏将受到裁判员的警告，第 2 次损坏场地设施将被取消本轮比赛资格。

比赛过程中，出现下列情况之一时，判罚将机器人移出场地 15 秒并罚 10 分，机器人所携带模型由裁判放回原位

- (1) 在无携带任务模型的情况下主动接触对方携带任务模型的机器人；
- (2) 在对方机器人两秒内无移动的情况下主动接触；
- (3) 五秒内连续接触两次及以上。
- (4) 出现结构缠绕且无法分开。

如果由参赛队员或机器人造成比赛模型损坏，警告一次。该任务得分无效。

比赛中，参赛队员接触比赛场上基地外的比赛模型，该模型失效不得分。如比赛过程接触对方机器人，警告一次，机器人继续进行比赛过程，第二次直接判负。

不听从裁判员的指示将被取消本轮比赛资格。

参赛队员在比赛过程中上网、下载任何资料、拍摄比赛场地等行为，将被取消本轮比赛资格。

参赛队员在未经裁判长允许的情况下私自与教练员或家长联系，将被取消本轮比赛资格。