

2026年（第19届）中国大学生计算机设计大赛人工智能挑战赛赛题

无人机专项挑战赛

（版本：V20260225.01）

一、挑战内容

（一）赛题背景

低空经济作为国家战略性新兴产业，正加速向城市治理、应急救援等高价值场景延伸。国务院《“十四五”国家应急体系规划》明确提出，要“推动智能无人系统在灾害监测、人员搜救、风险评估等应急任务中的深度应用”，加快构建“空天地一体化”的智能应急响应体系。在此背景下，面向室内复杂环境的智能无人系统，成为破解高层建筑火灾“侦察难、定位难、决策难”三大痛点的关键技术路径。

当前，城市高层建筑结构日益复杂，一旦发生火灾，传统人工侦察面临浓烟遮蔽、高温危险、通信中断等严峻挑战。而无人机凭借其灵活机动、快速部署和多模态感知能力，可作为“空中先遣队”深入火场内部，为指挥中心提供实时态势感知。然而，受限于机载算力、无GPS定位、弱光/烟雾干扰等因素，现有无人系统普遍存在环境建模不完整、目标识别不可靠、任务决策碎片化等问题，难以支撑闭环式智能救援。

近年来，以多模态大模型为代表的人工智能技术迅猛发展，为无人系统从“自动化执行”迈向“认知型决策”提供了全新可能。通过将视觉、语音、空间语义等多源信息融合，大模型能够理解复杂场景、推理潜在风险、生成结构化行动建议，从而实现“感知—理解—决策—报告”的端到端智能闭环。结合边缘计算平台的本地化部署能力，更可在保障数据安全与响应时效的前提下，支撑高可靠性的现场智能决策。

基于此，本次竞赛聚焦“室内复杂环境无人机智能救援”这一典型低空经济应用场景，旨在考察参赛团队在多模态感知融合、自主SLAM建图、大模型驱动的智能决策等方面的综合创新能力。重点评估团队如何利用语音交互实现人机协同启动，如何在无GNSS环境下完成高精度环境重建与多类目标识别，以及如何依托大模型将原始感知数据转化为具有实战价值的救援决策报告。通过本赛项，期望激发青年学子在智能无人系统与公共安全交叉领域的创新热情，培养兼具工程实践能力与系统思维的复合型人才，为我国智能应急救援体系的建设提供坚实的技术储备与人才支撑。

（二）任务内容

针对无人机技术在室内复杂火灾救援场景中的创新应用需求，要求参赛队伍完成从语音指令触发到智能决策报告生成的全流程任务，全面体现“感知-理解-决策”一体化的智能救援能力。具体包括以下四个方面：

1) 安全部署与自然语言交互控制

参赛队伍需在任务开始前，通过地面站软件或程序代码设定电子围栏，明确限定无人机的合法飞行区域。操作员不得使用遥控器、键盘快捷键或图形界面按钮等方式控制起飞，必须通过麦克风向地面工作站发出自然语言指令（例如：“无人机请注意，立即起飞进入A区执行救援任务”）。系统需集成语音识别模块与大语言模型，准确解析指令中的任

务意图、目标区域等关键语义信息，并自动触发飞控解锁、垂直起飞及悬停至预设高度等动作序列，实现真正意义上的人机自然交互启动。

2) 无GNSS环境下的自主巡航与高精度环境建模

无人机需在完全无卫星导航信号的室内迷宫环境中，依靠机载激光雷达、深度相机等传感器，实时感知周围墙体、门框、障碍物等结构特征，动态规划安全可行路径，完成对未知区域的全覆盖探索，全程不得发生碰撞。同时，无人机需将原始点云、图像及IMU数据通过无线链路稳定回传至地面工作站。工作站须基于SLAM算法实时构建并可视化展示二维栅格地图或三维点云地图，地图应清晰呈现房间布局、走廊走向、已探索与未探索区域，并具备良好的闭环检测与拓扑一致性。

