

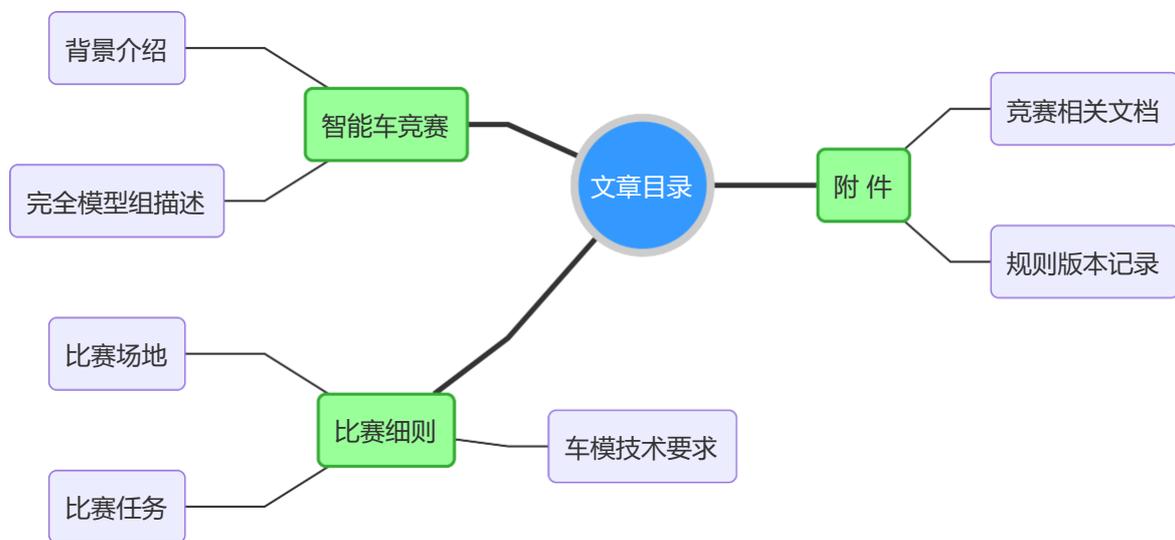


第十七届全国大学生智能车竞赛

## 完全模型竞速赛细则



立足培养 · 重在参与 · 鼓励探索 · 追求卓越



## 01 智能车竞赛

### 一、背景介绍

第十七届 [全国大学生智能车竞赛](#) 将于2022年暑期举行，[竞速比赛规则](#) 已于2021年11月公布。竞速比赛分为九个赛题组，其中“[智慧视觉组](#)”、“[完全模型组](#)”两个组别具有更加复杂的机器视觉处理和模型车运动控制任务，比赛详细内容将会另行通过比赛细则进行说明。

本文是[完全模型组比赛细则](#)。比赛细则正式文档将会公布在全国大学生智能车竞赛网站。

[smartcar.cdstm.cn](http://smartcar.cdstm.cn)



▲ 图1 全国大学生智能车竞赛网站

## 二、完全模型组描述

在智能车竞赛比赛规则中对于完全模型组比赛任务有了初步的描述。摘抄如下：

### 1、赛事组成

百度完全模型竞速赛分为线上资格赛、线下分区赛和全国总决赛三个阶段，组委会将综合考虑线上资格赛和线下分区赛的成绩来进行全国总决赛名额的选拔，其中线上成绩占10%，线下成绩占90%。

线上赛和计算卡申请通道，预计在2022年1月于飞桨AI Studio公开，敬请期待。

组委会将向报名参加线上资格赛，同时申请计算卡的学校，每所学校提供一块百度EdgeBoard计算卡（FZ3B赛事定制版）的免费借用资格，第一期将面向100所高校免费提供。

### 2、赛程安排

赛段	时间	进程
线上资格赛 占分 10%	2022 年 1 月 15 日	线上资格赛启动报名
	2022 年 2 月 15 日	线上赛评测入口开放
	2022 年 6 月 1 日	线上赛评测入口关闭，报名结束
	2022 年 6 月上旬	公布线上成绩
车模制作备战线下	2022 年 3 月-6 月	给参赛学校发放核心硬件
	2022 年 3 月-6 月	启动车模制作，备战线下分区赛
线下分区赛 占分 90%	2022 年 6 月上旬	线下分赛区启动报名
	2022 年 6 月 25 日	公布参与线下赛队伍
	2022 年 7 月 1 日-8 月 1 日	线下分区赛
	2022 年 8 月 3 日	线下分区赛总成绩公布
全国总决赛	2022 年 8 月 5 日	全国总决赛名单公布
	2022 年 8 月中旬	全国总决赛

