



2016 國際奧林匹亞機器人足球賽規則

競賽介紹

WRO 足球賽的目標是體現真實的足球賽。每隊兩個自主機器人在 WRO 足球賽場地上追逐紅外線球，與對手互相競爭。

足球賽通用規則

1. 機器人機構與程式由參賽學生獨立建構設計完成
2. 如同真實足球賽，裁判擁有最後決定權。除了計分錯誤外，即使上訴，分數仍維持原判決。
3. 參賽者與教練應保持禮貌以保持比賽進行的順暢。
4. 輸贏並非一切，重要的是你學到了些什麼。

規則改變

規則每年都會有些變動，隊伍不該期待每年皆使用同樣的程式、機器人參加比賽。每年所有隊伍都從同等基礎開始，這樣可鼓勵新的隊伍加入。這樣的方式也可鼓勵參賽者對每年的新挑戰有更新的創新想法。

競賽規則

1. 隊伍

- 1.1 隊伍可以擁有 2 個或以下的機器人。一個守門員和一個前鋒或兩個前鋒。
- 1.2 比賽中禁止使用任何備用機器人，違者取消比賽資格。
- 1.3 參賽隊伍可由 2 位或 3 位參加。

2. 得分

- 2.1 進球即當球完全跨過球門線，同時也正好會碰到球門後牆。裁判會吹哨示意。
- 2.2 得較多分數的隊伍獲勝。
- 2.3 下列情形算違規防守，亦被視為進球：若因為守門員機器人的某些部份在球門線和進球區內，而擋住了原本朝著球門的進攻。
- 2.4 “烏龍球”被視為對方的進球。

3. 比賽時間

- 3.1 比賽將包含上下兩個 5 分鐘的半場。
- 3.2 中場休息時間最多有 5 分鐘。隊伍可在此時修理機器人。
- 3.3 比賽開始後，除非特殊情況否則皆不會停止計時。
- 3.3 裁判可以對遲到的隊伍施行懲罰，每一分鐘對手獲得一個進球。
- 3.4 若參賽隊伍於比賽開始後 5 分鐘仍未到場，便喪失比賽權，且對手可以 5:0 勝出。
- 3.5 裁判可決定是否暫停計時，讓參賽者修復嚴重損壞的機器人或解釋規則問題。



4. 比賽

- 4.1 上半場開始時，由裁判進行擲硬幣，由指定的參賽隊伍先猜。猜中的隊伍可以選邊或發球權。
- 4.2 開球的隊伍須從場地中間原點發球。
- 4.3 其餘的所有機器人必須部分接觸自己的防守禁區。
- 4.4 開球的一方先將機器人置於場地，一旦放好就不能再移動。後開球方機器人可等開球方放置好後再行放置。
- 4.5 裁判宣佈開始後，所有的機器人才立刻由參賽隊伍人工啟動。
- 4.6 在裁判宣布開始前提早開始之機器人將離場一分鐘。
- 4.7 任何不可馬上啟動之機器人將視為”損壞的機器人”並離場一分鐘。
- 4.8 若有一方得分了，將由失分隊伍重新開球。
- 4.9 若雙方機器人纏住了，裁判可以微小的移動分開雙方。
- 4.10 如果機器人運球時，用了較大馬力”強行突破”另一機器人，裁判將會立刻宣布”推人”犯規。裁判會將球放至場地中央且不停秒地繼續比賽。如果裁判判定”推人”時，因”強行突破”而得的分數將不予計算。
- 4.11 隊伍隊長在沒有裁判允許下不可碰觸機器人。任何被碰觸的機器人將視為”損毀的機器人”。
- 4.12 如果球碰到了球門旁兩側的末端牆面，比賽不會停止且球將被放至場地中央圓點。若有機器人佔據了該圓點，球將放在最靠近圓點但非機器人正前方的位置上。
- 4.13 如果防守方多於一個機器人進入罰球區，且嚴重影響比賽，即為”多人防守”。多人防守情況發生時，對比賽影響最小的機器人將被移到場地中央；如果該機器人為守門員，則移走另一個機器人。

