

第二届世界人形机器人运动会 田径项目比赛规程

一、主办单位

北京市人民政府
中央广播电视总台
世界机器人合作组织
亚太机器人世界杯国际理事会

二、承办单位

北京市经济和信息化局
北京市体育局
中央广播电视总台北京总站
北京广播电视台
朝阳区人民政府
北京市教育委员会
中国电子信息产业发展研究院
中国电子学会
北京市国有资产经营有限责任公司
首钢集团有限公司

三、协办单位

全国大学生机器人大赛组委会
北京市机器人产业协会

四、执行单位

北京北奥集团有限责任公司

北京首钢基金有限公司

五、时间和地点

2026 年 8 月 22 日-26 日

国家速滑馆（冰丝带）

六、竞赛项目

（一）径赛（全自主）：100 米、400 米、1500 米、4×100 米接力。

（二）径赛（全自主或遥控）：100 米障碍、400 米障碍。

（三）田赛（全自主）：原地跳高、跳远、立定跳远。

七、参赛机器人要求

（一）参赛的机器人为参赛队自研、采购或租赁的机器人。

（二）机器人应是一个独立的整体，不得分离为多个子单元（遥控盒、遥操作设备、路由器设备除外）或用软缆连接的子单元，不得在比赛场地内设置标记物。

（三）机器人应具备头、躯干、上肢及双足结构。100 米、400 米两个赛项按机器人高度划分为小型、大型两个组别，小型组：机器人身高 ≤ 1.4 米；大型组：机器人身高 > 1.4 米。1500 米、4×100 米接力机器人高度不得低于 1.2 米。

（四）机器人应自备能源；禁止使用被视为危险的任何能源。

（五）机器人的控制方式可以是手动遥控（包含半自动，仅能采用无线遥控方式，遥操人员须在指定区域内进行遥

控），也可以是完全自主（比赛过程中须由机器人自主完成，仅允许在指定区域发送开始、结束指令）。100 米障碍、400 米障碍可采用遥控方式参加比赛。其他项目必须采用全自主方式比赛，否则取消比赛资格。

八、参赛队伍要求

（一）国内外企业、高校、俱乐部、其他社会组织等均可报名。

（二）每个参赛队可以报名参加多个赛项，可以使用不同的机器人参加不同赛项，但比赛过程中不允许更换机器人。

（三）在同一竞赛项目中，同一个法人实体（包括但不限于公司、高校、科研院所、社团组织等）限报 1 台参赛机器人。4×100 米接力赛除外，但该项目参赛机器人应为同一型号。

（四）仅 100 米障碍、400 米障碍参赛队可申请并确定遥控方式或全自主方式，比赛过程中不得变更。采用全自主方式时，机器人起跑与完成比赛后的结束由操作人员向机器人下达指令，比赛全程由双方机器人自主完成比赛。

（五）本次大赛设置检录处。参赛队代表须至少提前 30 分钟携带参赛机器人到达检录处接受检录，具体时间以检录裁判通知为准。机器人及随队人员（不超过 2 人）完成检录后，必须在检录员带领下按路线到达比赛候场区准备比赛。

（六）参赛队须确保参赛机器人与报名时提交的样机信息

一致。如需变更信息，每个参赛机器人仅允许在比赛正式开始前 48 小时前进行一次变更。

九、竞赛办法

（一） 100 米、400 米、1500 米

1.比赛场地

100 米（小型组、大型组）、400 米（小型组、大型组）、1500 米比赛场地为环形塑胶跑道，直道长度为 110.43m，弯道内侧半径为 23.34m；共 4 条跑道，每条跑道包含右手线的宽度为 2.1m（不含左手线），比赛规定区域为起点线后沿到终点线后沿之间的直线/环形跑道区域；在跑道的内侧和外侧各设置宽 1.5m 的环形区域作为操作保障区，如图 1 所示。

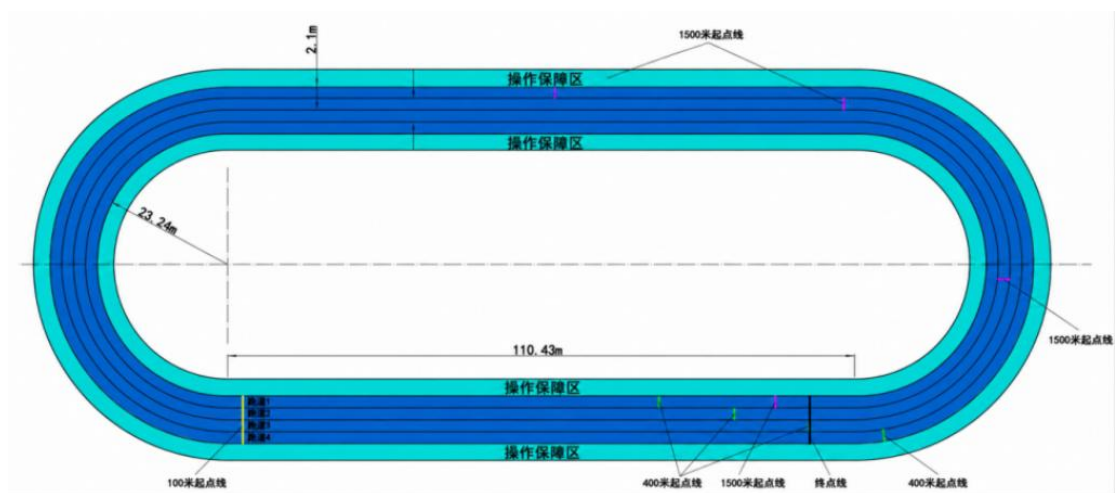


图 1：100 米、400 米、1500 米场地示意图

2.比赛规则

100 米（小型组、大型组）、400 米（小型组、大型组）、

1500 米借鉴中国田径协会审定出版的最新《田径竞赛规则》，制定规则如下：

设置起点线和终点线，机器人须从起点线后做准备，听到发令枪响后才可以出发，身体躯干（不包括头、颈、四肢）的任何部位抵达终点线后沿垂直面的时间为比赛成绩。

机器人采用站立式起跑姿势，不得使用起跑器或其他类似辅助装置。在各就位口令发出后到鸣枪期间，机器人须处于静止状态（双脚不得离开地面），第一次给予黄牌警告，第二次直接罚下。