3) 多模态融合的目标感知与风险标注

在巡航过程中，无人机需持续向地面站传输高清视频流。地面站依托高性能边缘计算设备（如配备RTX 5060Ti显卡的工作站），对视频流进行实时推理分析，完成以下多维目标识别任务，并在视频画面及SLAM地图上同步进行标注：

火源侦测：准确识别由红色LED灯板模拟的起火点，输出其空间坐标，并在地图中标记为“红色高危区”；

生命体征监测：通过大模型技术或相关算法判断假人模型处于“站立”、“倒地”或“挥手求救”等状态，并结合可选的音频活动检测或肢体微动分析，综合判定被困人员的生命等级；

环境风险排查：精准识别煤气罐模型（易爆物）、配电箱模型（触电风险）及通风口位置，分别标注其类型与坐标，为后续风险评估提供依据。

4) 大模型驱动的智能决策与报告生成

当无人机完成指定区域巡查或因电量不足触发返航机制后，地面工作站需调用本地部署的多模态大模型或通过安全API调用云端大模型，综合输入以下多源异构数据：SLAM构建的地图、所有识别目标的类别/坐标/状态、关键视频帧截图等。基于Prompt Engineering、Agent等技术，自动生成一份结构完整、逻辑严谨、语言通顺的《火灾救援辅助决策报告》，为救援队伍提供有效、准确地辅助决策。

二、挑战规则

(一) 挑战规则

1、规定动作

● 目标：

要求无人机系统在外无外部干预条件下，完成从语音指令触发、自主建图探索到安全返航的全流程基础救援任务，全面验证其在复杂室内环境下的安全性、自主性与感知完整性。

● 任务描述：

任务一：参赛队须在比赛开始前通过地面站或代码设定电子围栏。操作员通过麦克风向工作站发出自然语言起飞指令，系统解析后自动控制无人机解锁并垂直起飞至预设高度（如1.5米），悬停等待下一步巡航指令（无人机请注意，立即起飞进入A区执行救援任务）。

任务二：无人机进入模拟火场迷宫区域，在无GNSS信号环境下，依靠机载传感器完成自主避障巡航，同步回传数据至地面站，实时构建SLAM地图，并对火源、幸存者、危险品三类目标进行识别与标注。

任务三：任务完成后或电量低于阈值时，无人机须沿安全路径自主返航，精准降落至起飞点圆形区域内（半径 ≤ 0.5 米）。

● **技术要求：**

- 1) 全程禁止使用遥控器或键盘进行飞行控制，起飞、巡航、返航均须为全自动模式，若通过遥控器或键盘控制任务一和任务三将不得分，任务二扣除掉相应的分数；
- 2) 电子围栏须在起飞前生效，若无人机飞出电子围栏区域并触碰物理围栏边界，将根据触碰次数扣除相应分数；
- 3) 飞行过程中不得与任何障碍物发生物理接触；
- 4) SLAM地图需在地面站实时可视化展示；
- 5) 对火源、幸存者、煤气罐、配电箱、通风口等核心目标进行识别，识别结果需在视频流中标注并记录坐标；
- 6) 飞行状态信息（位置、速度、电量、姿态）及感知结果须全程实时回传并可追溯。

2、拓展动作

● **目标：**

在完成规定动作基础上，深度融合大模型与多模态感知技术，实现从“数据采集”到“认知决策”的智能化跃升，全面展示系统在应急救援场景中的高阶智能与实用价值。

● **任务描述：**

附加任务一：地面工作站须基于研训工作站等边缘计算设备，部署或调用大模型，综合SLAM地图、目标列表、关键帧图像等多模态输入，生成一份结构化《火灾救援辅助决策报告》。

附加任务二：参赛队可进一步开发创新功能，如：支持多轮语音交互修正任务目标、提升烟雾/弱光下的识别鲁棒性、实现被困人员生命等级动态评估、或优化大模型Prompt以生成更可行的救援路径建议等。