5. 重新開球

- 5.1 當球被迫卡在機器人之間（“對抗”狀態）一段時間（15 秒），且不像有機會在短時間恢復自由或一段時間無任何機器人可接近球時，裁判將會宣布”重新開球”。
- 5.2 重新開球時，任何”卡住”的機器人必須部分接觸罰球區開始。
- 5.3 機器人允許保持在運轉的狀態。
- 5.4 裁判會將球放至中央原點開球。
- 5.5 只有在球離開裁判的手且哨音響之後，機器人才可被釋放。
- 5.6 任何無法馬上啟動的機器人將可能被判定為”損壞的機器人”。
- 5.7 任何在裁判哨音響起前就釋放的機器人將被判離場 1 分鐘並視為”損壞的機器人”。

6. 損壞的機器人

- 6.1. 如果機器人動作不正確或是對球沒有反應就會被裁判視為損壞的機器人。
- 6.2 裁判或經裁判同意的參賽隊員可將損壞的機器人從場地上移走。
- 6.3 損壞的機器人至少要離場 1 分鐘或直到有一方得分出現為止。
- 6.4 損壞的機器人必須修理完畢方可回到場上，否則，比賽剩餘的時間將保持在場外。
- 6.5 裁判同意後，損壞的機器人可以返回場地，**放置在隊伍球門禁區內**，但是不應在其有利的位置上。（例如：面對球。）
- 6.6 守門員機器人可以返回到球門前的區域。
- 6.7 如果因與另一個機器人碰撞導致翻身倒地，可由裁判扶正並繼續比賽。
- 6.8 如果機器人自己翻身倒地或因自己隊友而倒地，將被視為損壞的機器人並移離賽場。

7. 規則釐清

- 7.1 比賽期間裁判有決定權。
- 7.2 如果參賽者想要釐清規則，必須馬上提出“暫停”。比賽時間將暫停。
- 7.3 如果隊伍的隊長不滿意裁判的解釋，隊伍可要求與總裁判解釋。
- 7.4 比賽期間，教練不可參與規則討論。
- 7.5 不受理錄影之提證。
- 7.6 一旦場地之裁判與總裁判達成共識，將不在其他解釋與討論。
- 7.7 若持續爭論將導致隊伍得到一張黃牌警告，再爭論將得到紅牌警告。
- 7.8 得到紅牌之參賽者將離場。
- 7.9 裁判可調整規則已適應當地之情況與環境，大會將會盡早提醒參賽者。
- 7.10 如果雙方隊長滿意比賽結果，結束時他們必須在記分紙上簽名確認。
- 7.11 任何比賽結束後的抗議應只針對於記分錯誤或對比賽結果有疑問。一旦於計分處確認並簽名後，將不得以任何形式提出抗議。

8. 機器人構造

- 8.1 比賽的機器人只能使用一個控制器，控制器的主要處理器必須為單核，時脈在 300MHz 以下，並能夠只靠有線方式傳輸程式，任何無線通訊之功能必須能夠且保持關閉。(台灣選拔賽)
- 8.2 機器人必須使用額定電壓 9V 以下、功率不超過 5W、扭力 40N-cm 以下的馬達，空轉時轉速必須在 300rpm 以內，若有編碼器，換算至馬達輸出軸的精度不得超過 360ppr。(台灣選拔賽)
- 8.3 機器人使用的電源(池)必須是唯一的，電壓不得大於 10V，容量低於 2050mAh。會場有可能不提供充電，選手要自行準備備用的電池組。
- 8.4 機器人允許使用之感應器與數量如下：
 - 數位式超音波遠近偵測感應器 x1
 - 數位式顏色分辨感應器 x1
 - 數位式電子羅盤感應器 x1
 - 數位式紅外線感應器 x1
- 8.5 超音波感應器僅可裝置在機器人(機器人面向敵隊球門)的後方且感應器面向右方。(國際賽使用，校際盃無此限制)。超音波感應器僅能在面對敵隊球門時才能取樣數據，若是守門機器人的話，也僅能在超音波感應器面對其防守球門時取樣。若機器人被認為有干擾其他機器人超音波感應器的企圖，違規的機器人將視為損壞的機器人並移出場外。再犯者，將禁用該機器人之超音波感應器。(相關範例請參考)
- 8.6 若機器人的超音波感應器企圖影響其他機器人之超音波讀值，將會被停用。
- 8.7 其它建構機器人的原料都被禁止，包括膠水、膠帶和螺絲…等。
- 8.8 不得使用市售之全向輪(omni directional wheel)。
- 8.9 束線帶與膠布可用於固定線材。(審查時機器人會連同束線帶等一起量測)
- 8.10 測量時機器人需處於自由站立(參賽隊員沒有攙扶之下)狀態並且伸展開所有延伸配件
- 8.11 直立的機器人應可放置入一個直徑為 22cm 的圓柱筒內
- 8.12 機器人高度應小於 22 cm，機器人重量不得超過 1 Kg
- 8.13 測量時，每個機器人都必須出於直立狀態並伸展開所有部件，比如機器人上所有突出部分都必須完全展開。如果機器人身上有向兩個方向伸展的可移動部件，那麼它必須在運行狀態下測量。機器人在運行時不能碰到測量圓筒的內壁。

