



"智在飞翔" 2023 无人飞行器智能感知技术竞赛 暨 RoboMaster 2023-2024 机甲大师高校人工智能挑战赛

O



2023年9月发布

2023 无人飞行器智能感知技术竞赛,暨 RoboMaster 2023-2024 机甲大师高校人工智能挑战赛的综合赛 (线上赛)和专项赛(规划控制、GNSS 定位)(以下简称线上赛)将依托于自动评分系统实现自动评分 与排名。参赛队伍需要在规定的时间内将自己的算法打包成 Docker 的镜像包,并将其上传至报名系统。 自动评分系统会依据参赛队报名的赛项与选择的传感器自动完成参赛队伍算法的部署与评分,并反馈成绩, 输出对应的记录文件。以下是线上赛报名系统的使用方式:

1. 报名比赛

参赛选手进入 报名系统 注册/登陆 DJI 账号后在报名中心选择比赛, 点击立即报名参赛。系统将会提示参 赛的注意事项, 点击进入下一步



2. 战队组建

队长请点击创建战队,完善战队信息后,将会出现战队邀请码。队员可通过输入邀请码加入战队,申 请后,队长需要审批队员申请,审批通过后完成战队组建。



A registration rehomaster com/registra	tion-contor						л 🔺 У	• • •
					Robolwas	Let E M English		
R	演示用户 参加比赛: 1 参加活動: 1 構変料	^{机甲大杨高校系列赛的参赛队} 输入邀请码	员,请下载并仔细阅读		. 机甲大师高校:	关盟赛		
18	1名中心	邀请码请咨询您想要加入的战力。	找队队长	五	Ĩ			
7	理中心	创建战队 如果您是战队队长,谓先创致	业 战队	元, 投)	以不同的身份参 ^差 大疆创新,获得	立即投递		
		创建战队	100 200 201 1110 200 1	ut.	(综合赛)	报名剩余时间		
	<u> </u>	综合赛(线上赛) 无人飞行器自主 ^一 作实体无人机并研	主要考察通过编写算法 6行的比赛任务。 综合表 报算法完成在真实场地	从仿真环境中读取无 《(全国赛、精英赛) 环境中的无人机了	人机传感器数据成 主要考察通过制 解更多	22天 2小时 ^{立即报名}		
registration.robomaster.com/game-app	ly-info/8881						₾ ☆	× 🛪 🕑
ROBOMAST	ER				Robo	oMaster官网	English	R
	寅示用户 参加比赛:1 演示 参加活动:1 参赛项目 忽战队的 资料	战队 3:2023无人飞行器智能感知 3.遗请码是	技术竞赛(综合赛)	队伍类型: 内地	队伍	3	亨马大学	
报名	战队信息 中心 英文名:	8. Show Team						
管理	中心	り机构: 萝马大学 ĝ: https://www.robomaster 演売田白	.com					
消息	中心* 联系方式 收件地址	t: +86 13255311234 止: 中国广东省深圳市南山区》	寅示用户					
	队员列	ŧ						
		队伍成员	职位	就读学校	入学年份	专业		
	0	演示用户 🙎	队长	萝马大学	2023-01	现代分析测试技术		
	普通队员	↓ 0/(0-4) 指导老师 0/(0-2)	队长 1/(1-1)					

3. Docker 上传

首先,完成无人飞行器智能感知技术竞赛对应赛项的报名并通过审核。进入报名系统后,在左侧中找到"管理中心",点击进入赛事列表,找到报名的赛事,点击"查看"进入赛事详情。