● **技术要求：**

- 1) 大模型推理必须在本地边缘设备（如配备RTX 5060Ti的工作站）完成，或通过安全可控的API调用；
- 2) 生成的决策报告要求逻辑通顺、内容准确，且与现场实际场景一致（由裁判核验）；
- 3) 系统需实现无人机端与地面站的高效协同，确保视频流、点云、识别结果等数据低延迟传输；
- 4) 鼓励采用多模态大模型（VLM）进行跨模态对齐，提升报告生成的情境理解能力；
- 5) 所有拓展功能须在现场测试中完整展示，并提供技术说明文档。

(二) 参赛设备相关说明

1、现场测试设备说明：

- 1) 关于国赛阶段现场测试所用无人机设备及配套无线通信链路设备，对于参赛设备品牌不作限制，参赛队可自行准备，也可向支持单位申请租用。
- 2) 对于参赛队自行准备的参赛设备技术参数规格做统一限制和要求，具体见下方参数限制

参数限制表			
模块	配置项	参数要求	检录项
无人机设备	构型	四旋翼	
	轴距	≤550mm	是
	标准重量（全套无人机设备）	≤4kg	是
	动力系统	无刷电机动力系统及锂聚合物电池，不得使用自制电池或其他类型电池	是
	机载电脑算力	≤30TOPS	是
	机载电脑内存	≤16G	是
	续航时间	≥5min	是
	抗风等级	≥三级	是
	控制方式	配置飞控系统、无线通信链路	是
无线通信链路设备	波段	433MHz、915MHz、2.4G、5.8G、4g或5g	是
	功率	竞赛时≤500mW	是
	控制半径	≥200m	是

功能要求表	
序号	功能描述
要求一	具备室内定位及自主导航能力
要求二	具备一定刚性的螺旋桨保护罩
要求三	具备完整的定位定高模块和飞控系统，具备自主航线飞行能力，飞控应采用开源飞控，具备二次开发功能
要求四	具备控制方式切换能力，可在自主飞行与手动操控模式间进行切换
要求五	飞行状态信息可实时回传
要求六	可实现火源、假人（含姿态）、煤气罐、配电箱、通风口等多类目标的自主识别与定位
要求七	支持机载摄像头实时视频推流，帧率≥15fps，分辨率≥720p

2、其它说明：

- 1) 所有参赛设备均需在赛前检录时由裁判员检查，符合赛项技术要求，并粘贴标签后方可参赛。
- 2) 各参赛队参赛设备不得混用，不得使用未经检录的设备参赛。

(三) 竞赛场地环境说明

1、场地尺寸：

比赛场地为模拟高层建筑内部结构的室内迷宫，场地面积约为60~120m²。包含至少1条交叉走廊、3个独立房间及若干静态障碍物。

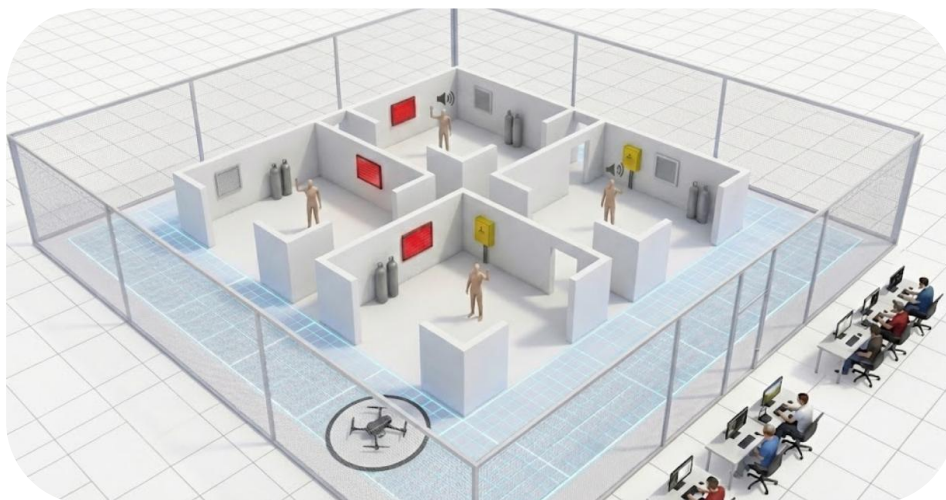
3、目标物设置：

- 1) 火源：红色LED灯板（尺寸≥15cm×15cm），置于墙面或地面；
- 2) 幸存者：成人比例假人模型，部分配备伺服电机实现周期性挥手动作，部分内置音频模块播放呼救声（频率500 - 2000Hz）；
- 3) 危险品：灰色煤气罐模型（直径≥10cm）、黄色配电箱模型（带警示标识）；
- 4) 通风口：墙面开孔（≥20cm×20cm）或格栅模型。

