



# 第二十三届中国机器人及人工智能大赛比赛规则

## 四足机器人赛项

### 一、项目专家组

组长：李贻斌 山东大学 教授

成员：范永 山东交通学院 教授

李彬 齐鲁工业大学 教授

杨琨 太原理工大学 讲师

华子森 安徽理工大学 讲师

张帅帅 山东科技大学 讲师

### 二、项目设置原则

四足仿生机器人赛项重点考查参赛队所设计的小型四足与中型四足仿生机器人的综合性能。比赛目的在于引导参赛队研究、设计具有优秀硬件与软件系统的四足仿生机器人，特别是引导参赛队加强在仿生机构设计、关节驱动设计、感知伺服运动规划等关键技术方面的研究；培养参赛队员的硬件设计能力、编程能力、算法设计能力以及任务规划与优化能力；考查参赛机器人的运动性能、机动性能、运动协调性、稳定性、图像识别与定位能力及复杂地形适应能力。

### 三、项目规则

详见规则文档

### 四、备注说明



## 第二十三届中国机器人及人工智能大赛比赛规则

无