比赛过程中，机器人应自始至终在自己的分道内行进，机器人进入右侧其他分道，若不影响其他机器人比赛则不进行判罚；若影响其他机器人比赛行进，每影响 1 次罚时 30 秒；若直接接触到其他机器人，罚时 45 秒；其中，400 米（小型组、大型组）、1500 米比赛过程中，在弯道阶段，踩踏左侧分道线或比赛跑道内侧缩短比赛距离获得实际利益，进入内道每踩踏一脚罚时 1 秒，此时应至少有一只脚始终在自己的分道内，若两只脚连续踏在左手线上或是完整的进入了左侧分道线以内（左侧），则罚时 30 秒。

注：机器人若因碰撞跑出或踏入左侧分道线且未从中获利，随后迅速返回原跑道的，不判定为犯规；若因碰撞跑出或踏入左侧分道线并从中获利，持续 5 秒以内即判犯规并罚时 30 秒；5（不含）-10（含）秒罚时 60 秒，以此类推。影

响其他机器人正常比赛的，每造成一次影响罚时 30 秒；情节恶劣的，取消其比赛成绩。受到影响的机器人选手，可由代表队负责人在受到影响后 15 分钟以内向 TIC 提出申请，经组委会或该项目裁判长批准，可安排重赛。

100 米（小型组、大型组）、400 米（小型组、大型组）、1500 米比赛时长限制分别为 1 分钟、5 分钟、15 分钟，未在规定时间内完成比赛，视为比赛中退。比赛过程中不允许更换电池。

400 米、1500 米比赛检录开始前，机器人起跑由操作人员向机器人下达指令，起跑后全程由机器人自主完成比赛，机器人到达终点后，操作保障人员才可以在终点指定区域拿取遥控器来控制机器人。

400 米、1500 米操作保障人员只能在指定区域内进行跟行，任何一足超出该区域，给予黄牌警告，每给予黄牌 1 次罚时 30 秒。

3.比赛成绩

100 米（小型组、大型组）400 米（小型组、大型组）、1500 米以完赛时间加罚时计算。

（二） 4×100 米接力

1.比赛场地

4×100 米接力比赛场地为环形跑道，直道长度为 110.43m，弯道内侧半径为 23.34m；共 4 条跑道，每条跑道宽度为 2.1m，

比赛规定区域为起点线到终点线之间的环形跑道区域，3 个接力区长度为 30m，交接棒必须在接力区内完成，在跑道的内侧和外侧各设置宽度 1.5m 的环形区域为操作保障区，如图 2 所示。

比赛时长限制为 5 分钟。

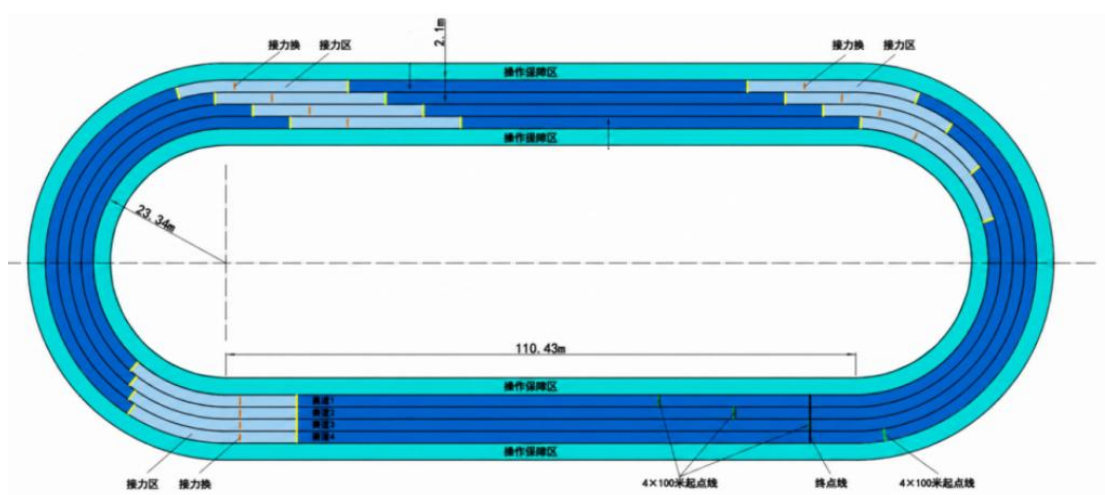


图 2：4×100 米接力场地示意图

2.比赛规则

4×100 米接力借鉴中国田径协会审定出版的最新《田径竞赛规则》，制定规则如下：

设置起点线、接力区和终点线，接力区长 30 米，机器人须从起点线后做准备，听到发令枪响后才可以出发，在接力区正确完成交接棒，最后一台机器人身体躯干（不包括头、颈、四肢）的任何部位抵达终点线后沿的时间为比赛成绩。

