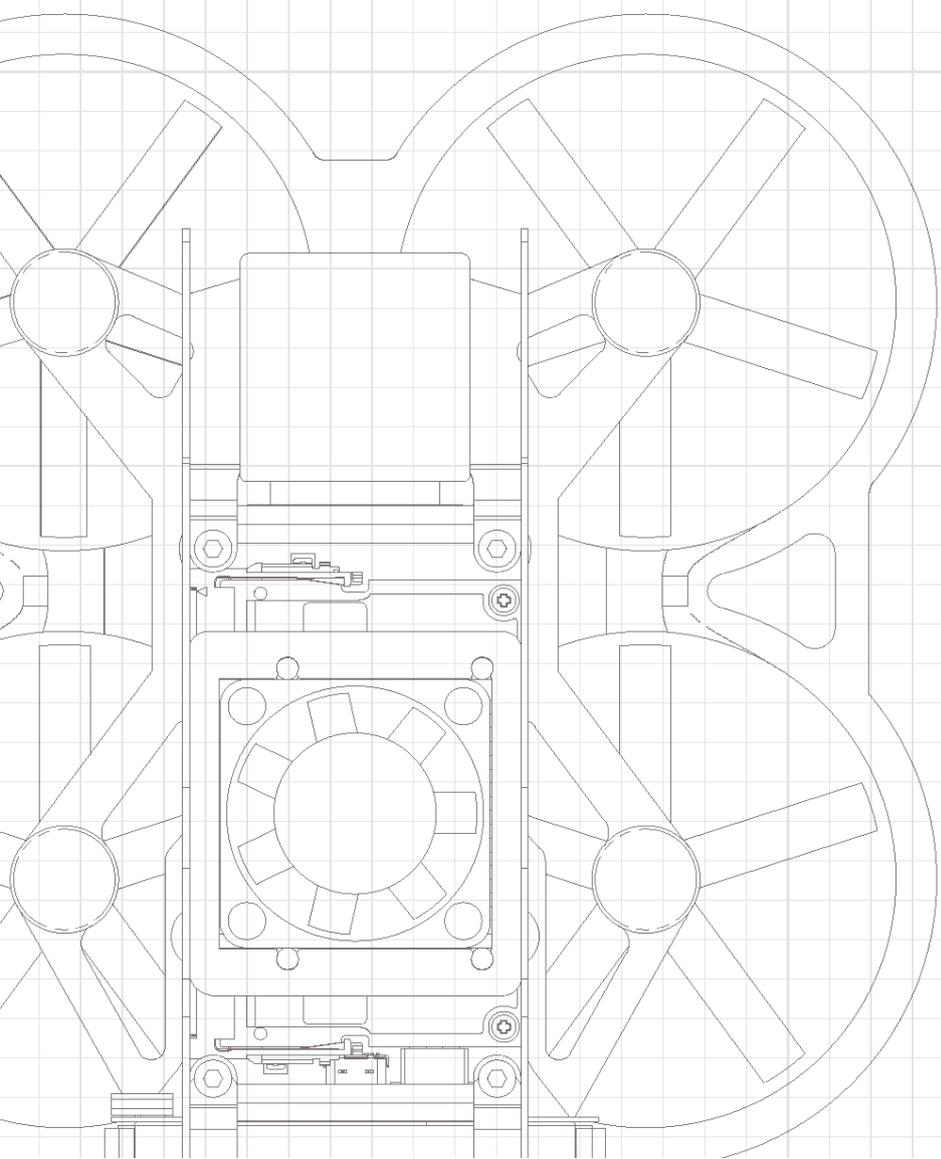
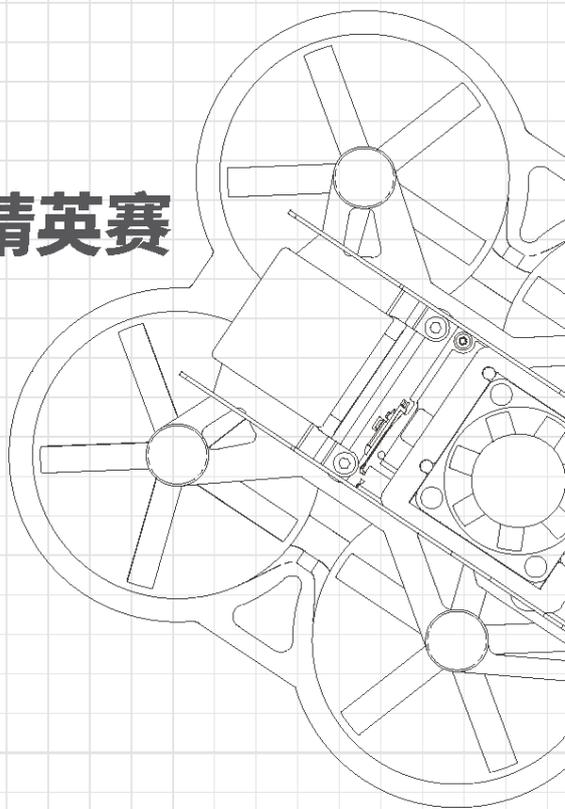