根据疫情等情况，赛程时间可能还会有调整。

### 3、赛事培训

赛事培训是大赛极为重要的一个环节，具体安排另行通知。

## 4、参赛软硬件要求

软件方面要求：需要使用参赛选手必须使用开源深度学习平台飞桨完成模型的训练、推理和部署，不得使用其他深度学习平台或飞桨未包含的学习方法参赛。

硬件方面要求：见下文 [“车模技术要求”](#)。

## 5、赛道与线下比赛任务

比赛赛道是在室内循环赛道的基础上，赛道上没有电磁引导线。在赛道旁边增加了若干元素。比赛任务和详细规则将会通过《第十七届全国大学生智能车竞赛完全模型组比赛细则》进行说明。

# 02 比赛细则

---

---

## 一、比赛场地

---

### 1、比赛环境

**赛道环境与竞速室内赛道相同。**

## 2、比赛场地

### (1) 比赛场地

完全模型组比赛赛道以室内循环赛道为基础，赛道材质，赛道规格均保持一致。在导引方式上完全保留室内循环赛道的导引方式，并在此基础上添加完全模型组任务导引标志和锥桶，引导车模完成完全模型组赛道任务。

### (2) 赛道标志

为了引导比赛任务的完成，在比赛赛道的任务元素和特殊元素区域的前方指定的区域贴有固定的地面标志。标志的样式和含义如下表所示：

序号	名称	说明	图示
1	泛行区标志	表示前方三岔路口围成的泛行区域，内部区域包括蓝色底布均可行驶	
2	禁止通行标志	放置在泛行区域进出口连线上，车辆需要绕过此标志进行通行。（此标志底部为高密度海绵高出地面有 2cm，其他标志均紧贴赛道或地面）	
3	施工区标志	表示前方为施工区，需要绕行赛道外障碍桩围成的临时路段	
4	坡道标志	表示道路前方有坡道	
5	加油站标志	表示前方为加油站，车辆需要驶入加油站并按照指定的出口驶出加油站	
6	加油站出口数字标志	加油站设置有“1”和“2”两个出口，并在出口地面贴有对应的“1”和“2”数字标志。 比赛时加油站的入口处会随机放置车辆需要驶出时的出口数字。	

标志的整体外框尺寸为16cm\*16cm的正方形，标志颜色为红色，正方形内多余的灰色区域裁减掉，国赛采用可移除性不干胶制作，按照赛道任务和元素贴在赛道的指定位置（详见任务说明）。组委会提供标准的标志PDF版附件（附有尺寸），参赛队可以自行打印使用。

### (3) 任务锥桶

比赛在基础赛道外设置有脱离基础赛道的任务区域，这些任务区域由可以移动的锥桶在基础赛道的边缘临时搭建而成。



▲ 图1.2.1锥桶

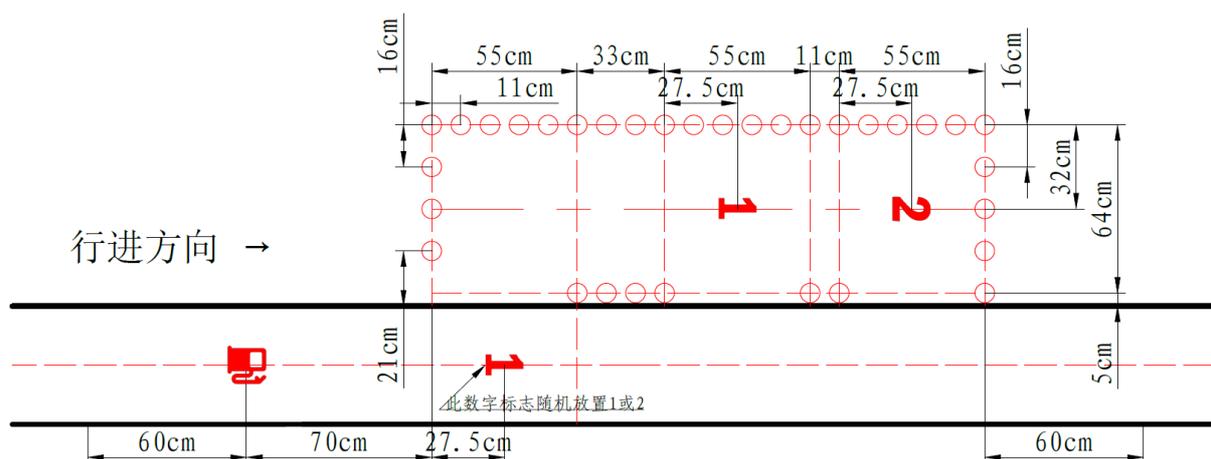
锥桶由塑料材质制作而成，外表面为红色纯色，无任何标志。锥桶的底部直径74mm，高度74mm。在赛道搭建的过程中锥桶为可移动状态，车辆在运行过程中触碰到锥桶，导致锥桶偏离所在位置时，车模按冲出赛道处理。



