

2015 中国机器人大赛暨 RoboCup 公开赛(工程类项目)
2015 中国工程机器人大赛暨国际公开赛 (RoboWork)

生物医学工程项目

比赛规则

2015 年 1 月版本

工程赛官网: www.robotmatch.cn

主办方官网: www.rcccaa.org

大赛官方邮箱: robotatwork@163.com

工程机器人(教师 QQ 群): 259386217

工程机器人(学生 QQ 群): 314935820

比赛简介

生物医学工程简介

生物医学工程（Biomedical Engineering，简称 BME）是一门由理、工、医相结合的边缘学科，是多种工程学科向生物医学渗透的产物。它是运用现代自然科学和工程技术的原理和方法，从工程学的角度，在多层次上研究人体的结构、功能及其相互关系，为防病、治病提供新的技术手段的一门综合性、高技术的学科。

生物医学工程是一门高度综合的交叉学科，自从上世纪 50 年代以来发展十分迅速，它与人们的生活密切相关。随着自然科学的不断发展，从事生物学、医学、行为学或卫生学的研究，开发创新的生物学制品、材料、加工方法、植入物、器械和信息学方法，用于疾病预防、诊断和治疗，病人康复，改善卫生状况等目的，发展前景不可估量。

比赛目的

生物医学工程项目，可从设计制作医学辅助机器人或智能医学辅助设备入手，通过明确的比赛任务拉动，采用诸如微创外科手术机器人、可穿戴式医学辅助设备为主题，引导机器人爱好者研究医学辅助机器人技术。

生物医学工程项目，按“大学/成人组”和“中小学/青少年组”两个层次分组，设置“技术挑战赛”和“医学辅助机器人创意赛”。

生物医学工程项目的比赛规则，通常会根据机器人技术的进步而调整，单纯的胜负并不能代表机器人技术的进步。重要的是，以真正对人类有用的医学辅助机器人为目标，开展医学辅助机器人的基础研究和设计制作。

比赛项目及任务

项目 生物医学工程项目

一、比赛分组

(一) 大学/成人组

1. 技术挑战赛
2. 医学辅助机器人创意赛

(二) 中小学/青少年组

1. 技术挑战赛
2. 医学辅助机器人创意赛

二、比赛任务

1. **技术挑战赛：**设计制作一个小型轮式机器人，以自动控制方式，从出发区出发，完成规则要求的比赛任务，快速返回到出发区。

2. **医学辅助机器人创意赛：**

主题一：微创外科手术机器人。微创手术是最新医学成就之一，只在患者身上打一个或

几个小孔就可以完成肿瘤摘出等以往需要大面积创伤的手术，患者创伤小，恢复快。可用一个封闭的箱子充当人体，箱子正面开孔，用画有十字标记的纸张覆盖，手术机器人需要用手术刀捅开小孔，然后将照明机械手、观察机械手（带有传感器）和手术刀（记号笔）分别伸入孔中，用手术刀在肿瘤靶区（画有标记的纸板）画一个圆，然后机械手退出，完成手术。手术后，在孔上贴上纸以示缝合创口。