-
- 8.14 機器人必須含有把手以讓裁判容易提起。把手不包含在機器人高度和重量的計算。
- 8.15 參賽者須標示或裝飾自己的兩台機器人，使其容易辨識屬於同個隊伍。但不可影響比賽進行或公平性為原則。

9. 控制

- 9.1 機器人必須是自動控制的。
- 9.2 機器人必須是人工啟動的。
- 9.3 禁止使用任何遙控方式操控。
- 9.4 機器人必須能向任何方向運動。
- 9.5 只要不影響其它機器人的表現，機器人間使用藍芽的溝通是允許的。
- 9.6 如果裁判要求，機器人必須能關掉溝通裝置。

10. 控球

- 10.1 控球區的定義為：一個垂直場地的平面靠著機器人最突出的部位而形成的內部空間。
- 10.2 球在控球區內的深度不得超過 2 cm。
- 10.3 機器人不得持球。
提示：持球的意思是，**移除球可移動的任意一個自由度**。比如說，把球固定在機器人身上；機器人用身體圈住球來阻止其它機器人觸球；或使用機器人身體的任何部分將球包圍或設法圈住球。 機器人移動時球停止滾動，或是球滾動撞到機器人身體時沒有回彈，這就說明球是被圈住的。
- 10.4 球不能被壓在機器人下面，換言之，機器人的任何部分不得突出超過球的半徑。

11. 守門員

- 11.1. 比賽中，如果使用守門員，守門員不得只做單向運動，它必須能朝各個方向移動。
- 11.2. 守門員必須採用前衝方式，力圖將衝向球門的球攔截。如有必要，守門員的移動應能夠使機器人本身的某些部分超出罰球區（離球門 45cm 處）。
- 11.3 守門員不能先做出側向移動，再向前移動。
- 11.4. 機器人如果對走過來的球不能做出向前移動的反應，將被視為“損壞的機器人”。

12. 場地

- 12.1 國際奧林匹亞機器人足球賽的比賽場地大小是 2430 mm x 1830 mm。
- 12.2 國際賽將使用 3-5mm 厚之綠色地毯。地毯纖維應小於 10mm。
- 12.3 地毯將標示 2.5cm 寬之黑線。
- 12.4 2.5cm 直徑之圓形位於場地中央。
- 12.5 場地邊緣最高處約比中心高 30mm ~1 cm。
- 12.6 球門寬度 450mm。
- 12.7 球門內部的後面和側面應塗成天藍色(R:80 G:220 B:250)，地面為白色，球門外側面應塗有消光黑漆。
- 12.8 每座球門深 7.4cm。

13. 積分賽

- 13.1 每隊在積分賽時勝隊得 3 分、平手各得 1 分(無延長賽)。
- 13.2 積分賽後隔天進行單淘汰賽(全國賽)，晉級 16 強之隊伍當天機器人必須留在會場。
- 13.3 積分賽結束後，若單比積分無法分出高低，與同積分隊伍依序由「總進球數」多、「淨勝球數(總進球數-總失球數)」、「對戰成績(如果有)」，做為排序。

14. 比賽用球



-
- 14.1 應採用直徑 7.4cm 的勻稱電子球。
 - 14.2 該球會發射穩定的紅外線（採用模式 D）

15. 淘汰賽

- 15.1 若在淘汰賽中比分僵持，則比賽將繼續直到有一方射進致勝的”黃金得分”。
- 15.2 若加賽 2 分鐘後仍無進球，則裁判會請隊伍將守門機器人移出場外。若該隊伍兩隻雞
器人皆為防守機器人，則隊伍可選擇要移除哪隻機器人。
- 15.3 若再加賽 2 分鐘後仍無進球，則由積分賽排名較高者贏得該場次。

