檔　　號:
保存年限:

# 城市學校財團法人臺北城市科技大學 函

地址：台北市北投區學園路2號
聯絡人：電機工程系
電子信箱：tyhsu@tpcu.edu.tw
聯絡電話：(02)28927154分機8021
傳真電話：(02)2894-3357

受文者：屏東縣立來義高級中學

發文日期：中華民國115年10月19日
發文字號：城市電字第1150009672號
速別：速件
密等及解密條件或保密期限：
附件：2026全國智慧型自走車競賽辦法 (115120000903_1_全國智慧型自走車競賽辦法.pdf)

主旨：檢送本校辦理「2026全國智慧型自走車競賽」活動訊息， 敬請代為公告並鼓勵同學踴躍參加，轉為周知，深表 謝忱，請查照 。

說明：

一、本校辦理「2026全國智慧型自走車競賽」，請鼓勵同學踴躍參加。

二、競賽日期為115年11月14日，於本校舉行。報名截止日期為115年11月11日止(網路線上報名)，詳細資訊請至https：//match.tpcu.edu.tw參閱。

三、若有未盡事宜，請洽本校電機系魏朝鵬老師，聯絡電話：02-28943356分機322，E-mail：cpwei@tpcu.edu.tw。

正本：各公私立大專校院、各公私立高級中學、各公私立高級職業學校
副本：本校電機工程系 電子公文交換章 2026/10/19 15:03:46

校長　馮　美　瑜

裝 訂 線

# 2026 全國智慧型自走車競賽辦法(2026.09.30)

本競賽活動分為**迷宮競速賽、循跡競速賽、足球競技賽、遙控競速賽、AI 玩命關頭、智慧工廠挑戰賽_手臂組與人型組、AI 語音避障任務賽及 AI 創意應用競賽（Arduino 組與 Intel 組)**等八項比賽，競賽內容包含自走車、機器人及機械手臂之智慧控制，並結合競賽趣味性，引導學生發揮運動家精神，藉此啟發學生學習電機、電子、通訊、控制等相關技術整合之興趣，以培養學生實作與創新的能力，同時本活動可做為各校師生間切磋與交流的平台，達到寓教於樂、積極學習與思考創作之教育目標。

指導單位：臺北城市科技大學

主辦單位：臺北城市科技大學電機系、中華科技教育應用發展協會

協辦單位：機器人博物館、飆機器人_至盛科技、USA Parallax Inc.

活動時間/地點/報名方式：

1. 報名截止日期：115 年 11 月 11 日（三）
2. 隊伍名單公佈日期：115 年 11 月 12 日（四）
3. 場地測試時間：115 年 11 月 14 日（六）上午 09：00～12：00
4. 報到檢錄時間：115 年 11 月 14 日（六）下午 12：30～13：00
5. 比賽時間：115 年 11 月 14 日（六）下午 13：00～16：30
6. 比賽地點：臺北城市科技大學 電機館
7. 活動網頁：https://match.tpcu.edu.tw
8. 報名對象：全國高中職及大專院校之學生
9. 報名費用：免費
10. 競賽資訊聯絡人：魏朝鵬 老師
    TEL：02-28943356；FAX：02-28943357；E-mail：cpwei@tpcu.edu.tw

## 競賽分組：

## 甲、迷宮競速賽

### 一、自走車相關規定

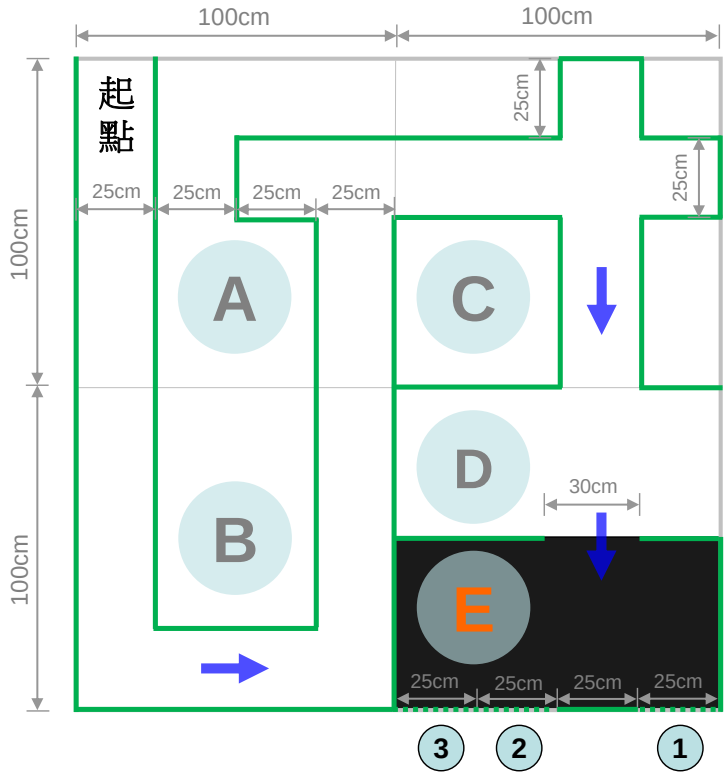
1. 基於公平原則，須使用 Boe-Bot(BB Car)自走車全系列套件(含控制器)，馬達部份限制使用 Parallax 標準型連續旋轉伺服馬達，輪胎部份須為原廠規格不得改造。
2. 自走車必須為自主型，不得以有線或無線方式控制。
3. 電力來源及感測器材料之規格與數量均無限制。
4. 自走車(含裝設感測器材料)之整體尺寸，最大限制為長：20cm，寬：15cm，高：15cm。
5. 對於自走車之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行自走車檢錄時，以裁判認定為準。自走車若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

## 二、參賽規定

1. 報名組別：**迷宮競速賽原則上不分組別，惟參加隊伍超過一定數量時，將分為高中職組**(限高中職學生)與**大專組**(限大專學生含五專四、五年級學生)。
2. 每隊最多四人及一台自走車為限。
3. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手出賽並檢錄自走車，檢查完畢後將自走車置放於主辦單位指定區域，放置後將不得再做軟、硬體(含電池)之調整及更換。
4. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

## 三、競賽場地

1. 場地之架設係利用木板組裝而成，木板厚度約 1～2 公分，包含軌道、斷軌及暗室。
2. 軌道部份：寬度約 25±1 公分，圍牆高度約 15±1 公分，圍牆和地板皆為白色。斷軌部份：圍牆高度約 15±1 公分，圍牆和地板皆為白色，場地邊緣無圍牆。暗室部份：為全黑區域，圍牆高度約 15±1 公分，圍牆和地板皆為黑色，無上蓋。
3. 競賽場地：綠色實線-圍牆；綠色虛線-可能封閉之出口；黑色區塊-暗室；場地尺寸 200cm×200cm。



4. 實際競賽場地尺寸，仍以比賽當天之現況為準。
5. 暗室出口位置(1、2、3)，將於比賽當天由裁判抽籤隨機決定，擇一出口(3 選 1)，其餘將予以封閉。
6. 上述須封閉之出口，將在暗室內側黏貼黑色吸音棉(不提供材質資訊)。暗室出口前方約 20～30 公分處放置一只 23W 省電燈泡於地上作為光源。
7. 隔板與板面為非光滑平面，且因採用組裝方式，故相鄰隔板會有些微傾斜與落差，自走車行經時如有跳動現象，參賽者不得有任何異議。
8. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如跑道色澤、環境燈光、跑道接縫…等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
9. 比賽場所的照明、溫度、濕度...等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度…等。

