



未来城市SM 挑战赛更新

RG09 – 出发区掉落

如有需要，你可将部分或完全掉落在出发区*的物品带到返回区。如果此等动作明显/直接产生得分条件，则该得分不计算在内。

*如掉落物品超出白色/标志弧线区域，则不能按第 22 项和第 29 项规则的例外条款处理。

RG08 – 检查中借助双手

可使用双手将设备限制在检查区域的边界范围之内。

RG07 – 出发失误

如果你在出发后很快干预机器人的动作，以致其尚未到达出发区边界线，则需要重新启动机器人，但你不会因此丢掉一个奖惩牌。此为第 27 项规则的例外条款。

RG06 – 战略/精确停止

如果一个新的得分条件是因一次故意为之的中断（你的眼睛充当了计时和传感器）而产生，并且于裁判来说显而易见，则由此获利的任务不计分。

RG05 – 澄清第 28 项规则

以下为三种可能出现的情况以及对应的结果：

- 1 - 如果货物为机器人最近一次出发时携带的货物：你取回货物。
- 2 - 如果货物在机器人受到干预时完全位于返回区：你取回货物。
- 3 - 其他情况：裁判取回货物。

机器人竞赛动态更新

(修订了 RG01 更新)

IP02 – 第 11 项任务和 (大多数) 白色积木

在未来城市SM挑战套装中, 标有“10”的袋子包含机器人竞赛第 11 项任务搭建团队设计模型所需的乐高零件。**该模型可以是任何满足第 11 项任务要求的设计。**该模型应在某种程度上代表你所在团队创新项目, 但在机器人竞赛期间你**无需**解释自己的模型设计, 或者讨论你的项目。(你可能**想**将此信息分享给他人—没问题—但这并非强制性要求。)有关第 11 项任务的更多信息, 请参阅机器人竞赛的相关任务、规则和更新。

IP01 – 你所在的社区

根据创新项目问题陈述, 团队需要:

- 确定你所在社区的建筑或公共场所存在的问题。
- 设计一个解决方案。
- 与他人分享你的解决方案, 并加以改进。

就今年的项目而言, 你的团队可以按照最适合的方式定义“你的社区”。这意味着你的团队可以着眼于你所在城市、国家/地区甚至世界其他区域面临的问题。

机器人竞赛动态更新

RG04 – 第 11 项任务的结构尺寸

第 11 项任务的结构尺寸需至少与 4 凸点乐高零件一样长。

RG03 – 升降机设置

升降机的正确位置是蓝色车厢在上，如下所示：



RG02 – 无人机的形状和设置

搭建和摆放无人机的正确方式是环与标记平行。你的无人机可能需要简单地重建一下，如下所示：



正确的模型形状和设置



根据需要将此零件
旋转 90 度

RG01 – 场地膜摆放和布置 (修订后, 纠正了返回区的宽度)

将你的场地摆放在官方赛台上，然后轻轻滑动场地膜直到其贴紧南边界墙和东边界墙。如果赛台和场地膜摆放正确，返回区大小应约为 1143mm × 342mm。

你可以根据需要在西边用黑色薄胶带将场地膜固定稳当。这样即便胶带粘到场地膜上，也只会覆盖场地膜
的黑色边界。