16. 學生

- 16.1. 學生將會被要求講解或訪談其機器人的操作，以證實機器人的構建和程式設計是由
他們自己完成的。
- 16.2. 學生將會被問及如何為比賽進行準備事宜，填答問卷及參與錄影訪問，以便賽會作
紀錄之用。
- 16.3. 必須提供證據（如照片、日誌、海報、計劃書），證明機器人是
由學生構造和程式設計完成的。禁止使用未做出充分修改的商業套件或是培訓機構提供的程式。學生
必須證明他們對程式完全理解。
- 16.4. 預計在進行所有比賽之前，各隊將參加一個簡短的面談，以舉證核實所有上述的內
容。
- 16.5. 任何違反規定的情形都會讓機器人無法出賽直到修正為止。
- 16.6. 所有的修改必須在比賽開始前完成，不能影響比賽時程。
- 16.7. 若機器人無法在賽前符合所有的規定（即使是修改之後），機器人將失去該場比賽
的資格。
- 16.8. 如果教練有過多協助，或機器人的製作並非主要由學生完成，該隊伍便會被取消參
賽資格。

17. 行為守則

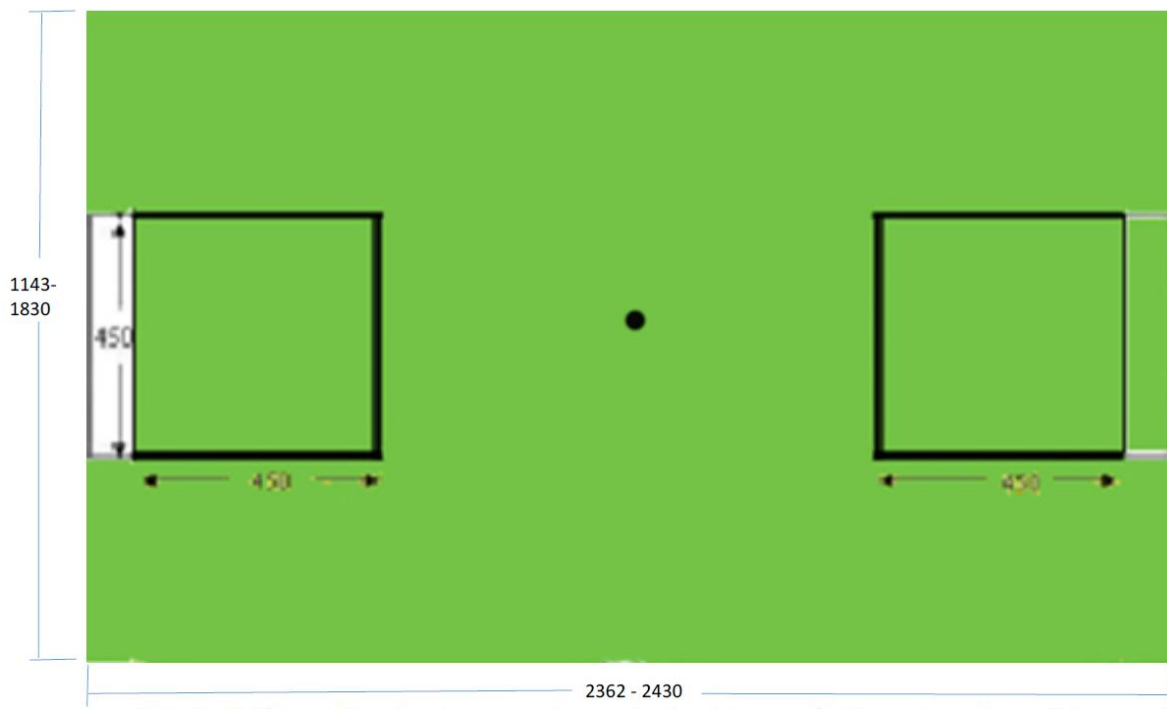
- 17.1 教練不允許進入學生工作區域。比賽進行中，隊伍使用之電腦必須保留在場地內。
- 17.2 故意干擾其它機器人或是損壞比賽場地或足球的人，也將被取消比賽資格。
- 17.3 有行為不端或不適當言詞的參賽隊員將被驅逐出場，還將可能被取消比賽資格。
- 17.4 比賽區域內禁止使用手機或任何有線無線通訊器材，違反者給予黃牌，再犯者則給予
紅牌。