机器人采用站立式起跑姿势，不得使用起跑器或其他类似辅助装置。在各就位口令发出后到鸣枪期间，机器人须处

于静止状态（双脚不得离开地面），第一次给予黄牌警告，第二次直接罚下。

比赛检录后，第一棒机器人起跑前由操作人员给机器人下达指令，起跑后全程由机器人自主完成接力比赛。

比赛过程中，机器人应自始至终在自己的分道内比赛，如果进入右侧跑道，若不影响其他机器人比赛不判罚，若影响其他参赛队机器人比赛，每影响 1 次罚时 30 秒；若直接影响其他机器人，罚时 45 秒；若影响其它机器人的操作保障人员，每影响 1 次罚时 30 秒；如踩踏左侧分道线或比赛跑道内侧缩短比赛距离获得实际利益，每踩踏一脚罚时 1 秒，此时应至少有一只脚始终在自己的分道内，若两只脚连续踏在左手线上或是完整的进入了左侧分道线以内（左侧），则罚时 30 秒。

接力时，接棒机器人必须在接力区内起跑，在接力区内接棒机器人与传棒机器人之间身体跑进方向的垂直面任何部位重叠产生交汇，视为正确完成交接棒；当传棒机器人进入接力区后，接棒机器人在接力区内未完成交接棒而跑出接力区，罚时 10 秒；若传棒机器人未进入接力区，接棒机器人在接力区内起跑并跑出接力区，未完成在接力区交接棒，视为接力失败，取消比赛资格。

未在规定时间内完成比赛，视为比赛中退或未完成比赛。

第一棒机器人起跑由操作人员给机器人下达指令，起跑

后全程由机器人自主完成接力比赛。完成交接棒后，交棒机器人转交人工操作。

注：机器人若因碰撞跑出或踏入左侧分道线且未从中获利，随后迅速返回原跑道的，不判定为犯规；若因碰撞跑出或踏入左侧分道线并从中获利，每持续 5 秒即判犯规并罚时 30 秒。影响其他机器人正常比赛的，每造成一次影响罚时 30 秒；情节恶劣的，取消其比赛成绩。经组委会或裁判长批准，可安排重赛。

3.比赛成绩

4×100 米接力跑成绩以完赛时间加罚时计算。

(三) 100 米障碍

1.比赛场地

100 米障碍比赛场地长为 100m，宽为 3m，设置 2 条相同赛道并行。跑道中设有 10 个连续障碍，每条跑道两侧均有宽度为 1.5m 的折返区；比赛区域外侧各设置宽度 1.5m 的区域为操作保障区。详见表 1。

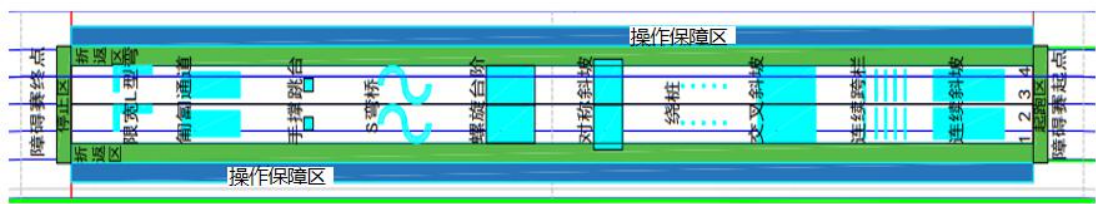
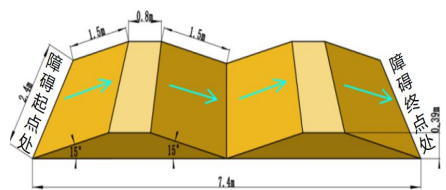
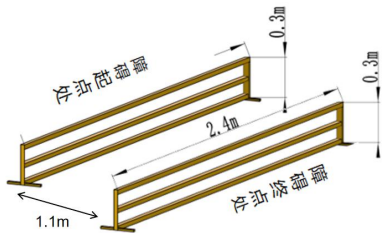
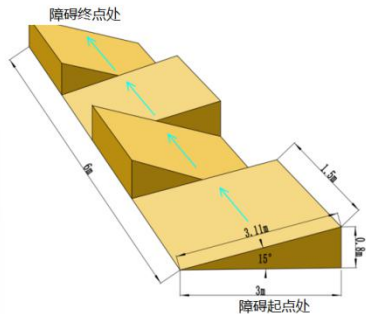
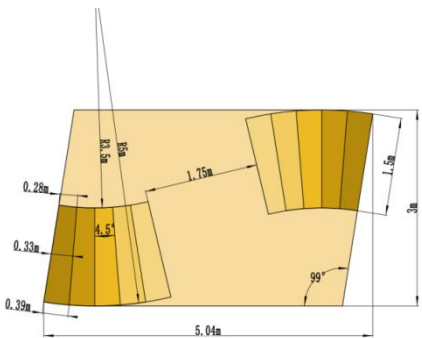
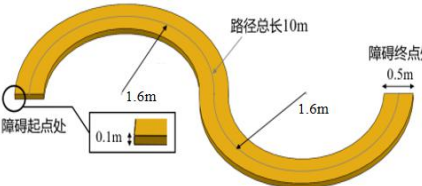
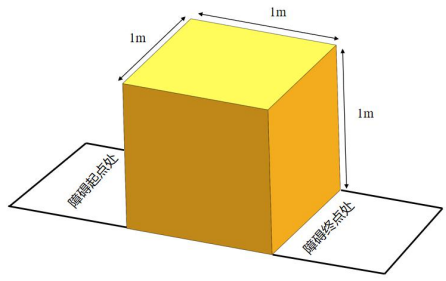