**四、比賽規則**

1. 每隊只有一次出賽機會(或當天由裁判會議決定次數)。
2. 凡經唱名 3 次未到者，即視同比賽棄權。
3. 經唱名後，選手才可至指定區域領取自走車，並須直接置放於競賽起點，不得藉故再對自走車所有組件進行調整、設定或置換(含程式、電池及電路等)，亦不得請求暫停。
4. 開始前，自走車應開啟電源，並靜置於起點位置，且上方無任何遮蔽物。待裁判指示開始後，即啟動計時器，並由出賽選手手持遮光板遮斷自走車正上方光線以啟動自走車。遮光板(25cm×25cm 不透光壓克力)由主辦單位製作提供。
5. 比賽成績採計時方式，限時 90 秒內完成，以自走車到達終點時間最短者為勝，自走車須完全駛離出口才能判定到達終點。
6. 若限時 90 秒時間到，且自走車無法到達終點時，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
7. 自走車完全無法啟動者，則判定為啟動失敗。
8. 若自走車非以規定之方式啟動者，仍可繼續進行比賽，惟時間成績須加計 10 秒。
9. 比賽途中如車體翻覆或故障無法動作，工作人員將取回自走車給參賽者，並紀錄自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
10. 比賽途中如選手觸碰或取回自走車，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
11. 比賽途中如自走車駛離競賽場地，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
12. 競賽過程中，參賽選手及自走車不得破壞比賽場地，若裁判發現有此項行為，得宣告該選手及自走車退場，並喪失比賽資格。

**五、獎勵**

依競賽成績取前三名及佳作，各名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

## 乙、循跡競速賽

### 一、自走車相關規定

1. 基於公平原則，須使用 Boe-Bot(BB Car)自走車全系列套件(含控制器)，馬達部份限制使用 Parallax 標準型連續旋轉伺服馬達，輪胎部份須為原廠規格不得改造。
2. 自走車必須為自主型，不得以有線或無線方式控制。
3. 電力來源及感測器材料之規格數量均無限制。
4. 自走車(含裝設感測器材料)之整體尺寸，最大限制為長：18cm，寬：15cm，高：15cm。
5. 對於自走車之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行自走車檢錄時，以裁判認定為準。自走車若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

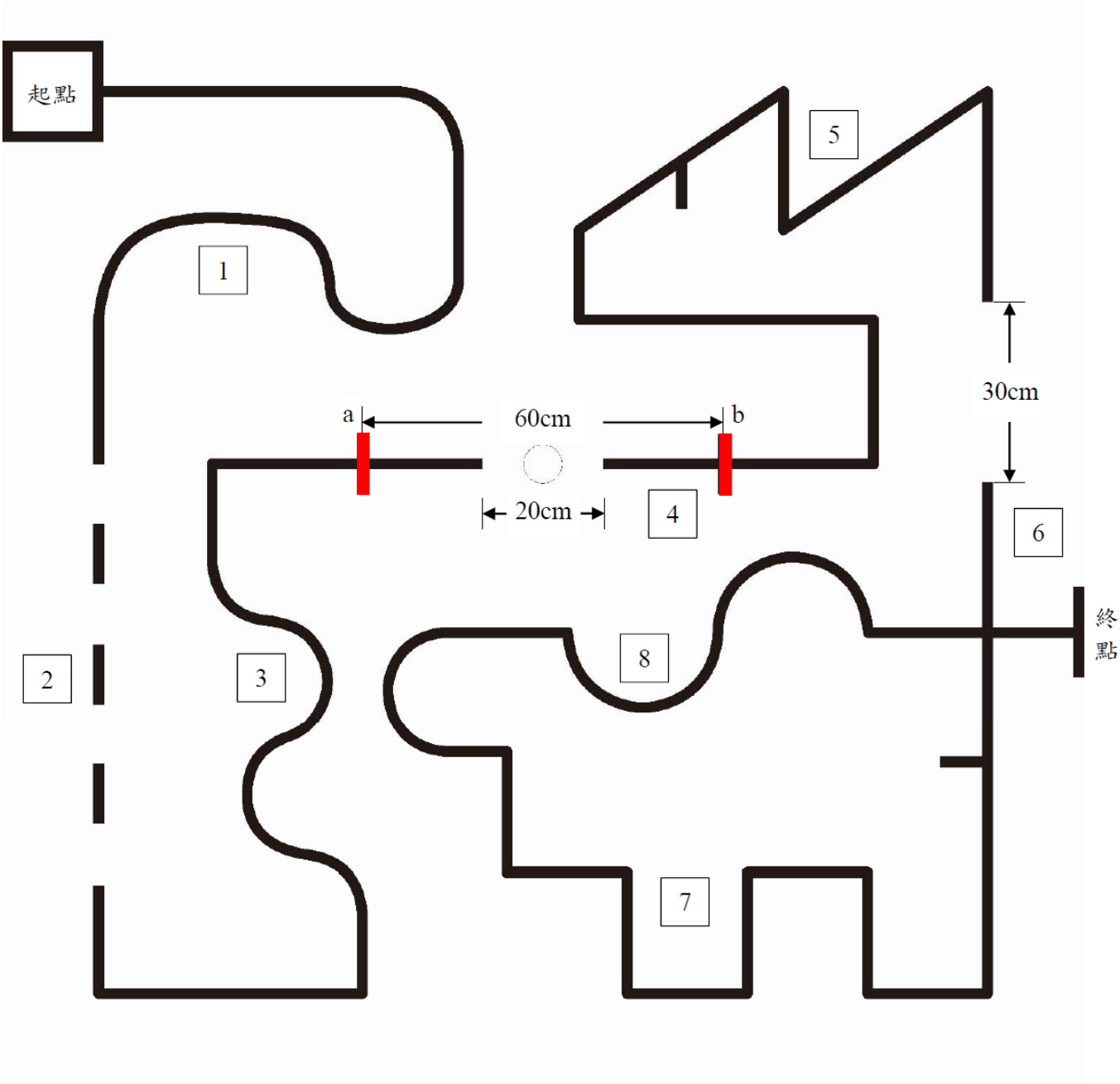
### 二、參賽規定

1. 報名組別：**循跡競速賽原則上不分組別，惟參加隊伍超過一定數量時，將分為高中職組**(限高中職學生)與**大專組**(限大專學生含五專四、五年級學生)。
2. 每隊最多四人及一台自走車為限。
3. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手出賽並檢錄自走車，檢查完畢後將自走車置放於主辦單位指定區域，放置後將不得再做軟、硬體(含電池)之調整及更換。
4. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

### 三、競賽場地

1. 場地製作為海報機大圖輸出加護貝膠膜，並黏貼於木質底板組裝而成，木板厚度 1～2cm，競賽場地大小約 180cm×180cm。
2. 競賽起點為一 15cm×15cm 方框，終點則為一 15cm 線段，自走車循跡路徑包括寬 1.8cm 黑色軌道以及數處斷軌，如附圖所示。
3. 實際競賽場地之尺寸與循跡路徑，仍以比賽當天之現況為準。
4. 競賽場地因採用木板組裝，故相鄰木板會有些微傾斜與落差，自走車行經時如有跳動現象，參賽者不得有任何異議。
5. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如跑道色澤、環境燈光、跑道接縫…等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
6. 比賽場所的照明、溫度、濕度…等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度…等。