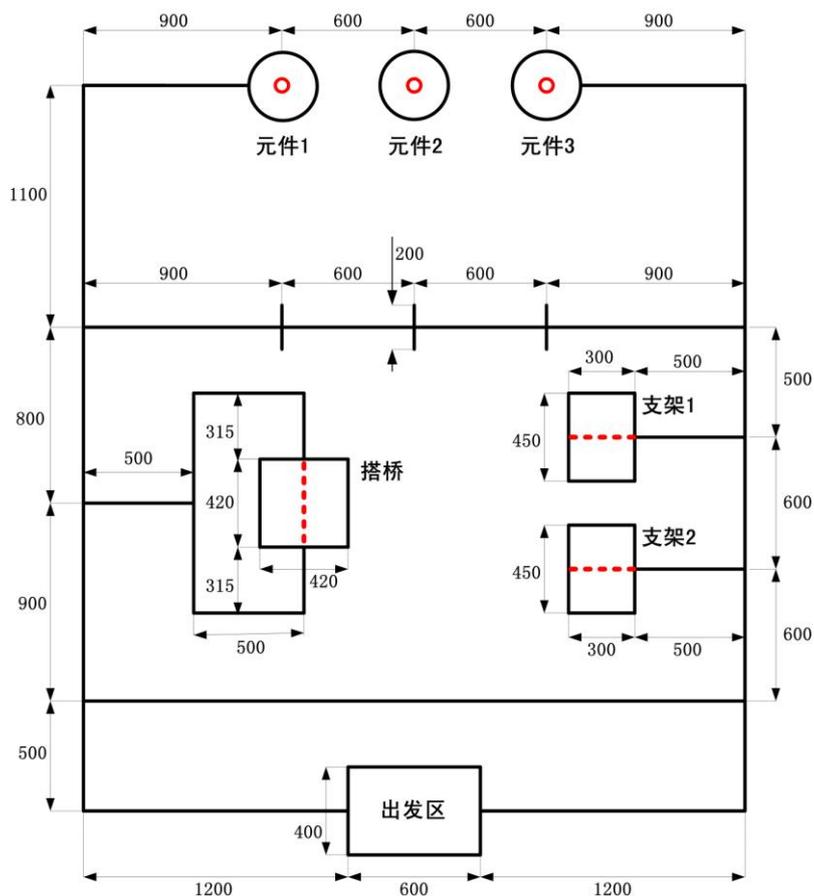
主题二：可穿戴式医学辅助设备。可穿戴医学辅助设备，主要探索和创造能直接穿在人的身上、或是整合到用户衣服或配件的设备，有腕式电子血压计、心脏检测仪、血糖仪、脉搏监测器、环境污染监测口罩等医疗类产品，以及儿童定位跟踪手环、老人紧急呼叫器等安全类产品。

注：1. 参赛队可根据规则指定的两个主题设计制作参赛机器人，也可自拟主题设计制作机器人。2. 规则指定的两个主题中的文字描述，仅供参考，参赛队可根据自己的实际情况制作参赛机器人和设定比赛任务。

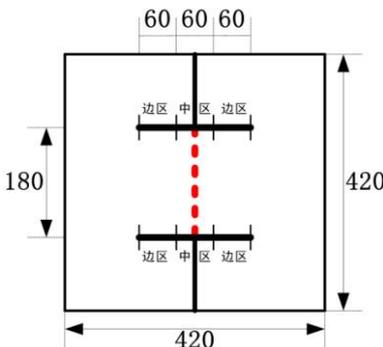
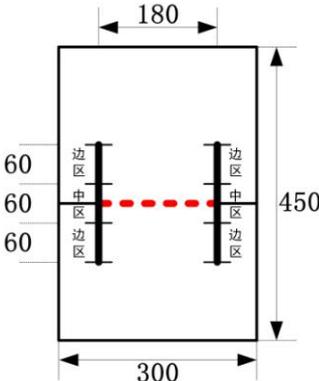
比赛规则

规则一 生物医学工程项目比赛规则

1. 生物医学工程项目技术挑战赛(大学/成人组)
2. 生物医学工程项目技术挑战赛(中小学/青少年组)

比赛场地	
场地使用	下列比赛项目使用场地： <ol style="list-style-type: none"> 1. 生物医学工程项目技术挑战赛(大学/成人组) 2. 生物医学工程项目技术挑战赛(中小学/青少年组)
场地图纸	 <p>The diagram shows a rectangular field with overall dimensions of 1200mm by 1100mm. At the top, three circular platforms labeled '元件1', '元件2', and '元件3' are spaced 900mm apart, with 600mm between each platform. Below them, a '搭桥' (bridge) structure is positioned, consisting of two rectangular blocks with dimensions 500mm by 420mm, separated by a 315mm gap. To the right, two '支架' (stands) labeled '支架1' and '支架2' are positioned, each with a 300mm wide base and 450mm height. At the bottom center, there is an '出发区' (starting area) measuring 400mm by 600mm. The field is divided into sections with various dimensions: 900mm, 600mm, 200mm, 900mm, 500mm, 600mm, 600mm, 500mm, 900mm, 500mm, 400mm, 1200mm, 600mm, and 1200mm.</p>
	<p style="text-align: center;">图1 生物医学工程项目场地图纸</p> <p>1. 图1所示,“元件1、元件2、元件3”是3个圆柱体的元件存放平台,直径×高为300毫米(直径)×300毫米(高)。元件的初始位置是以平台的圆心为中心,竖直放置。</p>