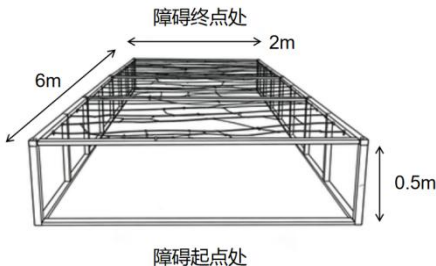
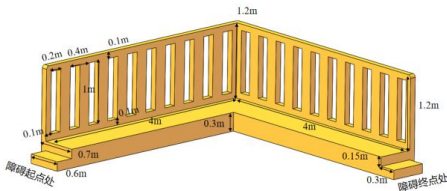
图 3：100 米障碍场地示意图

表 1：100 米障碍示意图

序号	名称	简述	参考图示
1	连续斜坡	整体尺寸7.4m×2.4m，斜坡角度15°，起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
2	连续跨栏	设置2道木质跨栏，间隔距离1.1m，杆长2.4m，高0.3m。起点和终点与障碍紧密衔接，需采用跨越或跳跃方式通过栏杆。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或碰倒栏杆，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
3	交叉斜坡	整体尺寸6m×3m，斜坡角度15°，斜坡高约0.8m，机器人需在斜坡面上平稳通过，起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	

序号	名称	简述	参考图示
4	绕桩	设置5个木桩，间隔距离1.1m，木桩直径约0.03m，木桩底板整体尺寸为长7.4m、宽2.4m、高0.1m。起点和终点与障碍紧密衔接，需按序在木桩之间绕行穿越。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或触碰木桩，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
5	对称斜坡	整体尺寸3m×3.5m，斜坡角度约20°，起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
6	螺旋台阶	整体尺寸 5.04m×3m，每个台阶高 0.15m，上下台，上下台阶数均为 6 个。起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	

序号	名称	简述	参考图示
			
7	“S”弯桥	整体尺寸桥长 10m, 桥宽 0.5m, 桥面距离地面 0.1m, 桥中心圆半径约 1.6m。起点和终点与障碍紧密衔接, 需沿 S 形弯曲的狭窄桥面稳定行走通过, 不得跌落桥外。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或跌落桥外, 则视为任务失败, 须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
8	跳台	整体尺寸长、宽、高均为 1m, 机器人过障碍时身体应保持头朝上, 不能头朝下翻过, 起点和终点与障碍紧密衔接, 可手撑方式通过或一次跃过 (不能停留在跳台平面上)。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或从侧面落地, 则视为任务失	

序号	名称	简述	参考图示
		败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
9	匍匐通道	设置宽 2m、长 6m 的低矮通道，通道上方覆盖坚固的网箱结构。通道净高统一为 0.5m，整体呈矩形截面，无高低落差。起点和终点与障碍紧密衔接，需匍匐姿态（身体贴近地面，四肢着地或类似姿态）从网箱下方通过，到达障碍终点处。	
10	限宽“L”型弯	设置长 4m，宽度 0.6m 的 90°直角弯道，内墙有护栏，高 1.2m，台阶宽 0.3m、高 0.15m。需在狭窄通道内完成 90°直角转弯。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或跌落弯道外，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
11	水漆	障碍物料表面水漆	

序号	名称	简述	参考图示
12	防火涂料	木质障碍物料防火涂料	 防火涂料施工效果图 超薄型 薄型 厚型

2.比赛规则

比赛时长限制为 5 分钟，未在规定时间内完成比赛，视为比赛中退或未完成比赛。

设置起点线和终点线，双方机器人须在各自赛道的起点线后做准备，发令枪响后方可出发。正确完成各障碍任务，身体躯干（不包括头、颈、四肢）的任何部位抵达终点线后沿的时间为比赛成绩。

机器人采用站立式起跑姿势，不得使用起跑器或其他类似辅助装置。在各就位口令发出后到鸣枪期间，机器人须处于静止状态（双脚不得离开地面），第一次给予黄牌警告，第二次直接罚下。

所有障碍任务，按现场布置的次序依次通过，失败后需从折返区重新返回该障碍起点处重新完成该障碍任务，不得放弃。

比赛过程中机器人自始至终在指定跑道内完成比赛，若离开指定跑道不影响其他机器人比赛不判罚；若影响其他机器人比赛，每影响 1 次罚时 30 秒。若直接接触到其他机器

人，罚时 45 秒；

比赛过程中，因摔倒等其他原因，需要对机器人扶正的，操作人员需向裁判申请并获得同意后方可进入比赛区域进行扶正，期间计时不停，不得影响其他机器人比赛；若影响其他机器人比赛，每影响 1 次罚时 30 秒。

3.比赛成绩

100 米障碍成绩以完赛时间加罚时计算。

（四）400 米障碍

1.比赛场地

400 米障碍比赛场地长为 400m，宽为 3m，设置 2 条相同赛道并行。跑道中设有 16 个障碍，每条跑道两侧均有宽度为 1.5m 的折返区；比赛区域外侧各设置宽度 1.5m 的区域，为操作保障区，场地示意如图 4 所示，障碍示意图详见表 2。