4、其它说明

- 1) 现场最终比赛场地以承办方搭建为准，布局可能随机调整；
- 2) 参赛无人机须适应低光照（照度≤50lux）及可选烟雾干扰环境；

3) 所有目标物位置在每个参赛队比赛前由裁判随机布置，参赛队无法提前获知。



竞赛场地环境参考示意图（仅为参考，非最终场地布置）

(四) 计分规则

本赛题现场测试按如下规则排序：规定动作测试得分 \times 40% + 拓展动作展示评分 \times 60%，得出本赛项现场测试排名。其中：

- 1) 规定动作评分依据任务完成度、安全性、建图完整性与目标识别准确率；
- 2) 拓展动作评分重点考察大模型报告的逻辑性、准确性、可行性及系统创新性。

注：所有计分规则，以最终专家委员会审定为准。

三、设备支持

(一) 支持单位名称

新智匠（南京）科技有限公司

(二) 支持单位联系方式

郑钥宁 15380774810

(三) 支持单位承诺

1. 支持单位提供相关场地咨询服务。
2. 支持单位提供相关无人机硬件设备参数技术咨询服务。
3. 支持单位提供现场测试无人机设备的租用服务。
4. 支持单位提供国赛现场测试场地的搭建服务。
5. 提供国赛现场测试备用无人机电池若干。

(四) 支持单位设备环境介绍

以下是支持单位推荐的参赛开发及测试设备，包括具身智能研训工作站及无人机设备。

1、具身智能研训工作站

具身智能研训工作站是一款专为高校设计的软硬件融合解决方案。它将高性能计算硬件、主流大模型框架、教学实训资源与开发工具链深度集成，形成开箱即用的交钥匙平台，旨在为人工智能、具身智能教学与实践提供一站式支撑环境。

工作站作为核心算力节点与指挥中枢，与无人机实现了交互控制到实时数据传输的协同开发，用户通过简单配置或命令即可完成无人机的控制，起飞，降落，自主巡航等功能。同时无人机可实时回传数据至工作站，同步协作执行自主巡航视频采集与动态环境建图等任务。



具身智能研训工作站

在硬件层面，该设备搭载了高性能GPU计算单元与大容量存储，提供本地化的强大算力基础，可流畅支持大模型的训练、微调与推理任务。无需复杂部署，通电联网即可快速投入教学使用，大幅降低了传统AI实验室的建设门槛与运维负担。

软件与资源生态是其核心优势。平台预置了经过教学适配的主流大模型底座及多行业场景的实训案例库，覆盖自然语言处理、计算机视觉、智能体开发等前沿方向。同时深度集成开发工具链，支持从数据清洗、模型训练、效果评估到应用部署的全流程实践，学生可在统一环境中完成“学、练、做”闭环。

为提升教学效率，设备内置了丰富的教学实训资源与辅助效率工具，帮助教师快速构建与时俱进的教学内容，并精准跟踪学生学习成效。资源管理平台支持案例、模型与数据的统一调配与管理，确保教学资源的连贯性与可复用性。

通过硬件即服务与软件即能力的融合设计，该一体机有效解决了高校在开展大模型教学时面临的环境部署复杂、资源分散、算力不足、课程滞后等关键痛点。其开箱即用、持续升级的特性，让高校能以更低成本、更高效率开展高质量AI人才培养与科研创新，真正释放大模型的教育潜能与创新价值。