	<p>2. 元件存放平台“元件 1、元件 2、元件 3”上放置的是规格相同的小型圆柱体，称为“元件”，直径×高为 60 毫米（直径）×200 毫米（高）。</p> <p>3. 图 1 所示，“搭桥”是 1 个长方体的搭桥手术平台，长×宽×高为 420 毫米（长）×420 毫米（宽）×200 毫米（高）。从元件存放平台将“竖直”放置的“元件 1”取走，沿红色虚线方向“水平”放置到搭桥手术平台。</p> <p>4. 图 1 所示，“支架 1、支架 2”是 2 个长方体的支架手术平台，长×宽×高为 300 毫米（长）×450 毫米（宽）×300 毫米（高）。从元件存放平台将“竖直”放置的“元件 2”取走，沿红色虚线方向“水平”放置到“支架 1”标识的支架手术平台。从元件存放平台将“竖直”放置的“元件 3”取走，沿红色虚线方向“水平”放置到“支架 2”标识的支架手术平台。</p> <p>5. 图 1 所示，“出发区”是 1 个长方形的平面，长×宽为 600 毫米（长）×400 毫米（宽）。“出发区”的两个作用：(1) “出发区”是机器人的初始位置。机器人从出发区出发，完成任务后返回到出发区。(2) “出发区”可检验机器人尺寸是否超标。将机器人静止放在“出发区”，机器人的各个部位的投影不压“出发区”边线。</p>
场地尺寸	<p>1. 场地为近似长方形，长×宽为 3650 毫米（长）×3000 毫米（宽）；</p> <p>2. 出发区为长方形，长×宽为 600 毫米（长）×400 毫米（宽）；</p> <p>3. 机器人开始位置：机器人静止放在出发区。裁判发令“开始”，启动机器人；</p> <p>4. 机器人终止位置：机器人返回出发区，可得分。比赛终止时，机器人处于静止状态。若机器人的某一轮子与地面接触点位于出发区内，则认定机器人返回出发区。</p>
场地材质	<p>1. 场地材质：宽 4000 毫米的绿色地毯。</p> <p>2. 地毯上的标识材质：宽 24 毫米的白色双面胶带（不透明）。</p> <p>3. 平台上的标识材质：宽 16 毫米的黑色防水电工绝缘胶带。</p>
制作方法	<p>1. 将地毯平铺在平整地面上，按照场地图纸标识尺寸，贴出比赛场地；</p> <p>2. 由于铺放地毯和粘贴标识是人工作业完成的，出现轻微不平整和尺寸误差是正常现象；</p> <p>3. 随着机器人的赛前测试和场地比赛，地毯会出现毛面现象和标识会出现毛边现象，也属于正常现象。</p>
比赛场地	<p>1. 比赛场地以承办方提供的实际场地为准；</p> <p>2. 参赛机器人必须适应承办方提供的比赛场地。</p>
场地照明	<p>1. 由于实际比赛条件的限制，场地照明情况以承办方提供的比赛条件为准；</p> <p>2. 参赛机器人必须适应承办方提供的场馆条件。</p>
元件与手术平台	
元件存放平台	<p>1. 元件存放平台为圆柱体，共 3 个，直径×高为 300 毫米（直径）×300 毫米（高），颜色为白色；</p> <p>2. 每个元件存放平台，只存放 1 个元件。从左到右，依次标识为“元件 1、元件 2、元件 3”。</p>
手术使用的元件	<p>1. 搭桥和支架“手术”，使用规格相同的圆柱体，我们称之为元件；</p> <p>2. 元件为圆柱体，直径×高为 60 毫米（直径）×200 毫米（高），颜色为黑色；</p> <p>3. 元件的初始位置是以平台的圆心为中心，竖直放置。</p>