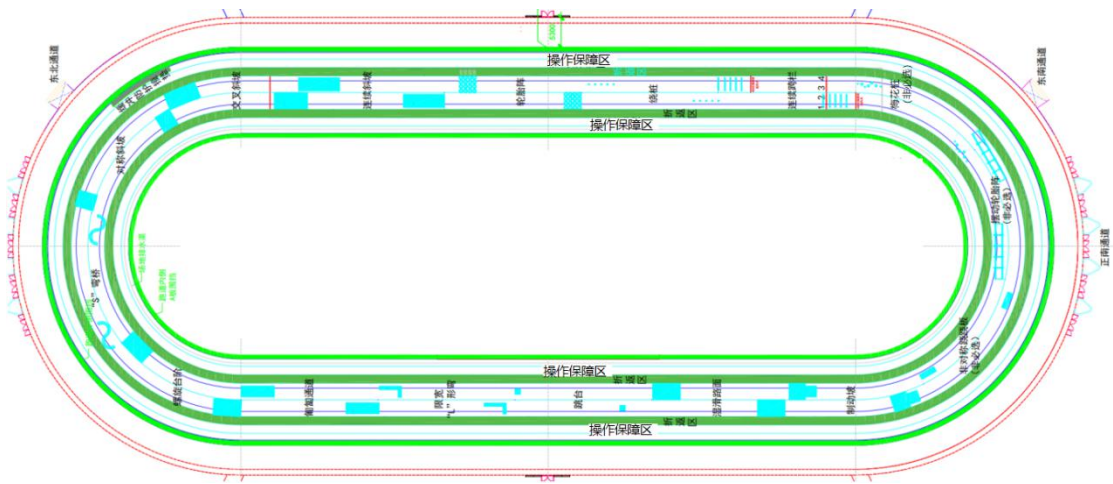
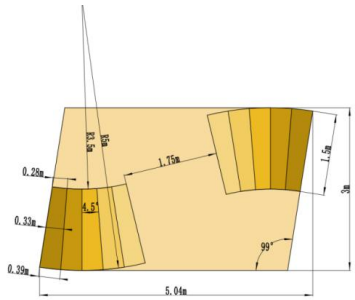
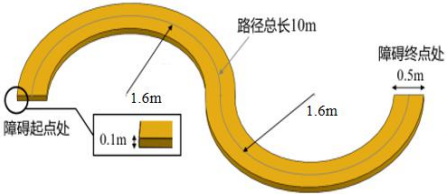
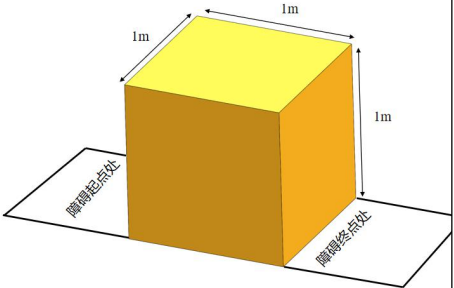


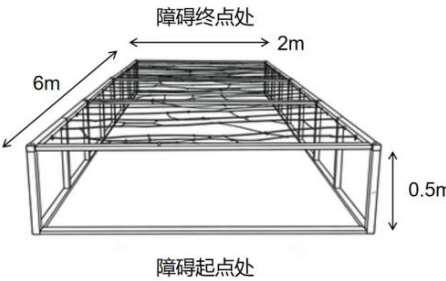
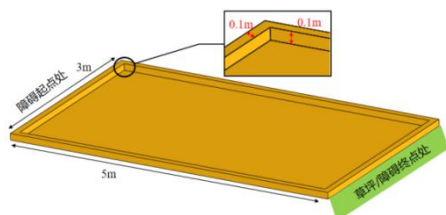
图 4：400 米障碍场地示意图

表 2：400 米障碍示意图

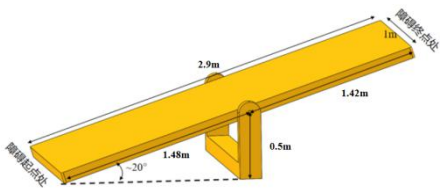
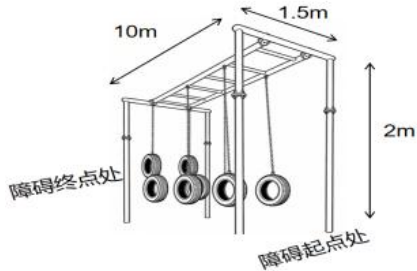
序号	名称	简述	参考图示
1	连续斜坡	整体尺寸7.4m×2.4m，斜坡角度15°，起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
2	连续跨栏	设置2道木质跨栏，间隔距离1.1m，杆长2.4m，高0.3m。起点和终点与障碍紧密衔接，需采用跨越或跳跃方式通过栏杆。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或碰倒栏杆，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
3	交叉斜坡	整体尺寸6m×3m，斜坡角度15°，斜坡高约0.8m，机器人需在斜坡面上平稳通过，起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成	

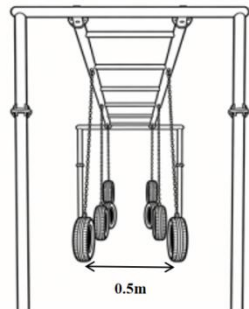
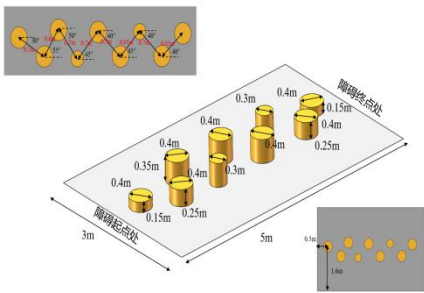
序号	名称	简述	参考图示
		该障碍。	
4	绕桩	设置5个木桩，间隔距离1.1m，木桩直径约0.03m，木桩底板整体尺寸为长7.4m、宽2.4m、高0.1m。起点和终点与障碍紧密衔接，需按序在木桩之间绕行穿越。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或触碰木桩，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
5	对称斜坡	整体尺寸3m×3.5m，斜坡角度约20°，起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
6	螺旋台阶	整体尺寸 5.04m×3m，每个台阶高 0.15m，上下台，上下台阶数均为 6 个。起点和终点与障碍紧密衔接，在机器人单脚到达障碍终点处前	