7. 競賽場地：




**四、比賽規則**

1. 每隊只有一次出賽機會(或當天由裁判會議決定次數)。
2. 凡經唱名 3 次未到者，即視同比賽棄權。
3. 經唱名後，選手才可至指定區域領取自走車，並須直接置放於競賽起點，不得藉故再對自走車所有組件進行調整、設定或置換(含程式、電池及電路等)，亦不得請求暫停。
4. 開始前，自走車應開啟電源，並靜置於起點位置，且上方無任何遮蔽物。待裁判指示開始後，即啟動計時器，並由出賽選手手持遮光板遮斷自走車正上方光線以啟動自走車。遮光板(25cm×25cm 不透光壓克力)由主辦單位製作提供。

5. 比賽成績採計時方式，自走車由起點出發須沿循跡路徑(1-2-3-4-5-6-7-8)前進，自走車之正投影不得脫離黑色軌道(不含斷軌部分)，以自走車到達終點時間最短者為勝。自走車之正投影壓到終點線即可判定到達終點。
6. 比賽途中，若自走車之正投影脫離黑色軌道(不含斷軌部分)，比賽立即中止，並以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
7. 自走車完全無法啟動者，則判定為啟動失敗。
8. 若自走車非以規定之方式啟動者，仍可繼續進行比賽，惟時間成績須加計 10 秒。
9. 比賽途中如車體翻覆或故障無法動作，工作人員將取回自走車給參賽者，並紀錄自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
10. 比賽途中如選手觸碰或取回自走車，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
11. 競賽過程中，參賽選手及自走車不得破壞比賽場地，若裁判發現有此項行為，得宣告該選手及自走車退場，並喪失比賽資格。

**五、獎勵**

依競賽成績取前三名及佳作，各名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

## 丙、足球競技賽

### 一、自走車相關規定

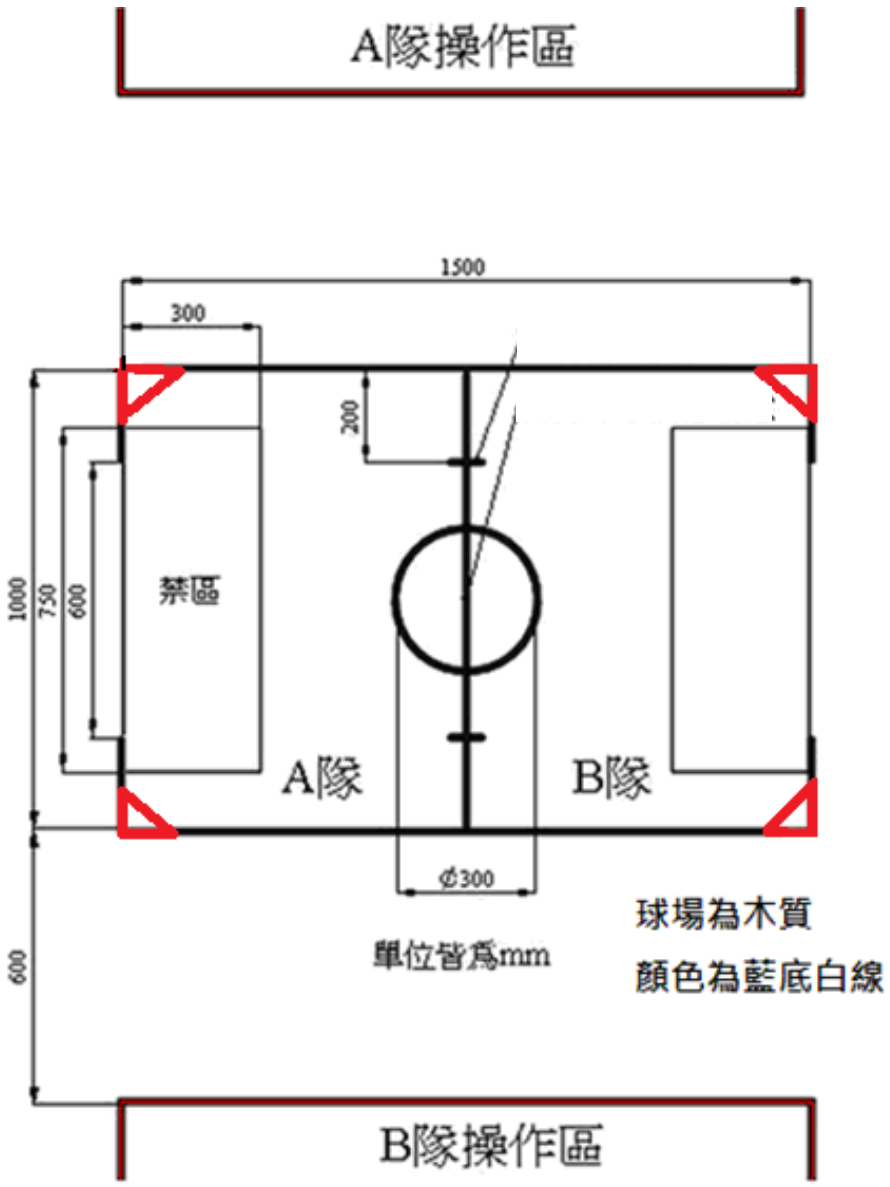
1. 基於公平原則，須使用 Boe-Bot(BB Car)自走車全系列套件(含控制器)，馬達部份限制使用 Parallax 標準型或高速型連續旋轉伺服馬達，輪胎部份須為原廠規格不得改造。
2. 自走車需配備無線遙控器裝置。可使用無線藍芽或紅外線遙控器或其他無線通訊模組控制，比賽現場不管制使用頻率，請自行避開頻率衝突問題。
3. 電力來源及感測器材料之規格數量均無限制。
4. 自走車可裝設踢球(或持球)之輔助機構，但不得安裝彈射或額外動力之機構。
5. 自走車(含上述輔助機構)之整體尺寸，最大限制為長：20cm，寬：20cm，高：20cm。
6. 自走車不得安裝尖銳物件、高扭力物件、高黏性物件等各種會傷害對方自走車的裝備。
7. 參賽者須於自走車標示自己的識別物以作為識別。
8. 對於自走車之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行自走車檢錄時，以裁判認定為準。自走車若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

### 二、參賽規定

1. 報名組別：**足球競技賽原則上不分組別，惟參加隊伍超過一定數量時，將分為高中職組**(限高中職學生)與**大專組**(限大專學生含五專四、五年級學生)。
2. 每隊最多四人及兩台自走車為限。
3. 參賽隊伍出賽順序，將於比賽當天由參賽隊伍於報到時，指派一人代表抽籤決定。
4. 參賽隊伍在報到後請推派最多兩名選手出賽並檢錄自走車，檢查完畢後將自走車置放於主辦單位指定區域，除比賽時的整備時間外將不得對自走車做任何調整及變更。
5. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