搭桥手术平台	 <p style="text-align: center;">图 2 搭桥手术平台示意图</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 搭桥手术平台为长方体，共 1 个，长×宽×高为 420 毫米（长）×420 毫米（宽）×200 毫米（高），颜色为白色； 2. 将元件摆放到“搭桥手术平台”，理想的摆放位置是元件的两端压在两边的中区，沿虚线水平摆放在线上。这时，得到最高分，+40； 3. 将元件摆放到“搭桥手术平台”，实际的摆放位置，会出现各种情况。相应的得分，详见“计分标准”。
支架手术平台	 <p style="text-align: center;">图 3 支架手术平台示意图</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 支架手术平台为长方体，共 2 个，长×宽×高为 300 毫米（长）×450 毫米（宽）×300 毫米（高），颜色为白色； 2. 将元件摆放到“支架手术平台”，理想的摆放位置是元件的两端压在两边的中区，沿虚线水平摆放在线上。这时，得到最高分，+40； 3. 将元件摆放到“支架手术平台”，实际的摆放位置，会出现各种情况。相应的得分，详见“计分标准”。
搭桥手术任务	<ol style="list-style-type: none"> 1. 机器人来到“元件 1”所示的元件存放平台附近，取走摆放在平台上的 1 号元件； 2. 机器人携带元件，运动到搭桥手术平台附近； 3. 机器人将 1 号元件摆放到搭桥手术平台上。
支架手术任务	<ol style="list-style-type: none"> 1. 机器人依次来到“元件 2”和“元件 3”所示的元件存放平台附近，按一次取走一个元件的方式，取走摆放在平台上的元件； 2. 机器人将 2 号元件摆放到“支架 1”所示的支架手术平台上； 3. 机器人将 3 号元件摆放到“支架 2”所示的支架手术平台上。
具体要求	<ol style="list-style-type: none"> 1. 机器人每次只准拿走一个元件； 2. 场地上的标识线，只起到标识场地范围的作用。机器人运动过程中，可以循线，也可以不循线。

机器人结构与制作																																																									
机器人尺寸	1. 参赛机器人，是小型轮式机器人或履带式机器人； 2. 机器人尺寸的最大值，长×宽为 600 毫米（长）×400 毫米（宽）； 3. 机器人尺寸，是指机器人在比赛过程中所有部位展开后测得的最大尺寸。																																																								
机器人制作	1. 在规则允许的条件下，可扩展多种传感器来对机器人的比赛过程进行精确控制，以求取得更好的成绩； 2. 参赛机器人可以是参赛队自主设计和手工制作的机器人，也可以是参赛队购买的组合套件组装调试的机器人。即允许这两种情况的机器人同场比赛。																																																								
比赛过程																																																									
比赛时间	1. 准备时间≤1 分钟； 2. 比赛时间≤5 分钟。																																																								
比赛流程	1. 机器人静止放在出发区，等待裁判发令； 2. 裁判发令“开始”，参赛队员以手动方式，按下位于机器人身上的启动开关，启动机器人； 3. 机器人从出发区出发，可自主选择完成比赛任务的先后顺序，分别完成搭桥手术任务和支架手术任务； 4. 机器人返回出发区，处于静止状态。																																																								
比赛成绩																																																									
计分标准	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="4">计分标准</th> </tr> <tr> <th>序号</th> <th>执行任务</th> <th>摆放位置</th> <th>分值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="6">1</td> <td rowspan="6">搭桥手术任务</td> <td>元件两端位于中区</td> <td>+40</td> </tr> <tr> <td>元件一端中区一端边区</td> <td>+30</td> </tr> <tr> <td>元件两端位于边区</td> <td>+20</td> </tr> <tr> <td>元件一端中区一端区外</td> <td>+20</td> </tr> <tr> <td>元件一端边区一端区外</td> <td>+10</td> </tr> <tr> <td>元件两端位于区外</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td rowspan="6">2</td> <td rowspan="6">支架手术任务</td> <td>元件两端位于中区</td> <td>+40</td> </tr> <tr> <td>元件一端中区一端边区</td> <td>+30</td> </tr> <tr> <td>元件两端位于边区</td> <td>+20</td> </tr> <tr> <td>元件一端中区一端区外</td> <td>+20</td> </tr> <tr> <td>元件一端边区一端区外</td> <td>+10</td> </tr> <tr> <td>元件两端位于区外</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">3</td> <td rowspan="3">返回出发区</td> <td>机器人全部进入出发区</td> <td>+20</td> </tr> <tr> <td>机器人部分进入出发区</td> <td>+10</td> </tr> <tr> <td>机器人在出发区外</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>机器人出界</td> <td>机器人每出界一次</td> <td>-10</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>元件摆放位置</td> <td>不按指定的元件位置摆放</td> <td>-10</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>机器人取走元件</td> <td>不按一次取走一个元件的方式</td> <td>-50</td> </tr> </tbody> </table>	计分标准				序号	执行任务	摆放位置	分值	1	搭桥手术任务	元件两端位于中区	+40	元件一端中区一端边区	+30	元件两端位于边区	+20	元件一端中区一端区外	+20	元件一端边区一端区外	+10	元件两端位于区外	0	2	支架手术任务	元件两端位于中区	+40	元件一端中区一端边区	+30	元件两端位于边区	+20	元件一端中区一端区外	+20	元件一端边区一端区外	+10	元件两端位于区外	0	3	返回出发区	机器人全部进入出发区	+20	机器人部分进入出发区	+10	机器人在出发区外	0	4	机器人出界	机器人每出界一次	-10	5	元件摆放位置	不按指定的元件位置摆放	-10	6	机器人取走元件	不按一次取走一个元件的方式	-50
	计分标准																																																								
	序号	执行任务	摆放位置	分值																																																					
	1	搭桥手术任务	元件两端位于中区	+40																																																					
			元件一端中区一端边区	+30																																																					
			元件两端位于边区	+20																																																					
			元件一端中区一端区外	+20																																																					
			元件一端边区一端区外	+10																																																					
			元件两端位于区外	0																																																					
	2	支架手术任务	元件两端位于中区	+40																																																					
			元件一端中区一端边区	+30																																																					
			元件两端位于边区	+20																																																					
			元件一端中区一端区外	+20																																																					
			元件一端边区一端区外	+10																																																					
			元件两端位于区外	0																																																					
	3	返回出发区	机器人全部进入出发区	+20																																																					
			机器人部分进入出发区	+10																																																					
			机器人在出发区外	0																																																					
	4	机器人出界	机器人每出界一次	-10																																																					
	5	元件摆放位置	不按指定的元件位置摆放	-10																																																					
6	机器人取走元件	不按一次取走一个元件的方式	-50																																																						