序号	名称	简述	参考图示
		摔倒，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
7	“S”弯桥	整体尺寸桥长 10m，桥宽 0.5m，桥面距离地面 0.1m，桥中心圆半径约 1.6m。起点和终点与障碍紧密衔接，需沿 S 形弯曲的狭窄桥面稳定行走通过，不得跌落桥外。 在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或跌落桥外，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
8	跳台	整体尺寸长、宽、高均为 1m，机器人过障碍时身体应保持头朝上，不能头朝下翻过，起点和终点与障碍紧密衔接，可手撑方式通过或一次跃过（不能停留在跳台平面上）。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或从侧面落	

序号	名称	简述	参考图示
		地，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
9	匍匐通道	设置宽 2m、长 6m 的低矮通道，通道上方覆盖坚固的网箱结构。通道净高统一为 0.5m，整体呈矩形截面，无高低落差。起点和终点与障碍紧密衔接，需匍匐姿态（身体贴近地面，四肢着地或类似姿态）从网箱下方通过，到达障碍终点处。	
10	轮胎阵	设置 5×5 个轮胎平放于地，轮胎外径约 0.6m，中心孔洞直径约 0.4m，踩踏时会有弹性。起点和终点与障碍紧密衔接，机器人跌倒可起身继续前行，到达障碍终点处。	
11	湿滑路面	设置一个长 5m、宽 3m 路面，障碍高度 0.1m，槽宽 0.1m，路面覆盖低摩擦材料，可微量喷水，障碍终点处设置草	

序号	名称	简述	参考图示
		坪。机器人滑倒可起身继续前行，到达障碍终点处	
12	制动坡	设置台阶数为 4，一段 1.2m 下坡(约 30°)，台阶宽 0.3m、高 0.15m。障碍起点处设置草坪，需先上台阶，冲下陡坡后迅速制动，停在长 2m，宽 2m 的制动区内，制动区右前侧设置红色标志。用脚连续踩踏 2 次地面的红色标志后，视为任务成功。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或连续踩踏 2 次红色标志前，任一足跨出制动区，均视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
13	限宽“L”型弯	设置长 4m，宽度 0.6m 的 90°直角弯道，内墙有护栏，高 1.2m，台阶宽 0.3m、高 0.15m。需在狭窄通道内完成 90°直角转弯。在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或跌	

序号	名称	简述	参考图示
		落弯道外，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
14	非对称跷跷板（非必选）	设置一个长 2.9m、宽 1m 的跷跷板，其中心支点偏向一侧，长臂距一端距离约 1.48m，中心支点高 0.5m，长臂与短臂的长度不相等。 跷跷板的长臂端初始状态为着地状态，长臂端与地面夹角约 20°。机器人从长臂端出发，行走至短臂端。在机器人单脚到达障碍终点处前从板外侧边跌落，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
15	摆动轮胎阵（非必选）	该障碍为一条宽 1.5m、长 10m 的通道。通道两侧对称悬挂 8 个废旧轮胎（每侧 4 个），每个轮胎重量约 5kg，以不同的摆长和初始相位独立摆动。轮胎底部距离地面	

序号	名称	简述	参考图示
		高度在 0.8m 至 1.2m 之间，左右两侧相邻轮胎之间的水平间隔为 0.5m，形成可供机器人通行的路径。允许机器人被轮胎撞击，撞击跌倒可起身继续前行，到达障碍终点即可。	
16	梅花桩 (非必选)	共设9个桩，桩顶为直径0.3-0.4m的圆形平面，高度在0.15~0.35m中分布，相邻桩中心点(净距)在0.6~0.7m之间不规则分布。机器人需踩踏桩顶通过，在机器人单脚到达障碍终点处前摔倒或跌落，则视为任务失败，须返回障碍起点处重新完成该障碍。	
17	水漆	障碍物料表面水漆	

序号	名称	简述	参考图示
18	防火涂料	木质障碍物料防火涂料	 防火涂料施工效果图 超薄型 薄型 厚型

2.比赛规则

比赛时长限制为 20 分钟，未在规定时间内完成比赛，视为比赛中退或未完成比赛。

设置起点线和终点线，双方机器人须在各自赛道的起点线后做准备，发令枪响后方可出发。正确完成各障碍任务，身体躯干（不包括头、颈、四肢）的任何部位抵达终点线后沿的时间为比赛成绩。

机器人采用站立式起跑姿势，不得使用起跑器或其他类似辅助装置。在各就位口令发出后到鸣枪期间，机器人须处于静止状态（双脚不得离开地面），第一次给予黄牌警告，第二次直接罚下。

所有障碍任务，按现场布置的次序依次通过。其中，1-13 项障碍任务失败后需从折返区重新返回该障碍起点处再次完成该障碍任务，直至成功；14-16 项障碍任务，首次尝试通过失败后允许放弃该障碍，每放弃 1 个障碍罚时 2 分 30 秒。