### 三、競賽場地

1. 場地之架設係利用木板組裝而成，木板厚度約 1～2cm。
2. 競賽場地為 150cm×100cm 之長方形場地，場地四周設置圍牆，圍牆高度 5cm。
3. 球門寬度 60cm，禁區範圍 75cm×30cm，開球區為直徑 30cm 圓形區域。
4. 選手操作區與場地間隔 60cm。
5. 球門位置、禁區、選手操作區、開球區、開球指定位置與自走車指定位置，標示如附圖。
6. 實際競賽場地尺寸，仍以比賽當天之現況為準。
7. 比賽採用直徑約 6cm 塑膠皮之海綿球，如附圖所示。


A隊操作區
1500
300
200
1000
750
600
禁區
A隊
B隊
⌀300
600
單位皆為mm
球場為木質
顏色為藍底白線
B隊操作區

NANKUAN

## 四、比賽規則

1. 參賽隊伍之對戰晉級方式將依據報名之隊伍數決定，例如分組對戰制或單淘汰制，在競賽日當天由裁判會議決定並公告於競賽會場。
2. 出賽隊伍由裁判唱名後至檢錄區領取自走車進場，如經唱名 3 次未出場者，即視同比賽棄權，由出場方直接晉級。
3. 自走車不可額外加裝與檢錄時不同之配備或器材，如經發現將取消比賽資格。
4. 比賽中僅允許兩名選手同時於操作區操控自走車，且不得更換操作選手。
5. 雙方選手就操作區並遵循裁判指揮，由雙方選手置放自走車，其中一台自走車須置放於自走車指定位置，另一台自走車則須置放於己方之禁區內。置放完畢後選手退回操作區，不得再觸碰自走車，僅可於操作區遙控自走車。
6. 由裁判將球置放於開球指定位置，待裁判響哨後即開始比賽，並開始計時二分鐘(主辦單位得依比賽隊伍數調整)。雙方自走車除裁判響哨暫停外，可任意進行碰撞或爭奪球權的動作，請自行做好自走車防護措施。
7. 凡有一方進球，裁判將置放另一顆新球於開球指定位置，雙方選手依據第 5 點規定重新置放自走車，待裁判吹哨後繼續進行比賽。
8. 比賽計時結束即做比數判定，以踢進對方球門球數較多者獲勝晉級，如雙方進球數相同，則進行 PK 計時賽。
9. PK 計時賽，由裁判將球置放於開球指定位置，雙方各派出一台自走車分別上場單獨踢球，自走車須置放於自走車指定位置，以較短時間進球者獲勝晉級。
10. 比賽時，若自走車發生互相卡死的狀況超過 10 秒，致使球賽無法進行，將由裁判吹哨暫停比賽，並將球放回開球指定位置，雙方選手依據第 5 點規定重新置放自走車，待裁判吹哨後繼續進行比賽。
11. 比賽進行中，若裁判吹哨暫停比賽，則比賽計時暫停。
12. 比賽進行中，若選手觸碰自走車或自走車跌出場外，則該自走車須依裁判指示暫時移開。
13. 球體 1/2 壓到球門線或超越球門線，即視為進球。比賽進行中，若將球踢進己方之球門，則算對方進球。
14. 裁判具有比賽最終裁判權，參賽者不得異議。

## 五、獎勵

依競賽成績取前三名及佳作，各名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1 隊，第三名 1-2 隊，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

## 丁、遙控競速賽

### 一、競賽目的

本競賽利用迷宮競賽場地，輔以無線遙控的技術，引導學生發揮競速與闖關的程式設計能力，提升學生學習機器人相關技術的興趣，達到更好的學習成效。

### 二、報名對象

**原則上不分組別**(國中/高中職/大專)。

### 三、遙控競速賽相關規定

1. 基於公平原則，須使用飆機器人公司之「micro:bit AI智慧小車(含控制器)」，非飆機器人公司出貨或不同版本不得參加，車體不得改造，亦不得超過原車尺寸大小，電力來源及感測器材料之規格均以原廠設備為準(無線通訊模組除外)。
2. 無線遙控部分不限方式，可使用RF、WIFI、紅外線、藍芽…等裝置。
3. 除當場競賽之隊伍外，其他參賽者與現場來賓皆須關閉無線通訊器材，以免干擾競賽選手。
4. 對於智慧小車之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行檢錄時，以裁判認定為準。若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

### 四、參賽規定

1. 比賽當天依主辦單位公佈時間表進行報到、檢錄及比賽。
2. 每隊最多3人及一台micro:bit AI智慧小車為限。
3. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手出賽並檢錄智慧小車，檢查完畢後將自走車置放於主辦單位指定區域，放置後將不得再做軟、硬體(含電池)之調整及更換。
4. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

### 五、比賽規則

1. 每隊只有一次出賽機會(或當天由裁判長決定次數)。
2. 凡經唱名三次未到者，即視同比賽棄權。
3. 經唱名後，選手才可至指定區域領取智慧小車，並須直接置放於競賽起點，不得藉故再對智慧小車所有組件進行調整、設定或置換(含程式、電池及電路等)，亦不得請求暫停。
4. 開始前，智慧小車應開啟電源，保持通訊狀態，並靜置於起點線後方，待裁判指示開始後，即啟動計時器。
5. 若限時 90 秒時間到，且自走車尚未走完全程時，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
6. 自走車完全無法啟動者，則判定為啟動失敗。
7. 比賽途中如車體翻覆，工作人員將取回自走車給參賽者，並紀錄自走車當時所在之位置，作為競賽成績。

8. 比賽途中如選手觸碰或取回自走車，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
9. 比賽途中如自走車駛離競賽場地，則以自走車當時所在之位置，作為競賽成績。
10. 競賽過程中，參賽選手及自走車不得破壞比賽場地，若裁判發現有此項行為，得宣告該選手及自走車退場，並喪失比賽資格。

## 六、競賽場地

1. 同迷宮競速賽之場地。場地尺寸200cm×200cm。
2. 實際競賽場地尺寸，仍以比賽當天之現況為準。
3. 隔板與板面為非光滑平面，且因採用組裝方式，故相鄰隔板會有些微傾斜與落差，自走車行經時如有跳動現象，參賽者不得有任何異議。
4. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如跑道色澤、環境燈光、跑道接縫...等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
5. 比賽場所的照明、溫度、濕度...等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度...等。