registration.robomaster.com/registration-center	🗅 ★ × 🏞 🖬 🕥 (重新启动即可更
ROBOMASTER	RoboMaster官网 图
演示用户 争加比系 1 参加活动: 1 総規資料	 参加机甲大师高校系列赛的参赛队员,请下载并仔细阅读报名指引一; 比赛种类 全部 机甲大师高校人工智能挑战赛 机甲大师超级对抗赛 机甲大师高校联盟赛 RoboMaster 人才招聘
<u>服務中心</u> 管理中心 消息中心*	■家 全部 中国 2023无人飞行器智能感知技术竞赛(综合赛) 応告赛(线上赛、实出赛、病英素) 給告赛(线上赛、实出赛、病英素) 総合赛(线上赛)主要考察通过编写算法从仿真环境中读服天人机传感感数据成 无飞行器自主飞行的比赛任务。综合赛(全国赛、精英赛)主要考察通过湖 作实体先人机并研发算法完成在真实场地环境中的无人机。了解更多 第二日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日
	 2023无人飞行器智能感知技术竞赛(专项赛- 精准定位) 支项素(構進定位) 支项素(構進定位) 支项素(構進定位) 支项素(構進定位) 支项素(構進定位) 支项素(構進定位) 支项素(構進定位) 支质(構進定位) 支质(構進定位) 支质(構進定位) 支质(構進定位) 支质(構進定位) 支质(表示) 支点(表示) 支点(表示) (表示) (表示) (表示)
	2023无人飞行器智能感知技术竞赛(刷榜赛) 崩溃赛 刷烧赛 刷烧赛与综合赛(线上赛)比赛规则一致、综合赛(线上赛)的最终成绩将成为 刷烧赛与编合赛(线上赛)比赛规则一致、综合赛(线上赛)的最终成绩将成为 刷烧赛等——刷的榜单、比赛规则一致、综合赛(线上赛)的最终成绩将成为 刷烧赛的量次数的提交算法获取成绩、组委会将会表彰位于傍。7解更多
egistration.robomaster.com/control-center	ð 🖈 × 🎓 🗆
ROBOMASTER	RoboMaster官网 English R
演示用户 参加比赛:1 参加活动:1 編編資料	比赛管理 比赛类型 战队名称 代表学校 队长 我的职位 状态 详情 2023天人飞行我智能感知技术意塞(综合赛) 莱马战队 莱马大学 演示用户 队长 未错定
报名中心	
消息中心*	

当线上赛环节开放后,对应环节中会出现 docker 上传组件。参赛队伍可以将 docker 镜像文件打包为.tar 格式的文件,具体打包方式参见 github(IntelligentUAVChampionshipBase)。点击"上传 docker 镜像"组件的"选择文件"按钮,选择文件

e registration.robomaster.com/game-apply-info/8881							ů ☆ ×	* 🗆 🕐
消息中心*	介紹链接: http: 收件人: 演示用 联系方式: +86 收件地址: 中国	s://www.robomast 户 13255311234 广东省深圳市南山国	er.com K演示用户					
	队员列表	五成员	职位	就读学校	入学年份	专业		
	(2) 演; 普通队员 0/(0-4)	示用户 2 4) 指导老师 0/(0	队长 2) 队长 1/(1-1)	萝马大学	2023-01	现代分析测试技术		
	1	报名参赛 提交报名						
	2	线上费 (公測) 详细信息> 上传docker 送取文件 最大不超过						
						提交		

请确保网络顺畅,点击右下角的"提交"按钮。

eregistration.robomaster.com/game-apply-info/8881							₫ ☆	x	• 🗆 🕜 (
	介绍链接	https://www.robom	aster.com						
游自由 人 [●]	收件人: 清	真示用户							
185TU	联系方式:	+86 13255311234							
	收件地址	:中国广东省深圳市南	山区演示用户						
	队员列表	ŧ							
		队伍成员	职位	就读学校	入学年份	专业			
	0	演示用户 🙎	₩ K	萝马大学	2023-01	现代分析测试技术			
	普通队员	0/(0-4) 指导老师 0/	(0-2) 版长 1/(1-1)						
	1	报名参赛 提交报名							
	2	线上赛(公) 详细信息	则) >						
		上传doc 选取了 最大不能	ker C件 脱过30G						
						提交			