比赛过程中机器人自始至终在指定跑道内完成比赛，机

器人任何一足落入指定比赛跑道外视为串道，若离开指定跑道不影响其他机器人比赛不判罚；若影响其他机器人比赛，每影响 1 次罚时 30 秒。若直接接触到其他机器人，罚时 45 秒。

比赛过程中，因摔倒等其他原因，需要对机器人扶正的，操作人员需向裁判申请并获得同意后方可进入比赛区域进行扶正，期间计时不停，不得影响其他机器人比赛；若影响其他机器人比赛，每影响 1 次罚时 30 秒。

3.比赛成绩

400 米障碍成绩以完赛时间加罚时计算。

（五）立定跳远

1.比赛场地

立定跳远比赛场地为 $2\text{m} \times 5\text{m}$ ，起跳准备区为 $2\text{m} \times 1\text{m}$ ，落地区为 $2\text{m} \times 4\text{m}$ ，如图 5 所示。

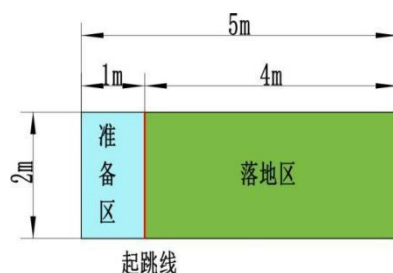


图 5:立定跳远场地示意图

2.比赛规则

立定跳远借鉴中国田径协会审定出版的最新《田径竞赛

规则》，制定规则如下：每台机器人均有 3 次试跳机会。

设置起跳线，机器人起跳前可以做预摆动动作，但是双脚均不得离开地面或移动，从起跳线双脚同时起跳（严禁出现助跑、垫步、连跳动作），在落地区内落地为有效成绩。以机器人着地时离起跳线最近的部位（如脚后跟、臀部或手）与起跳线的垂直距离为跳远成绩。

若机器人脚触碰或踩踏起跳线视为犯规，成绩无效。

比赛检录后，机器人起跳前由操作保障人员向机器人下达指令，全程由机器人自主完成比赛，机器人只能在比赛规定区域内进行比赛，任何一足落在规定区域外，视为超出区域，成绩无效。机器人完成比赛后，操作保障人员才可以在终点指定区域拿取遥控器来控制机器人。

操作保障人员仅可在比赛指定保障区域内完成遥控开始操作，比赛过程中，任何超出比赛指定保障区域的行为，都将被给予黄牌警告，累计收到两次黄牌警告后将被出示红牌，取消比赛资格。

3.比赛成绩

立定跳远以最优成绩决定名次，若成绩相同时，按照次优成绩进行排名，依次类推。

（六）跳远

1.比赛场地

参考人类竞技项目，跳远比赛场地包括助跑道、起跳区和落地区。助跑道为 $2.1\text{m} \times 30\text{m}$ ，起跳区为 $2.1\text{米} \times 1\text{米}$ ，落地区为 $2.75\text{m} \times 9\text{m}$ ，落地区为硬质地面，表面覆盖一层镁粉，并与起跳区平齐，如图 6 所示。

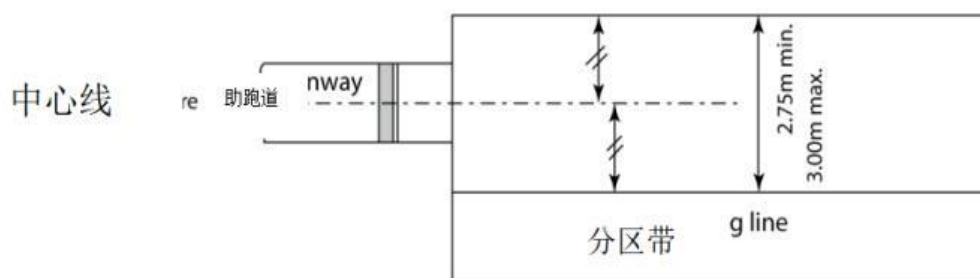


图 6:跳远场地示意图

2.比赛规则

跳远借鉴中国田径协会审定出版的最新《田径竞赛规则》，制定规则如下：每台机器人均有 3 次试跳机会。

机器人在助跑道内助跑（助跑距离不得低于 12m 、不得大于 30m ），起跳脚触及起跳区域起跳，落在落地区，离开落地区时，机器人脚在落地区边沿或边沿以外地面的第一触及点，要比在沙坑内的最近触及点距离起跳线更远（该最近触及点可能为因失去平衡而留下的完全在落地区内的痕迹，或者是机器人往回走时留下的距起跳线比最初落地的触及点更近的痕迹），按照要求离开落地区则为完成。