比赛排名	1. 根据参赛队得分和比赛时间排序。首先，按参赛队得分由多到少的顺序排序。当参赛队得分相同时，以比赛时间由小到大顺序排序。
重要说明	1. “机器人全部进入出发区”，是指机器人的全部轮子进入出发区； 2. “机器人部分进入出发区”，是指机器人的某个轮子进入出发区； 3. “机器人出界”，是指机器人全部接触地面的触点位于边线外； 4. “不按指定的元件位置摆放”，是指没有执行“元件 1”摆放在“搭桥”平台，“元件 2”摆放在“支架 1”平台，“元件 3”摆放在“支架 2”平台的要求。

规则二 机器人数量

1. 每支参赛队使用 1 个机器人参加比赛。比赛前，各个参赛队需要对机器人进行登记并粘贴标识。
2. 同一个机器人只能代表一支队伍参加比赛。
3. 违背比赛规则的机器人，取消上场资格。

规则三 裁判工作

1. 技术挑战赛：由竞赛组委会邀请裁判执行场地比赛裁判工作，裁判在比赛过程中所作的裁决将为比赛权威判定结果。
2. 医学辅助机器人创意赛：由竞赛组委会邀请裁判通过现场打分方式进行评定。
3. 裁判责任：执行比赛的所有规则。核对参赛队伍的资质。审定比赛场地、机器人等是否符合比赛要求。监督比赛的犯规现象。记录比赛的成绩和时间。

规则四 比赛进程

1. 比赛过程：参赛队以报名注册顺序决定比赛出场顺序，进行一轮比赛，一次上场机会。
2. 比赛成绩排序：
 - (1) **技术挑战赛**：参赛队比赛成绩，以得分由高到低依次排序。得分相同，用时短者取胜。
 - (2) **医学辅助机器人创意赛**：参赛队比赛成绩，以最终得分由高到低依次排序。