● 硬件配置参数

硬件配置	技术规格	支撑价值
中央处理器 (CPU)	Intel Core i7-12700 • 12核心（8P+4E） • 20线程，最高睿频 4.9GHz	<ul style="list-style-type: none">多任务并行处理：高效调度数据预处理、环境管理等任务，分担GPU负载低延迟响应：保障教学交互（如代码调试、环境切换）流畅性
图形处理	NVIDIA RTX 5060 Ti	<ul style="list-style-type: none">本地大模型支持：16GB显存满足7B~13B参

硬件配置	技术规格	支撑价值
器 (GPU)	<ul style="list-style-type: none"> Blackwell 架构 4608 CUDA核心 16GB GDDR7显存 	数模型全量微调与推理 <ul style="list-style-type: none"> 教学级AI算力：FP32算力23.7 TFLOPS，支持扩散模型生成、BERT微调等实训任务 生态兼容性：完整支持CUDA/cuDNN，无缝运行PyTorch/TensorFlow/Paddle教学案例
系统内存 (RAM)	64GB DDR4	<ul style="list-style-type: none"> 大规模数据缓存：十亿级文本/图像数据集加载无压力，减少硬盘I/O瓶颈 多任务并发保障：同步运行开发环境、模型服务、教学工具不卡顿 显存溢出缓冲：GPU显存不足时提供高速数据交换空间
存储硬盘 (SSD)	4TB SSD	<ul style="list-style-type: none"> 秒级模型加载：百GB级预训练模型（如DeepSeek-R1）快速加载 海量资源存储：容纳丰富的教学项目数据（数据集、模型权重、课件） 低延迟数据管道：加速训练/推理数据吞吐，避免I/O瓶颈

● 软件功能

➤ 模型框架：支持多种主流模型与开发框架

集成了DeepSeek、LLAMA3、Qwen系列、GLM、Stable Diffusion等热门大模型，以及Pytorch、TensorFlow、Paddle等主流深度学习框架，为学生提供丰富的模型选择和开发环境，满足多场景教学与实训需求。

➤ 数据资源：多模态、多行业数据集

内置多类型数据资源，涵盖文本、图像、音频等模态，并包含金融、医疗等行业数据，有助于开展高质量的大模型训练、微调与应用开发，提升学生对实际场景的理解与适应能力。

➤ 教学实训：覆盖大模型核心知识点

课程与实训内容围绕提示词工程、框架构建、模型微调、RAG和Agent开发等关键技术，帮助学生系统掌握从原理到应用的全过程，提升实践能力和工程思维。

➤ 智能应用：集成多类型AI应用示例

提供丰富的AI应用WEB UI和源码，如对话系统、多模态生成、效率工具等，便于学生参考、实验和二次开发，增强教学内容的直观性与实用性。

➤ 资源监控：系统运行状态实时可视化

支持实时监控GPU、CPU、内存使用情况以及教学任务和项目进度，帮助教师与学生及时了解资源状况，优化实验安排，保障教学流程顺利开展。

➤ 工具软件：内置多种开发与管理工具

集成JupyterLab、VS Code、Label Studio、Dify、GitLab等常用工具，提供一站式

开发、调试、标注与部署支持，大幅提升大模型开发效率和项目交付质量。

2、无人机



无人机配备双目深度摄像头、三维激光雷达、机载计算机等模块，所有模块已完成软、硬件接口连接，无需额外配置操作。

以下为推荐配置：

模块	分类
飞控	允许使用PX4、Autopilot等开源飞控以及其他自制飞控
轴距	小于550mm
净重	2kg
最大起飞重量	4kg
材料	铝合金、PLA材质等
三维激光雷达	扫描半径大于20m
双目深度相机	深度：分辨率640×480@20fps
机载电脑	处理器：RK3588 图形处理器：VideoCore VII GPU，频率800 MHz，支持OpenGL ES 3.1、Vulkan 1.2、4Kp60 HEVC解码器。 内存：8GB或16GB LPDDR4X-4267 SDRAM。 存储：支持高速SDR104模式的MicroSD卡插槽，可选支持M.2 NVMe SSD。 显示输出：2个HDMI端口，最高支持4Kp60 HDR输出。

