

关于举办 2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛的通知

为深入学习宣传贯彻党的十八大精神，加强在校大学生创新实践能力培养，引导当代大学生崇尚科学、培养实践操作技能，提高大学生科技创新水平，推动我省信息与自动化领域基础研究和高新技术发展与普及。

特举办山东省大学生**机器人及自动化机器**大赛，作为山东省科协 2013 大学生科技节和**济南市科协大学生创新创业行动**的重要活动之一，邀请省内各相关单位参加，有关事宜通知如下：

一、组织单位

主办单位：山东省科学技术协会 济南市科学技术协会

承办单位：济南市机械工程学会

协办单位：济南大学

二、活动时间

2013 年 3 月—9 月

三、活动地点

济南大学（济南市济微路 106 号）

四、参赛对象

山东省各高校（含普通高校、成人院校、民办高校、高职、技术学校）全日制在校本、专科生及硕士研究生。

五、活动流程

（一）竞赛项目

本次大赛竞赛项目分如下三大类：

- 1、指定项目：机器人越障竞跑。
- 2、推荐项目：机器人擂台赛、机器人拔河赛。

3. 自选项目：包括表演展示项目、自动化机械产品创新设计项目和数控仿真加工竞赛项目：

(1) 表演展示项目：表演展示项目为与生产、生活相关的机器人或机械手，作品形式为实物模型、3D 模型或实物；

(2) 自动化机械产品创新设计项目：为与生产、生活相关的自动化机械产品，作品形式为实物模型、3D 模型或实物；

(3) 数控仿真加工竞赛项目：数控车、铣仿真加工。在规定的时间内，按照零件图和要求，进行数控编程和仿真加工。

(二) 竞赛规则

竞赛规则详见《2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛竞赛规则》（附件 1）。

(三) 日程安排

1. 竞赛启动

2013 年 5 月，主办单位发布竞赛通知，各参赛高校进行校内发动、宣传，组织参赛队伍，设计、制作参赛作品。

2. 参赛预报名

2013 年 6 月 30 日前进行比赛预报名。

请各高校在接到通知后于 2013 年 6 月 30 日前以学校为单位向承办单位报送《2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛报名表》（附件 2）、《2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛统计表》（附件 3）电子版进行预报名。电子版材料发送至大赛专用邮箱 jnmes@ujn.edu.cn，上报材料以“学校名称+大学生机器人大赛预报名”命名。

3. 确定参加竞赛作品数量

2013 年 7 月 1 日—7 月 5 日，竞赛承办单位根据各高校报送作品情况，研究确定各高校参加决赛作品数量，并反馈给各高校。

4. 报送参加竞赛作品名单

2013年9月8日前,各高校以学校以学校为单位向承办单位报送《2013齐鲁机器人及自动化机械大赛报名表》(附件2)、《齐鲁机器人及自动化机械大赛统计表》(附件3)电子版进行决赛报名,并电话确认。电子版材料发送至大赛专用邮箱 jnmes@ujn.edu.cn,上报材料以“学校名称+大学生机器人大赛报名”命名。

5. 决赛

2013年9月14—9月15日,在济南大学进行决赛。

(四) 表彰奖励

大赛分为预赛和决赛两个阶段进行,预赛在各参赛高校分别进行,各预赛场进行竞赛的宣传、发动、组织和选拔。经选拔后的作品由各学校负责汇总集体上报组委会。

决赛阶段将由齐鲁机器人及自动化机械大赛组委会对各学校预赛选拔的作品汇总、组织比赛后由裁判委员会和评审专家评审后,确定奖项。

根据参赛作品按类别根据技术含量、自主创新水平、答辩情况等方面进行综合评选,评选出特等奖、一等奖、二等奖和三等奖并进行奖励,同时评选优秀指导教师和优秀组织参赛单位奖。

六、参赛指南

1、参赛选手所提供的资料应详细、真实、有效,参赛者须在报名期内提交报名材料。

2、参赛高校可根据实际情况,参加指定项目和其它项目比赛。

3、作品必须是选手原创作品,如有抄袭等,一经发现取消违规者参赛资格,且一切后果由作者自负。

4、表演展示项目和自动化机械产品创新设计项目作品需提供1个X展架对作品进行说明,X展架的尺寸为600×1600mm。

5、作品应有利于运输及展出。

6、本次大赛解释权归大赛组委会。

七、联系方式

联系人：付秀丽（13953162620）

电话（传真）：0531-82765476

地 址：济南市济微路 106 号济南大学机械工程学院 250022

E-mail：jnmes@ujn.edu.cn

大赛专用 QQ 群群号：125597192

大赛网址：<http://jnmes.ujn.edu.cn/>

附件：

- 1、2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛比赛规则及说明
- 2、2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛报名表
- 3、2013 年齐鲁机器人及自动化机械大赛报名统计汇总表

齐鲁机器人及自动化机械大赛组委会

二〇一三年五月八日