## 七、獎勵

依競賽成績取前三名及佳作，各名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

## 戊、飆風戰士_ AI 玩命關頭

### 一、車體相關規定

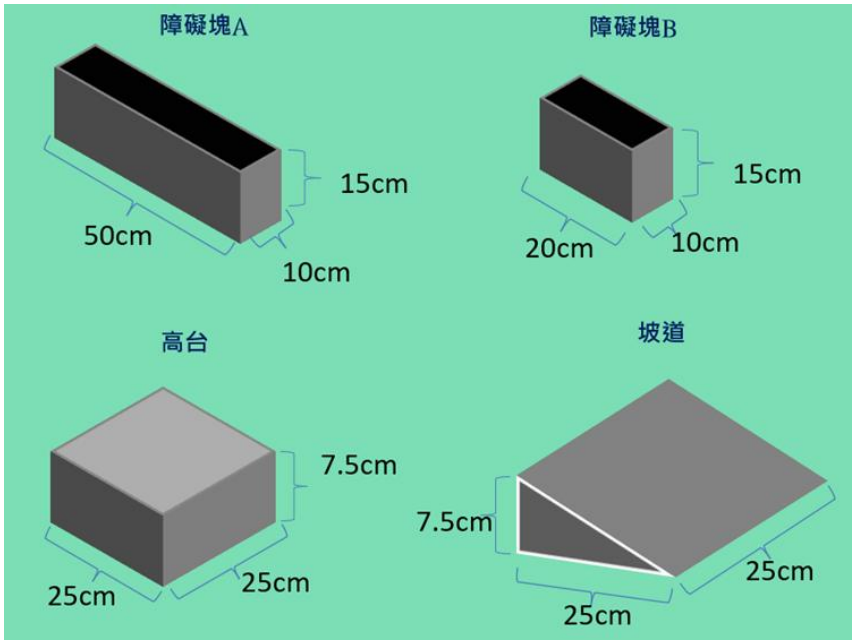
1. 基於公平原則，須使用飆機器人之「micro:bit AI 視覺小車」，非飆機器人(印有 PlayRobot)產品或不同版本不得參加。
2. 車體電路主板不得改造，競賽車總體需低於 17(長)x15(寬)cm，可使用 3D 板材作為防護裝置(見第七點)。
3. 無線遙控部分不限方式，可使用 RF、WIFI、紅外線、藍芽…等裝置。
4. 除當場競賽之隊伍外，其他參賽者與現場來賓盡量關掉行動裝置之藍牙與 RF 功能，以免干擾競賽選手。
5. 對於 AI 視覺小車之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行檢錄時，以裁判認定為準。若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

### 二、參賽規定

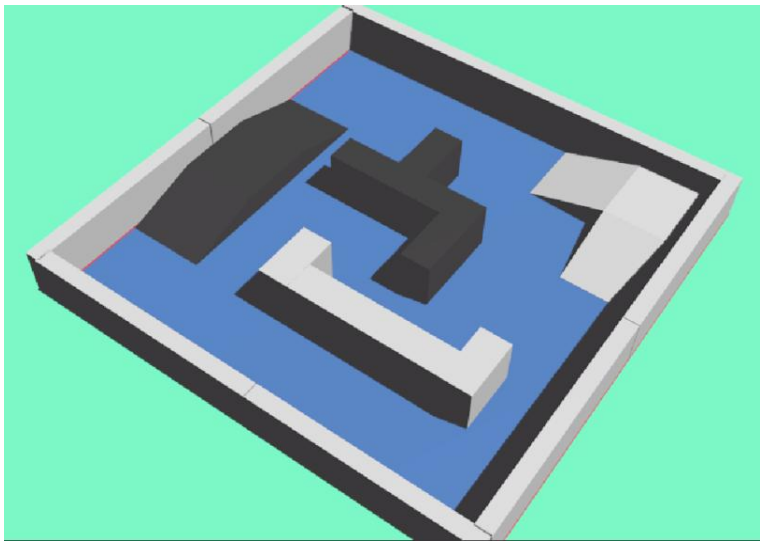
1. 原則上不分組別(國中/高中職/大專)。
2. 比賽當天依主辦單位公佈時間表進行報到、檢錄及比賽。
3. 每隊最多 4 人及一台 micro:bit AI 視覺小車為限。
4. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手出賽並檢錄 AI 視覺小車，檢查完畢後將 AI 視覺小車置放於主辦單位指定區域，放置後將不得再做軟、硬體(含電池)之調整及更換。
5. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

### 三、競賽場地

1. 場地尺寸 150cm×150cm (或 150cm×300cm，由主辦單位現場調整)，使用霧面相紙印刷。
2. 場地中包含有障礙塊兩式及坡道、高台，以 PE 發泡材料(白黑雙色)製成，如下所示：



3. 參考的場地組裝可能如下，實際競賽場地尺寸與組裝，仍以比賽當天之現況為準。



4. 坡道與高台為非光滑平面，且因採用組裝方式，故相鄰隔板會有些微傾斜與落差，AI 視覺小車行經時如有跳動現象，參賽者不得有任何異議。
5. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如跑道色澤、環境燈光、跑道接縫...等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
6. 比賽場所的照明、溫度、濕度...等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度...等。

**四、比賽規則**

1. 每隊一次出賽機會(可由裁判現場調整)，每一場次出賽一~三隊伍(由裁判現場調整)。
2. 檢錄未完成者、唱名三次或完賽前未到者即視同比賽棄權。
3. 經唱名後，選手才可至指定區域領取 AI 視覺小車，並須直接置放於競賽起點，不得藉故再對 AI 視覺小車所有組件進行調整、設定或置換(含程式、電池及電路等)，亦不得請求暫停。
4. 預備位置區的選手須將 AI 視覺小車電源開啟，保持通訊狀態。開始前，AI 視覺小車靜置於起點區內，待裁判指示開始後，即啟動計時器。比賽不因選手無法連線而停滯。
5. 開始後，選手於場外遙控 AI 視覺小車，需在 90 秒內(時間可由裁判現場調整)，找到場地內放置的三個 QR Code，並依照 QR Code 的內容執行對應動作。當辨識完三個後到達指定位置(由裁判現場決定)，即為比賽完成，成績則以完成時間計算。
6. 若限時 90 秒時間到，且 AI 視覺小車尚未辨識到所有 QR Code 時，則以 AI 視覺小車當時所辨識到的正確次數，作為競賽成績。
7. AI 視覺小車完全無法啟動者，則判定為啟動失敗。
8. 比賽途中如車體翻覆，工作人員將協助翻正 AI 視覺小車，參賽者可繼續進行競賽。
9. 比賽途中如選手觸碰或取回 AI 視覺小車，則以當時辨識成功次數作為競賽成績。
10. 競賽過程中，參賽選手及 AI 視覺小車不得破壞比賽場地，若裁判發現有此項行為，得宣告該選手及 AI 視覺小車退場，並喪失比賽資格。

## 五、QR Code對應動作

1. 場地內將從 9 個 QR Code 中抽取三個放入，其 QR Code 與對應動作如下：

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| | | | | |
| LED顯示：0 | LED顯示：1 | LED顯示：2 | LED顯示：3 | LED顯示：4 |
| | | | | |
| 車頭燈：紅色 | 車頭燈：綠色 | 車頭燈：藍色 | 車頭燈：白色 | |

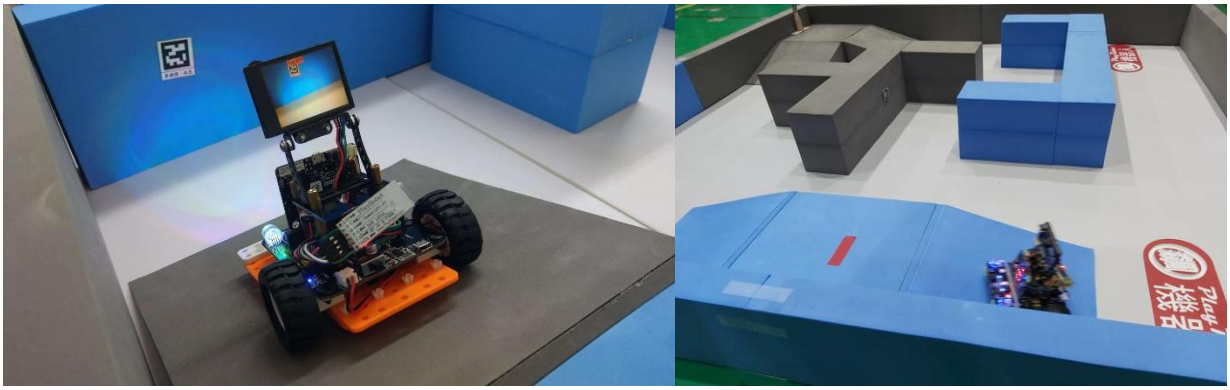
2. QR Code 可能會黏貼在障礙塊側面、場地護欄，或者以立牌的方式放置。不論其放置方式，高度皆為離地面 7.5 公分處。
3. 小車對應動作正確與否及計時成績均以裁判所判為準，選手不得提出異議。