	网络连接：千兆以太网RJ45端口，支持双频802.11ac Wi-Fi 5，蓝牙5.0/低功耗蓝牙(BLE)。 USB接口：2个USB 3.0端口，支持同步5Gbps操作，2个USB 2.0端口。 其他接口：40针 GPIO接头，PCIe 2.0/3.0 x1接口
软件	提供飞控相关SDK

建议所有队伍无人机均搭载板载电脑，否则室内定位及自主导航能力可能出现算力不足的问题。

建议所有队伍无人机搭载数传，板载电脑网络连接地面站可能出现飞行状态信息可实时回传功能无法完美满足的问题。

四、其他附加说明

此部分说明为针对各赛题的统一说明。

(一)赛程与最终排名

1. 省/区域赛排名：省/区域赛可参考本文说明实施，也可以在公平、公正、公开原则下，结合参赛师生与当地承办单位的实际情况，充分考虑赛程与选拔的可行性另行制定，参赛队在参加省/区域赛时必须遵守省/区域赛的比赛与计分规则，本赛项国赛组委会不干预、不参与省/区域赛的排序与选拔，但可以在省/区域赛前提供相关测试，供省/区域赛评判参考；
2. 赛前准备：是指各参赛队在学校或其他地点，在国赛之前进行的各项准备工作，赛前准备由各参赛队和所在学校自行安排组织；
3. 赛前测试：是指国赛之前，如果该赛项安排了现场测试，那么给予参赛队熟悉场地、适应场地的测试环节，该环节是否安排，由承办单位视现场条件决定，并赛前通知；该环节允许指导教师与参赛学生共同参与；在该环节中，只能尽可能模拟现场正式比赛的状况，不保证与比赛测试当天、当时的现场各方因素完全相同，这些因素包括：①光照、温湿度等环境的变化，②某些赛项会在比赛前临时调整赛场布置，随机摆放道具等，③比赛测试场地与赛前测试场地不是同一块场地，使用的道具不是同一套道具，使用的设备同型号但不是同一台设备，④其他因素；若比赛没有现场测试环节，则不安排赛前测试环节；
4. 现场测试：是指正式计入成绩的比赛测试环节；每队进行现场测试占用的时间由各赛项单独拟定，但一般不超过30分钟（需要长时间计算或展示的赛项除外）；现场测试一般安排在演示答辩之前，但也有可能在演示答辩之后，以承办单位现场条件与最终安排为准；现场测试环节，参赛队必须服从现场安排，不舞弊，不破坏现场秩序；指导教师不得参与现场测试，不得在现场测试时进行场外指导；
5. 演示答辩：是指直接面向评委进行作品展示、宣讲，回答评委提问，并计入成绩的比赛环节；该环节共20分钟，一般10分钟用于参赛队的作品演示与成果汇报，10分钟用于评委提问与参赛队回答问题，两部分时间均不超过10分钟；如该赛项没有现场测试环节，而必须在演示答辩环节演示作品的，作品演示与成果汇报最多不超过15分钟，总时间不超过20分钟；该环节需要参赛学生充分准备，在演示现场遇到任何软硬件问题，其维修处理时间都计入演示汇报时间，不得超时，且安排再次演示答辩；演示

答辩环节，参赛队必须服从现场安排，不破坏现场秩序；指导教师不得参与演示答辩，不得在演示答辩时进行场外指导；

6. 有现场测试：最终参赛队排名 = 现场测试排名 × 65% + 演示答辩排名 × 35%；
无现场测试：最终参赛队排名 = 演示答辩排名 × 100%。

(二)参赛队自行保管独立使用设备的

1. 参赛队和指导教师是所使用设备的共同第一负责人，参赛队或指导教师收到设备后，必须第一时间检查设备是否完备可用，如有问题，支持单位必须及时给予支持，协助其进行设备调试；
2. 设备使用过程中的任何故障、损坏，请参赛队直接与支持单位联系，原则上，人为因素造成的故障损坏，由参赛队负责相关维修费用；由于设计、制造缺陷导致的损坏、故障，由支持单位负责免费维修；
3. 因设备故障、维修造成对备赛的影响，都视为正常比赛事件，比赛不会因个别队伍的设备问题进行推迟或调整；