操作保障人员仅可在比赛指定保障区域内完成遥控开始操作，比赛过程中，任何超出比赛指定保障区域的行为，都将被给予黄牌警告，累计收到两次黄牌警告后将被出示红

牌，取消比赛资格。

下列情况，应判为试跳失败：

（1）在起跳过程中（停止与起跳板或地面接触之前），无论助跑后未做起跳动作或在起跳动作中，机器人的起跳脚/鞋的任何部分（不含鞋带）越过起跳线的垂面；

（2）机器人从起跳区任意一端以外起跳，无论是否越过起跳线的延长线或在起跳线的延长线前；

（3）机器人在助跑或跳跃时采用任何形式的空翻动作；

（4）起跳后，但在首次触及落地区之前，机器人触及了助跑道、助跑道以外地面或落地区以外地面；

（5）在落地过程中（包括失去平衡时），机器人触及落地区边沿或落地区以外地面，而这个触及点较沙坑内的最近触及点更靠近起跳线。

3.比赛成绩

跳远以最优成绩决定名次，若最优成绩相同时，按照次优成绩进行排名，依次类推。

（七）原地跳高

1.比赛场地

原地跳高比赛场地为 3m×3m，场地如图 7 所示。

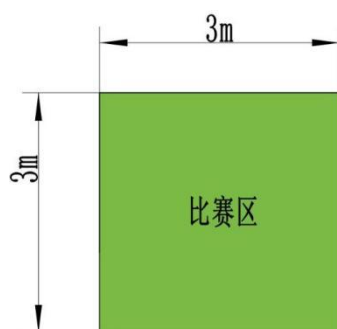


图 7 原地跳高场地示意图

2.比赛规则

原地跳高借鉴中国田径协会审定出版的最新《田径竞赛规则》，制定规则如下：每台机器人均有 3 次试跳机会。

设置比赛区域，机器人须在该区域内原地双脚起跳；起跳前双脚均不得离开地面或移动（严禁出现助跑、垫步、连跳等动作），且平稳落回比赛区域内的，方视为有效成绩。以机器人跳至最高点时，身体任何部位最低点至地面的垂直距离为跳高成绩。不允许使用额外的动力系统。

比赛检录后，机器人起跳前由操作人员向机器人下达指令，全程由机器人自主完成比赛，机器人只能在比赛规定区域内进行比赛，任何一足落在规定区域外，视为超出区域，成绩无效。机器人完成比赛后，操作保障人员才可以在终点指定区域拿取遥控器来控制机器人。

操作保障人员仅可在比赛指定保障区域内完成遥控开始操作，比赛过程中，任何超出比赛指定保障区域的行为，都将被给予黄牌警告，累计收到两次黄牌警告后将被出示红牌，取消比赛资格。

3.比赛成绩

原地跳高以最优成绩决定名次，若成绩相同时，按照次优成绩进行排名，依次类推。

十、报名办法

（一）各参赛队需在 2026 年 7 月 20 日 18:00 前在官网提交报名信息；

（二）报名需提交：

- 1.加盖公章的《报名表》
- 2.参赛人员的《自愿参加责任书》
- 3.参赛人员的《赛风赛纪承诺书》
- 4.参赛队简介(200 字以内)

（三）报名联系方式

联系电话：15910658620，18618291030

电子邮箱：whrg@whrgoc.com

十一、录取名次和奖励办法

（一）录取名次按照实际参赛机器人数量为准，比赛各项目录取前八名；参赛机器人数量不足 8 台时，递减 2 名录取；参赛机器人数量不足 6 台时，取前三名。

（二）获得各项目比赛前 3 名的机器人，分别颁发奖牌、证书；其他获得名次者分别颁发证书。

（三）获得各项目比赛前 3 名的操控人员分别颁发金、银、铜牌。

十二、安全管理和医疗保险

（一）所有参赛的保障人员要按照赛事主办及承办单位有关要求做好参赛各项安全保障工作。

（二）各参赛队需为本队所有参赛保障等相关工作人员购买意外伤害保险，在比赛中发生的任何意外伤害、伤病等事故，主办、承办单位和执行单位不承担任何责任。

（三）所有参赛队必须按照组委会规定要求，在指定位置为设备（包括机器人）充电、储存；必须按照组委会指定流线出入场地。

（四）参赛队对其机器人的安全性负有全部责任，须确保机器人不对任何人员、设施、比赛场地及周边环境造成损害。

（五）在比赛准备、进行期间及遇到突发情况时，为确保机器人的基本安全，须满足以下条件之一：在机器人机身明显且易于操作的位置安装急停按钮；制定有效措施，确保在比赛过程中或应急情况下能够保障人员人身安全。

（六）若因机器人故障、运行失控等意外情况造成任何事故或损失，相关责任及赔偿均由参赛队自行承担。

十三、赛场行为规范

（一）每个赛项比赛过程中，每个参赛队最多允许 2 名保障人员进入比赛场地指定区域，且不得对比赛过程产生任何干扰。

（二）进入比赛场馆后，参赛队须自觉遵守赛场纪律：

1.不得随意进入比赛现场；

2.未经组委会允许，不得对比赛样机、过程或场地等进行私自拍摄与转发；

3.不得出现恶意干扰其他参赛队机器人运行等任何妨碍比赛的行为；

4.比赛结束后须立即有序离场。

（三）依据国家体育总局《体育赛事活动赛风赛纪管理办法》，参赛队须秉持文明竞赛原则，严禁辱骂裁判员、对手或现场工作人员，严禁发生任何形式的打架斗殴行为。

十四、异议与申诉及裁判员

（一）各赛项成绩排名以现场裁判裁定为准，参赛队须服从组委会的最终裁决。

（二）本次比赛设立仲裁委员会，如对赛事有异议，在不影响其他比赛正常进行的前提下，可按照申诉流程向申诉委员会提出申诉。

（三）申诉必须在比赛结果公布后 30 分钟内提出，逾期将不予受理。申诉须由领队提交确凿证据，且申诉内容仅限定为针对本队伍的规则执行偏差，例如漏扣分、计时错误、记分错误等。提出申诉时需缴纳 1000 元申诉费，若申诉理由成立，且最终更改了裁判结果，将全额退还申诉费；若申诉理由不成立，则维持原有裁判结果，不予退还申诉费。

（四）本手册中未明确约束或有歧义的规则，以组委会现场裁决为准。

（五）所有裁判员由 2026 世界人形机器人运动会组委会统一选派。

十五、本规程解释、修改权属 2026 世界人形机器人运动会组委会，未尽事宜由组委会另行通知。