## 六、獎勵

各組依競賽成績取前三名，及佳作數名(依比賽現況決定佳作組數)，由主辦單位頒發獎狀給指導老師及選手獎狀；原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

**競賽參考資訊：**

**micro:bit AI視覺小車：**https://shop.playrobot.com/products/microbit-row0128-n3
**視覺小車擴充包：**https://shop.playrobot.com/products/microbit-row0124-n3
**防撞包資訊：**https://shop.playrobot.com/products/playrobot-3d-kits-crashproof
**競賽實跑示範影片：**https://www.youtube.com/watch?v=qIVGweXQ3Jw&t=1s
**QR Code 學習與辨識教學影片：**https://www.youtube.com/watch?v=T8gQ_CDVrDA
**競賽操作方式示範影片：**https://www.youtube.com/watch?v=uF5mEcX3hX0
**同款海綿練習跑道：**https://shop.playrobot.com/products/ai-micro-bit-game-site

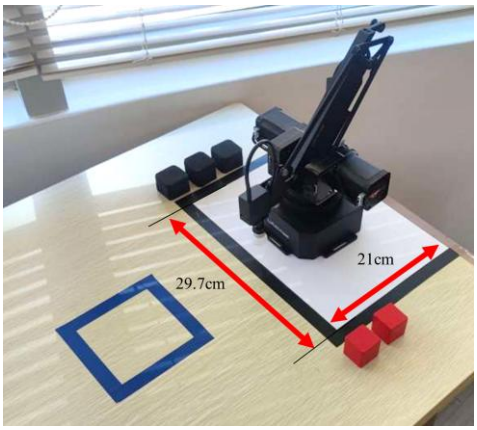


▲實際在跑道內的照片參考

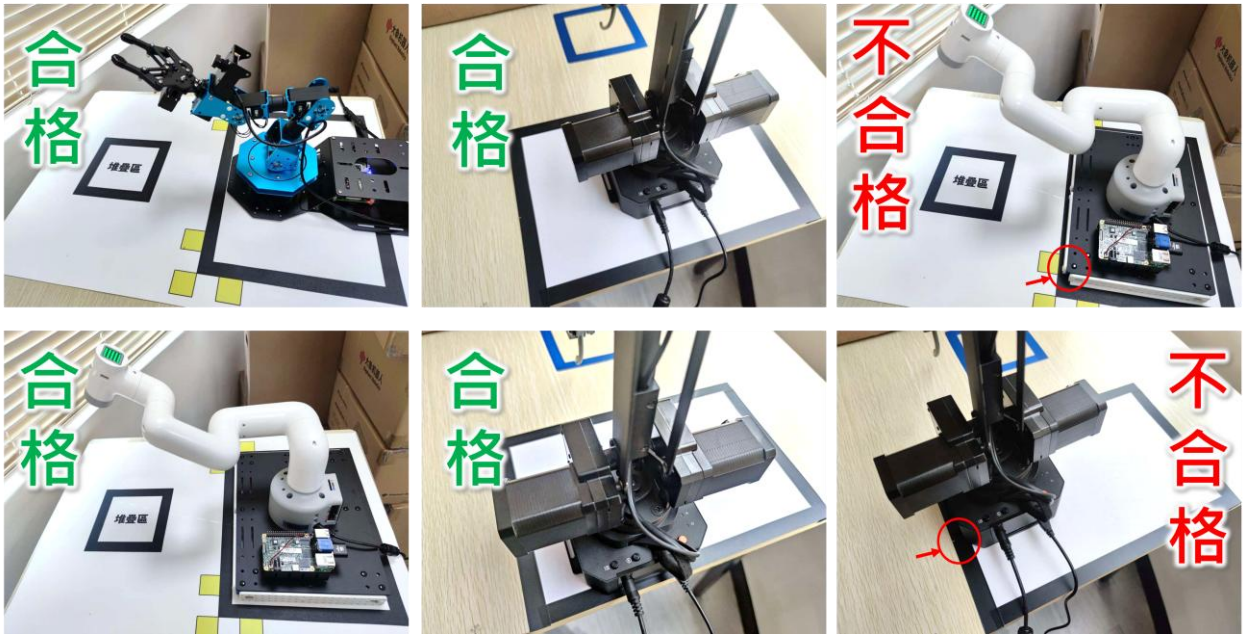
## 己、智慧工廠挑戰賽_手臂組

### 一、機械手臂相關規定

1. 本競賽基於公平原則，須使用飆機器人_科技教育應用團隊所提供之機械手臂(uArm 系列、mycobot 協作型手臂及 mechArm 類上銀機械手臂、…等相關機械手臂)，且不得改裝馬達與手臂結構。前端夾持器具則不限，整體符合以下規定。
2. 機械手臂(後皆稱為手臂)放置於桌面時，與桌面接觸面積不得大於 21 x 29.7 cm(標準 A4 紙張大小)，如下圖：




3. 手臂放置於競賽場地之「手臂放置區」時，除了電源線與通訊線外，其餘手臂接觸桌面之處不得碰觸與超出黑線範圍，後方黑線則不在此限，如下圖所示：



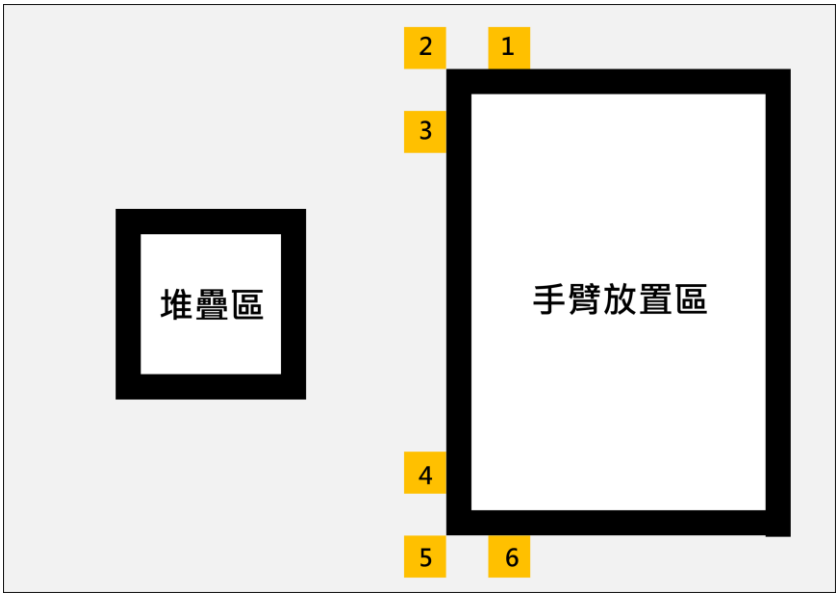

4. 不得破壞場地，破壞之隊伍需負修復責任。
5. 比賽開始後，選手不得觸碰手臂與堆疊物。
6. 對於手臂之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行手臂檢錄時，以裁判認定為準。手臂若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