图中每个红色圆圈代表1个小锥桶，实际摆设中存在锥桶中心不在同一直线以及间距也不完全相等，误差在锥桶半径范围内。车辆未进入施工绕行道路1次罚加时5秒，车辆每次成功通过绕行区奖励减时间5秒。

### 3、加油站

赛道中设置有加油站区域，加油站区域由红色的锥桶围成（入口处黑线边缘不放置锥桶），分为1个入口和2个出口。2个出口分别标有1，2两个数字。加油站入口处的赛道中央贴有驶出时出口数字，识别到出口数字后从对应的出口驶出即可。在车模出发后，由现场裁判员随机确定指示牌的数字，车模运行两圈，两圈的数字不相同。车辆识别到数字后驶出加油站，当车模离开加油站之后，再由裁判员将标牌更换。加油站区域前方70厘米处赛道中心贴有加油站标志，指示车辆前方为加油站需要进入加油站后驶出。加油站元素仅在全国赛上使用。

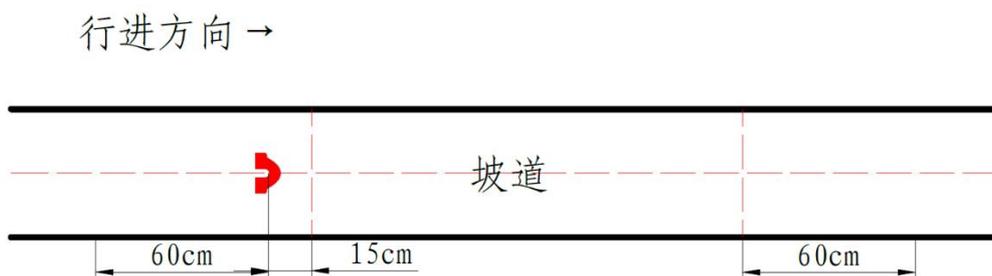


▲ 图2.3.1 加油站

图中每个红色圆圈代表1个小锥桶，实际摆设中存在锥桶中心不在同一直线以及间距也不完全相等，误差在锥桶半径范围内。如果车模未行驶入加油站直接通过每次罚15秒，从错误出口驶出不惩罚也不奖励。车辆每次成功通过加油站奖励减时间10秒。

### 4、坡道

基础赛道中设置有坡道，为了契合人工智能自动驾驶的技术路线，因此在坡道前方15厘米处贴放坡道的标志，供人工智能模型的识别，便于提前预知坡道从而进行速控操作。



▲ 图2.4.1 坡道

## 三、车模技术要求

### 1、车模平台

车模可以使用竞赛指定的I型车模。

车模必须带有车壳，保证车壳的完整美观。车壳必须完整的包裹车辆的本身，车身的底板外边缘，4个轮子和越过车壳的传感器及其支撑件外，车辆的正视图，侧视图和俯视图看不到车辆的内部细节。为了方便调试和电池的安装，可以将车壳整体或部分做成活动的部件，但是在运行过程中必须保持车壳为闭合的整体。车壳的限制使用光敏树脂、PLA、ABS、尼龙，等塑料材质制作而成。

车模其他详细修改要求说明参看已经公布的《第十七届全国大学生智能车竞赛竞速比赛规则》附录2：车模修改要求。

车模作品完成之后，车模的尺寸没有限制。

### 2、微控制器

车模的赛道元素检测识别需要只能使用百度EdgeBoard计算卡（FZ3B赛事定制版）且只允许使用1块。

车模运动控制单片机使用 Infineon 单片机设计车模的运动控制电路板。

要求模型算法必须使用百度Paddle框架搭建，即必须使用百度深度学习框架的人工智能算法实现。考虑到学生自身设备可能有限，组委会提供统一线上算力平台AI Studio (<https://aistudio.baidu.com/>) 便于大家训练模型。

### 3、传感器

车模作品中只允许最多使用2个摄像头对赛道进行识别，并且摄像头必须直连到EdgeBoard计算卡（可通过HUB拓展USB接口直连数量）上用于赛道及其元素的检测。

车模作品中允许使用其他非摄像头类传感器进行环境的辅助检测，车辆姿态和运动控制的反馈，但不得用于赛道元素（直道，弯道，坡道等）和赛道标志的识别。选用的传感器或者其它电子部件中不得包括独立的微处理器，超声波传感器除外。

### 4、软件开发工具

可以使用C/C++语言，Python语言等完成车模中软件的开发。

关于车模其它要求请参见《第十七届全国大学智能汽车竞赛竞速比赛规则》中统一要求。

# ※ 附件 ※

---

## ■ 竞赛相关文档

---

- ◆ [第十七届全国大学智能汽车竞赛竞速比赛规则](#)

## ■ 规则版本记录

---

### ■ 相关文献链接：

- ◆ [智能车竞赛相关的教高司公函：公函\[2005\]201号文、教高司\[2005\]13号](#)
- ◆ [第十七届全国大学智能汽车竞赛竞速比赛规则](#)