提交后,将会弹出文件上传的提示,请保持电脑网络稳定,请勿关闭网页。

registration.robomaster.com/game-apply-info/8881							₫☆	× s	± [] 🕖 重新启动即
消息中心*	收件人: 湖 联系方式:	(示用尸 +86 13255311234								
	收件地址:	中国广东省深圳市南山	山区演示用户							
	队员列表									
		队伍成员	职位	就读学校	入学年份	专业				
	0	演示用户 🙎	队长	萝马大学	2023-01	现代分析测试技术				
	普通队员(0/(0-4) 指导老师 0/(
菜以前和原始仍候太平"	伊佐和利林和市	文件.		肖等	¥" ℃上体的积度4	医骨骨折 计分子 医子宫				
有当时在方为1340679	请保持网页稳定	或 普遍队列 异സ中 定,若意外中断上传,	,重新上後将云夺3 可重新选择同一个文	《件重新提交,原上传送	性度不会丢失。	エ単初レエノ、おりハリアクリ。				
						1%				
			取消上传							
	2	线上赛(公别 详细信息>	NJ) -							
		上傳dock	ker :(†							

若因网络波动导致文件上传失败,可选择同一个文件重新上传,此时会继续上传一次未完成的任务,若更 换了文件,则无法续传,从头开始上传。



C registration.robomaster.com/game-apply-info/8881		🖞 😒 🗴 😫 🔲 💙 重新启动即可更新
	北上長 (公測) 詳細信息> 上作docker 法取文件	
	最大不超过30G	提交
	上传成功 程序已进入执行队列,可在提交记录中重看结果	
	关闭 https://sz-rm-mua-dispatch-prod.oss-on-shenzhen.aliyun	ss.com/9
	docker执行进度: 已完成 完成任务数: 11 个 总耗时: 00:05:00.000 最高速度: 11.52 m/s 平均速度: 1.22 m/s CPU平均使用率: 1.22% 执行日志: 日志醫療	

当出现上传成功的提示时,说明 docker 已上传完成,进入排队状态。点击关闭,在表单下方查看上传记录 及成绩情况。

eregistration.robomaster.com/game-apply-info/8881		₫ ☆	x	*	I y	重新启动即可更新 :
	22 またま (公親) 道道意う 上代docker 通文文件 最大不磁过30G 増交 構交 構文 構文 構文 構文 構文 構文 構文 の の の の の の の の の の の の の					
registration.robomaster.com/game-apply-info/8881	2 タ メ上奏 (公測) 详细信息> 上作docker 通取文件 最大不超过303 握交 提文时间: 2023.09.26 21:21:08 https://sz-m-rmua-dispatch-prod.oss-cn-shenzhen.aliyuncs.com/c docker执行进度: 代先队列排队中 (2/5)	ξ	ć	5 ☆	× ×	* 🛛 🕽 🎟

所有参赛队伍提交的代码会按照提交时间、赛项类型排队等待执行。若某个参赛队伍在还有代码处于排队 状态的情况下再次提交了新的代码,则上次还在排队状态的代码会被取消运行资格。新提交的代码将会按 照最新的顺序进入排队状态。

C 🔒 registration.robomaster.com/game-apply-info/8881			ů 🖈 X	*	• •	重新启动即可更新 :
	1	报名参赛 提交报名				
	2	线上奏 (公測) 详细信息>				
		上传docker 読取文件 最大不超过30G 掲 卒				
		建交时间: 2023.09.26 22:11:46 https://sz-m-mua-dispatch-prod.oss-on-shenzhen.aliyuncs.com/df docker析行进度,输入频率不符合要求 执行日志: 日志链接				

若程序执行异常,系统将不会显示成绩信息。在比赛正式开始时,榜单将在官网入口公布,各位参赛队员可点击<u>此处链接</u>查看。



邮箱: robomaster@dji.com论坛: http://bbs.robomaster.com官网: http://www.robomaster.com电话: 0755-36383255(周一至周五10:30-19:30)地址: 广东省深圳市南山区西丽镇茶光路1089号集成电路设计应用产业园2楼202