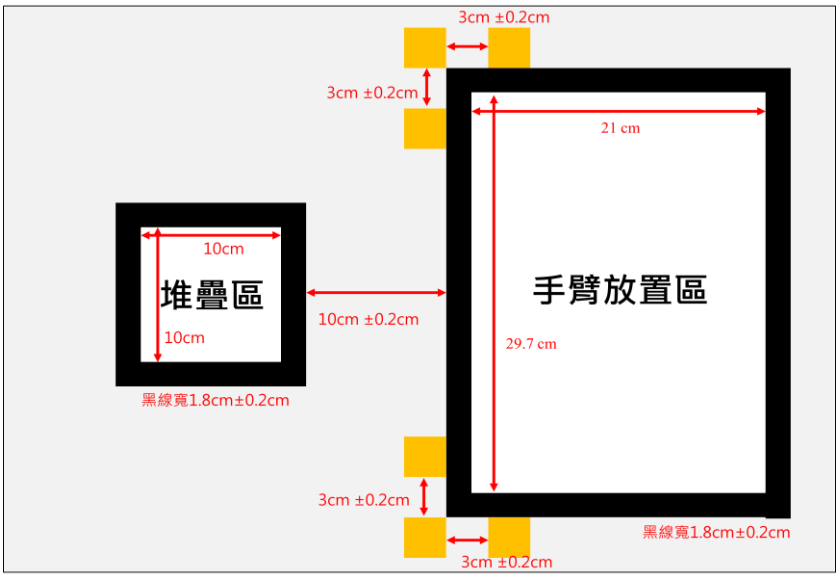
## 二、參賽規定

1. 報名組別：原則上不分組別(高中職/大專)，若報名超過 10 隊，則分為高中職與大專組。
2. 比賽當天依主辦單位公佈時間表進行報到、檢錄及比賽。
3. 每隊最多四人及一台機械手臂為限。
4. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手檢錄機械手臂，檢查完畢後將機械手臂置放於主辦單位指定區域，放置後至比賽期間，機械手臂硬體與電源供應器皆不可再做更改，如經發現有調整或更換之情形，將喪失比賽資格。
5. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

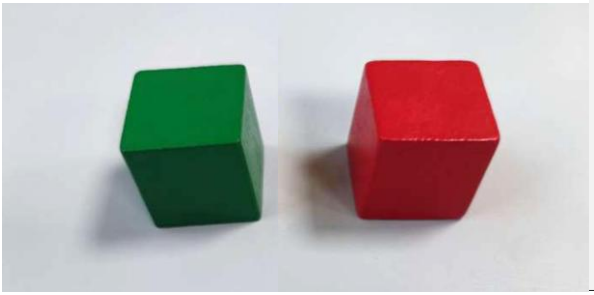
## 三、競賽場地

1. 競賽場地：白底黑線，材質為油性防水相紙單面霧膜。黑線圖參考如下圖，整體競賽場域：59.4cm x 42cm (標準 A2)；手臂放置區：21 x 29.7 cm±0.2cm (標準 A4)；堆疊區：10 x 10 cm ±0.2cm；黃色方框 1~ 6 為搬運積木之起始放置區。實際競賽場地尺寸與場域美工，以比賽當天現場公佈為準。



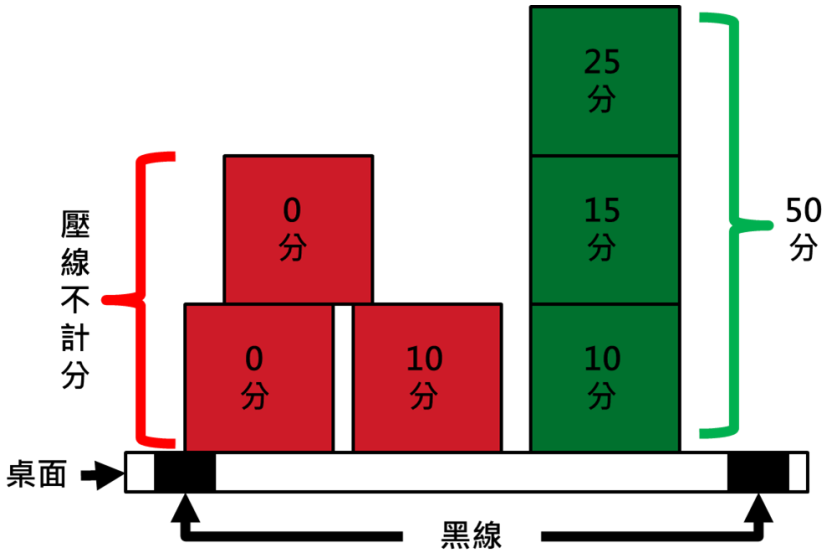
2. 搬運積木：搬運積木大小為 3x3x3±0.3cm 之木質積木，其為兩種顏色(不挑色)積木各三顆(共六顆)，如下示意圖以紅、綠積木為例。擺放位置依選手計時開始前抽中的順序指示排列。賽前不公佈搬運積木顏色與起始放置區之排列組合。



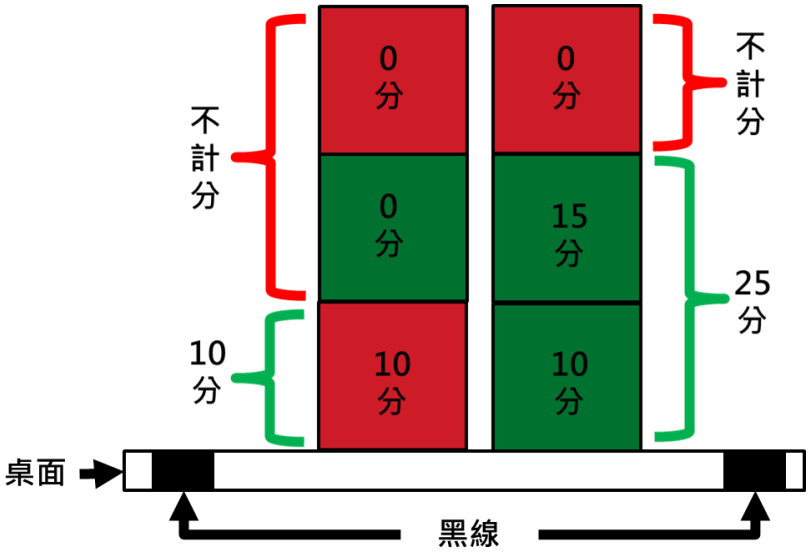
3. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如場地色澤、標線標示色澤、環境燈光…等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
4. 比賽場所的照明、溫度、濕度...等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度…等。