V1.0



**RoboMaster 2023-2024**

**机甲大师高校人工智能挑战赛·精英赛**



**增补说明**

2024年2月 发布

## 阅读提示

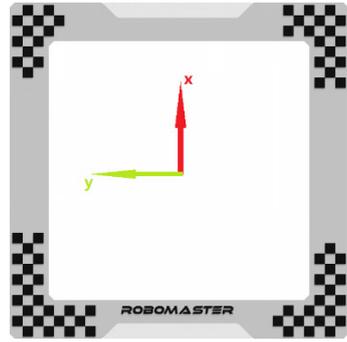
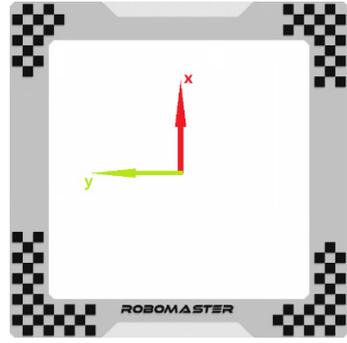
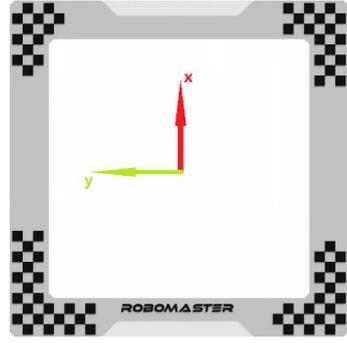
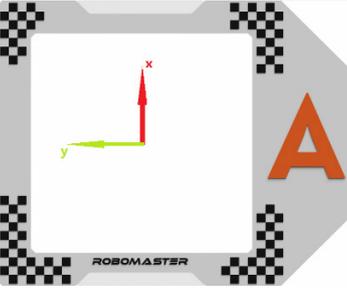
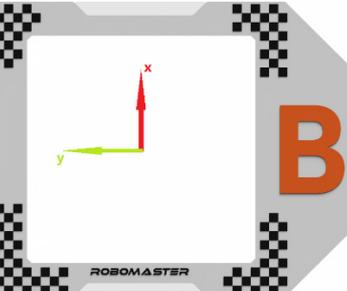
绿色字体表示在原文中增加部分文字。红色字体加删除线表示在原文中删除部分文字。

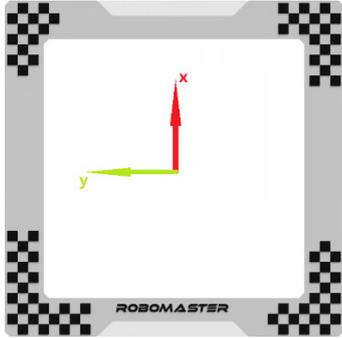
## 修改日志

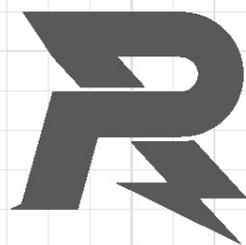
日期	版本	修改记录
2024.02.07	V1.0	首次发布

修订 “3.3 场地及道具说明-表 3-1 中心点位置信息一览”

编号	参考位置 (m)	参考位姿 (四元数)	图示	位姿变动	位姿误差
0	0, 0, 0	1, 0, 0, 0		所有轮次不变	位置误差 ±5cm, 位 姿误差 ±5°
1	-4, -0.5, 1.5	<del>0.5, 0.5, 0.5,</del> -0.5 0, 0.7071,0,0.7071		每轮次变动	位置误差 ±5cm, 位 姿误差 ±5°
2	-10, 0.25, 1	<del>0.5, 0.5, 0.5,</del> -0.5 0, 0.7071,0,0.7071		每轮次变动	位置误差 ±2cm, 位姿误差 ±20°
3	-6.5, 4, 1.5	<del>0.5, 0.5, 0.5,</del> -0.5 0.7071, 0, - 0.7071, 0		每轮次变动	位置误差 ±2cm, 位姿误差 ±20°

4	0, 4.25, 0.65	<del>0.5, -0.5, 0.5,</del> <del>-0.5</del> 0.7071, 0, - 0.7071, 0		每轮次变动	位置误差 $\pm 2\text{cm}$ , 位姿误差 $\pm 20^\circ$
5-1	6.5, 5.6, 1.5	<del>0.5, -0.5, 0.5,</del> <del>-0.5</del> 0.7071, 0, - 0.7071, 0		每轮次变动	位置误差 $\pm 2\text{cm}$ , 位姿误差 $\pm 20^\circ$
5-2	6.5, 2.8, 1.5	<del>0.5, -0.5, 0.5,</del> <del>-0.5</del> 0.7071, 0, - 0.7071, 0		每轮次变动	位置误差 $\pm 2\text{cm}$ , 位姿误差 $\pm 20^\circ$
6	6.5, 0, 6.5	<del>0.5, -0.5, 0.5,</del> <del>-0.5</del> 0, 0.7071, 0, 0.7071		所有轮次不变	位置误差 $\pm 5\text{cm}$ , 位 姿误差 $\pm 5^\circ$
7	6.5, 5.5, 8	<del>0.5, -0.5, 0.5,</del> <del>-0.5</del> 0.7071, 0, - 0.7071, 0		所有轮次不变	位置误差 $\pm 5\text{cm}$ , 位 姿误差 $\pm 5^\circ$

8	8, 0.2, 1	<del>0.5, -0.5, 0.5, -</del> <del>0.5</del> 0, 0.7071,0,0.7071		所有轮次不变	位置误差 $\pm 5\text{cm}$ , 位 姿 误 差 $\pm 5^\circ$
---	-----------	---	--	--------	--



邮箱: [robomaster@dji.com](mailto: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街道仙茶路与兴科路交叉口大疆天空之城T2 22F