*現場組裝將於全國賽執行，校際賽/ 分區賽將不設此限。

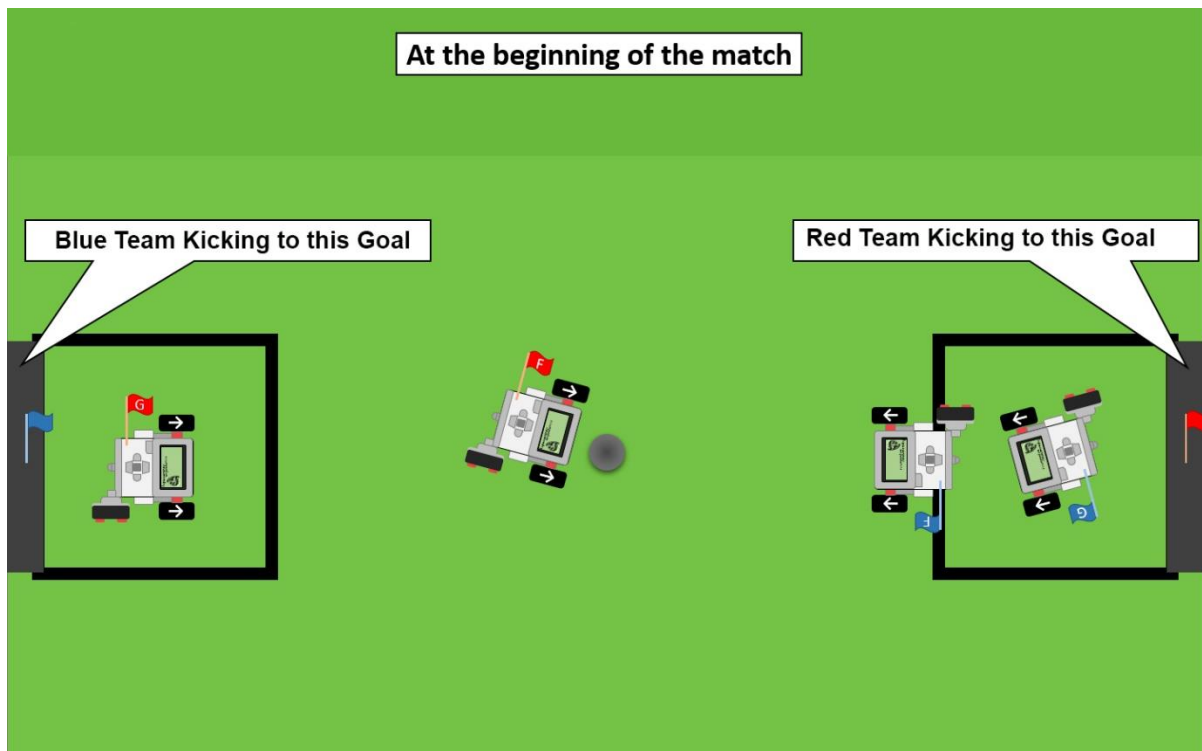
全國賽每隊只有 90 分鐘組裝測試時間可以在所有的場地上校正、修改程式。

全國賽會以每隊三場的積分賽選出晉級 16 強淘汰賽的隊伍。*

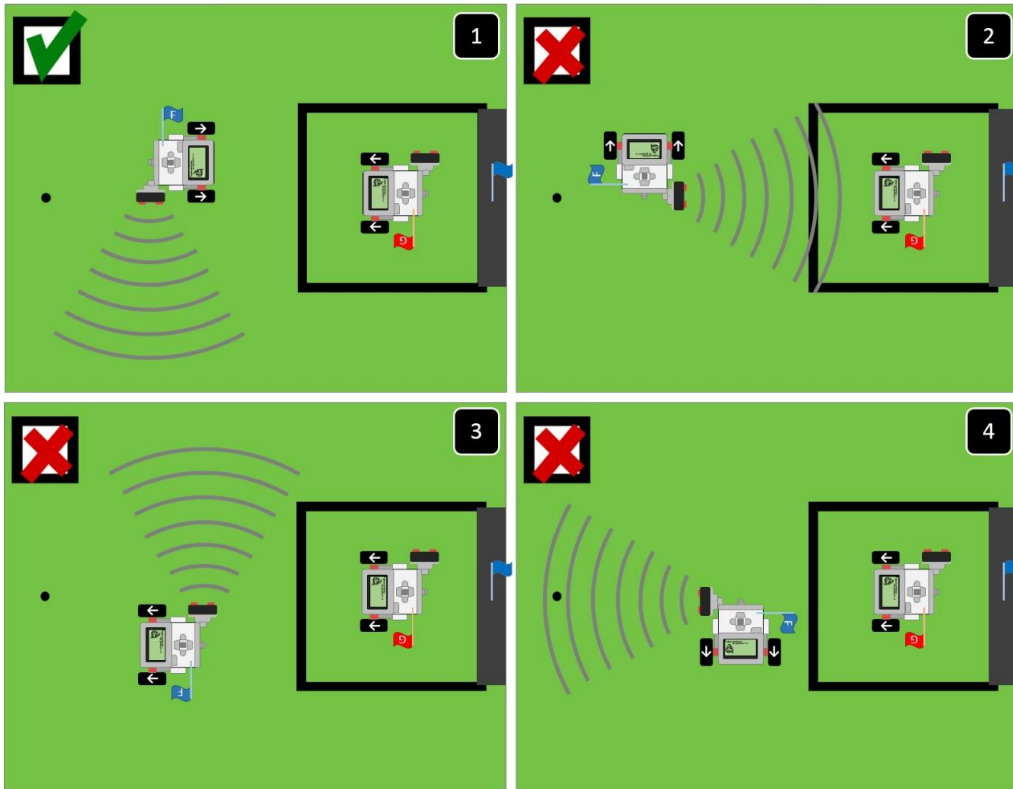
足球場地尺寸圖



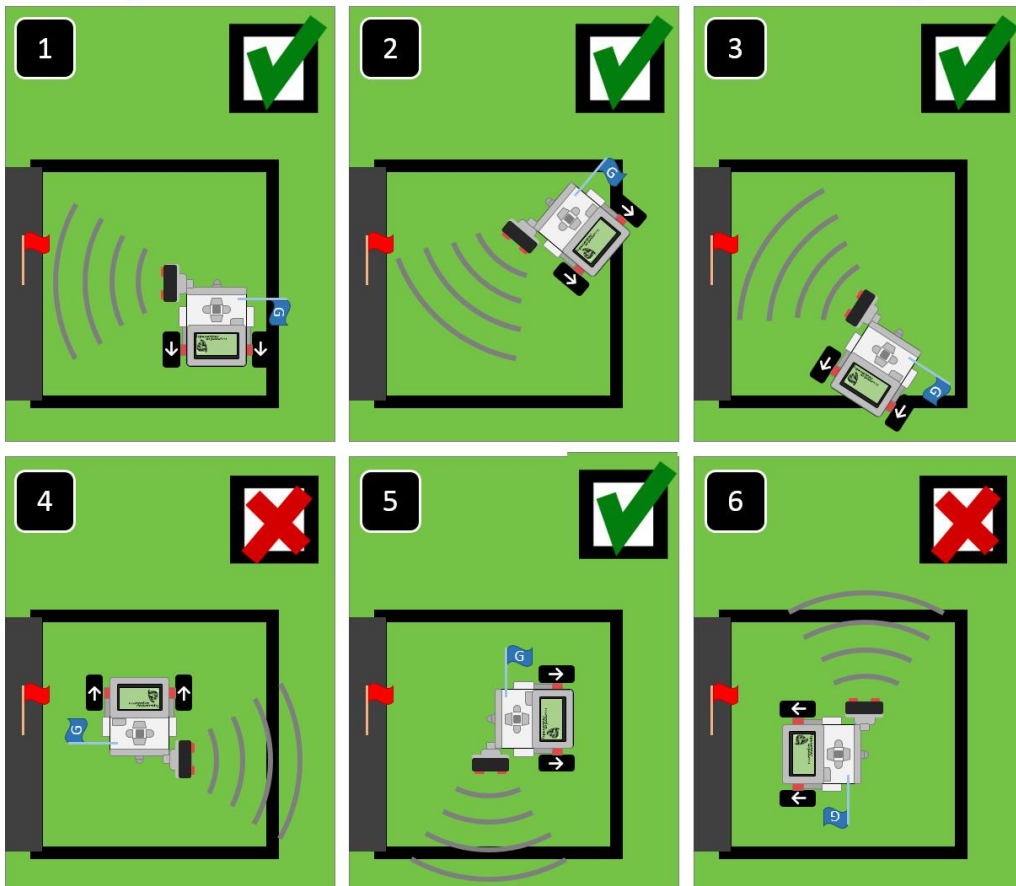
超音波感應器使用範例



Restrictions of Ultrasonic readings of a Forward



Restrictions of Ultrasonic readings of a Goalie



離位的守門機器人停留在 45 公分的禁區線前，將被判定企圖干擾任何通過他的機器人，視為損壞並移出場外。(下圖範例 3)

Cases of interfering ultrasonic readings