(以下仅限有现场测试环节的赛项)

4. 支持单位可以提供多套相同的场地、道具同时并行进行现场测试，计分规则相同，参赛队必须在备赛时就考虑其中可能出现的各种差异，在现场测试中服从现场安排，并不得在正式测试或重测时就不同场地、道具上的差异拒绝比赛或提出更换场地、道具的要求；
5. 现场测试过程中发生设备故障（支持单位因素造成的，非自行编写的软件、自行改装、或部分比赛规则中规定的可救援问题，且非 6. 所述情况），那么在测试中，或测试结束后 30 分钟内，且在同场地的下一个测试队开始前，由参赛队向主裁判提出重测申请，由主裁判与设备支持单位确定实属设备故障，方可进行重新测试；
6. 两队或多队同时参与且相互影响的对抗赛不安排重测，所有故障、意外都视为正常比赛事件，成绩经裁判确认后有效；参赛队应在备赛时充分考虑可能出现的各种状况，提前做好应急预案与防范措施；
7. 重测安排在同场地所有队伍测试结束之后，按申请先后依次进行；重测只安排一次，且必须服从现场场地安排；重测形式与正常现场测试中的形式（包括测试轮数、计分方式、道具是否随机摆放等）完全相同（光照、温湿度、时间、必须更换同型号设备等不可抗改变因素除外）；重测必须全部重新进行，不得对单独环节进行单独重测；重测后，取重测成绩作为最终成绩，除非 5. 所述故障依然存在，取两次最好成绩作为最终成绩。

(三)大赛统一提供测试设备的

(以下仅限有现场测试环节的赛项)

1. 支持单位可以提供多套相同型号的设备、场地、道具同时并行进行现场测试，计分规则相同，参赛队必须在备赛时就考虑其中可能出现的各种差异，在现场测试中服从现场安排，并不得就不同场地上的差异拒绝比赛或提出更换设备、场地、道具的要求；
2. 现场测试过程中发生设备故障（支持单位因素造成的，非自行编写的软件、自行改装、

或部分比赛规则中规定的可救援问题，且非 3. 所述情况），主裁判与支持单位确认后，除了当前受影响的队伍可参加重测外，可追溯之前的使用队伍是否也受到影响，若有，则通知之前已测试的队伍，由之前已测试的队伍自行决定是否参加重测；

3. 两队或多队同时参与且相互影响的对抗赛，允许参赛队在正式测试前，在不损坏设备、场地、道具，且不影响其他队伍的前提下，通过运行测试程序等手段，检查设备的完备性，时间不超过5分钟，一旦参赛队确认设备可用，对抗赛开后，所有故障、意外都视为正常比赛事件，且不安排重测，成绩经裁判确认后有效；参赛队应在备赛时充分考虑可能出现的各种状况，提前做好应急预案与防范措施；
4. 重测安排在同场地所有队伍测试结束之后；两次以上重测需大赛组委会批准；重测必须服从场地、设备、道具和测试顺序等现场安排；重测形式与正常现场测试中的形式（包括测试轮数、计分方式、道具是否随机摆放等）完全相同（光照、温湿度、时间、必须更换同型号设备等不可抗改变因素除外）；重测必须全部重新进行，不得对单独环节进行单独重测；重测后，取最后一次重测成绩作为最终成绩，除非最后一次重测中 2. 所述故障依然存在，取最近两次测试的最好成绩作为最终成绩。

(四)其他说明

1. 比赛中如有现场测试，场地、环境、道具、设备等，以赛场实况为准；现场测试前，所有参赛队必须对场地、环境进行全面检查，一旦测试开始，不得以场地、环境、布局、道具等问题提出重测要求；
2. 本文件内容如有更新，以最新发布版本为准；
3. 因疫情等各种因素导致各种情况的改变与调整，以组委会最后通知或现场安排为准；
4. 本文件由中国大学生计算机设计大赛人工智能挑战赛组织方负责解释。

五、修订记录

- V20251224.01：初版。
- V20260115.01：定稿版。