**四、比賽規則**

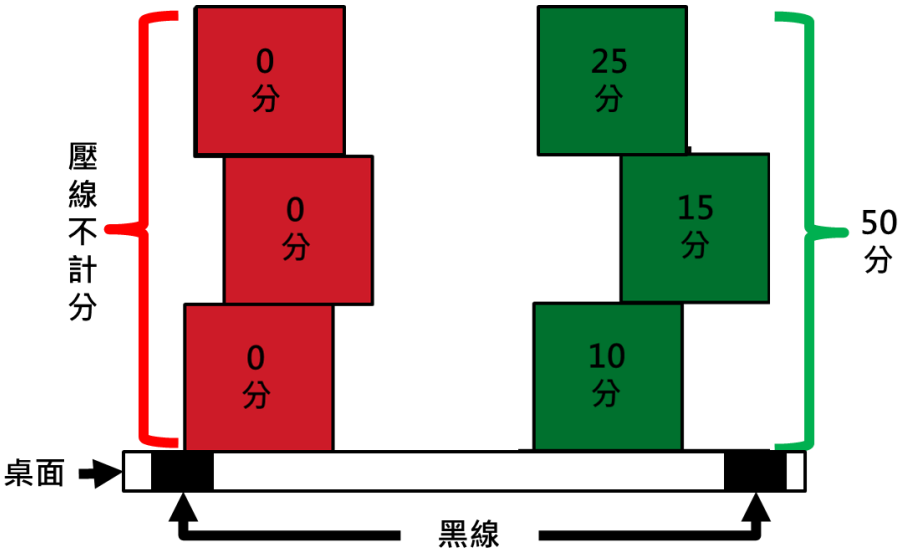
1. 每隊只有一次出賽機會(或當天由裁判長決定次數)，一次可兩位上場。
2. 凡經唱名 3 次未到者，即視同比賽棄權。
3. 比賽計時開始前，由上場兩位選手中之其中一位，先抽出積木擺放序列。
4. 抽出積木擺放序列後，有 120 秒的選手準備時間，此時選手可離開備賽區(以現場設置為準)，依抽籤序續擺放<搬運積木>及<參賽手臂>至指定位置，若放錯不聽裁判糾正者，不予計分。
5. 競賽時間為 180 秒，競賽開始哨音響後，不得以任何理由停止計時。期間選手完成堆疊後，舉起右手通知裁判停止計時。裁判按照堆疊完成度計分與紀錄完成時間。若比賽時間到，裁判吹停止哨後，選手立即停止任何動作，裁判按照堆疊完成度計分與紀錄完成時間。
6. 競賽中，選手不得觸碰或以外力移動手臂與堆疊物，否則不予計分。
7. 參賽者可自行決定要使用遙控或自動功能進行比賽。遙控與自動程式亦可交替使用。
8. 成績以搬運堆疊積分為優先，分數最高者為優勝；相同積分者，以完成時間短者為勝。
9. 搬運堆疊積分計算：積木搬運至「堆疊區」內即可得分，積木壓黑線或出線則不計分，滿分 100 分不倒扣。同色積木可堆疊，第一層得 10 分；第二層得 15 分；第三層得 25 分。如有三顆紅色積木於堆疊區中完成堆疊，得分為：10+15+25+50 分；按顏色完成層數計分，若三顆積木皆無堆疊則為：一層=10 分。例如下圖所示，紅色一層、綠色堆到三層總得分為：10+50=60。



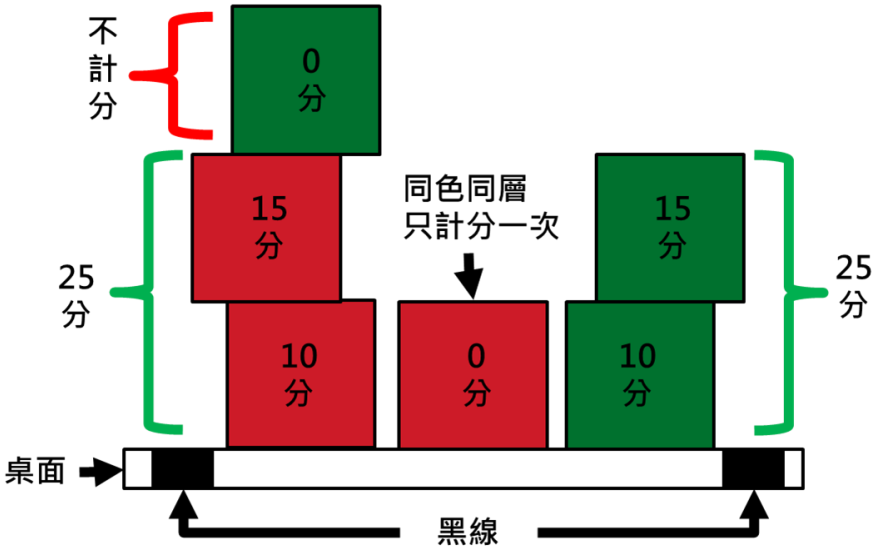

不同色積木堆疊，從異色層往上算起不計分。例如下圖所示，紅色一層、綠色堆到二層總得分為：10+25=35。




第一層方塊壓線，該方塊整疊均不計分；二、三層積木無壓線問題。例如下圖所示，紅色最高堆到二層但壓線不計分、綠色堆到二層總得分為：0+50=50。



同色方塊，以堆疊最高層數為計分依據。例如下圖所示，紅色最高堆到二層、綠色堆到二層總得分為：25+25=50。




10. 主辦方開賽前可依參賽組數調整適當的競賽時間。

## 五、獎勵

依競賽成績取前三名及佳作，名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

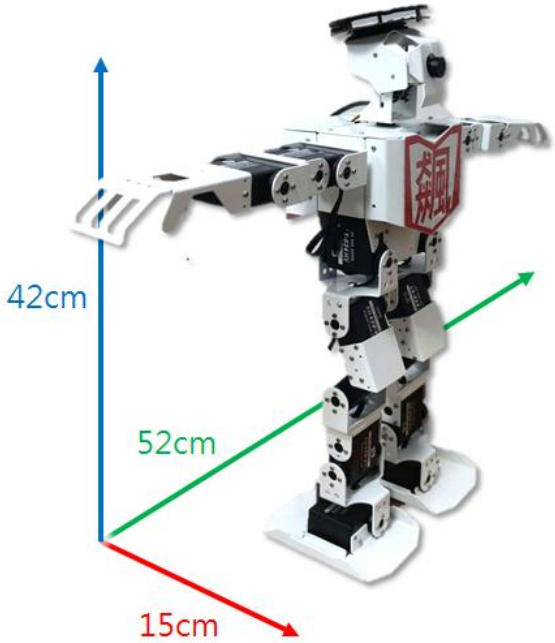
**競賽參考資訊：**

**uArm Swift Pro 多功能手臂專業版：**https://reurl.cc/oZODKM
**六軸協作型機械手臂 myCobot：**https://reurl.cc/ymxyKD
**六軸機械手臂 mechArm：**https://reurl.cc/qZMDKg

## 庚、智慧工廠挑戰賽_人型組

### 一、機器人相關規定

1. 基於公平原則，須使用飆機器人之人形機器人，非飆機器人出貨的機器人不得參加本組競賽。
2. 不限制遙控方式，僅不得於開始後碰觸機器人。
3. 除當場競賽之隊伍外，其他參賽者與現場來賓盡量遠離禁賽中的機器人並關閉手機 wifi 熱點分享功能，以免干擾競賽選手
4. 對於競賽之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行檢錄時，以裁判認定為準。若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。
5. 人型機器人尺寸:
   人型機器人(含裝設感測器材料)之整體尺寸，最大限制為臂長：52cm，寬：15cm，高：42cm。在符合安全以及長寬高限制狀況下，人型組智慧機器人允許增/改裝感測器。

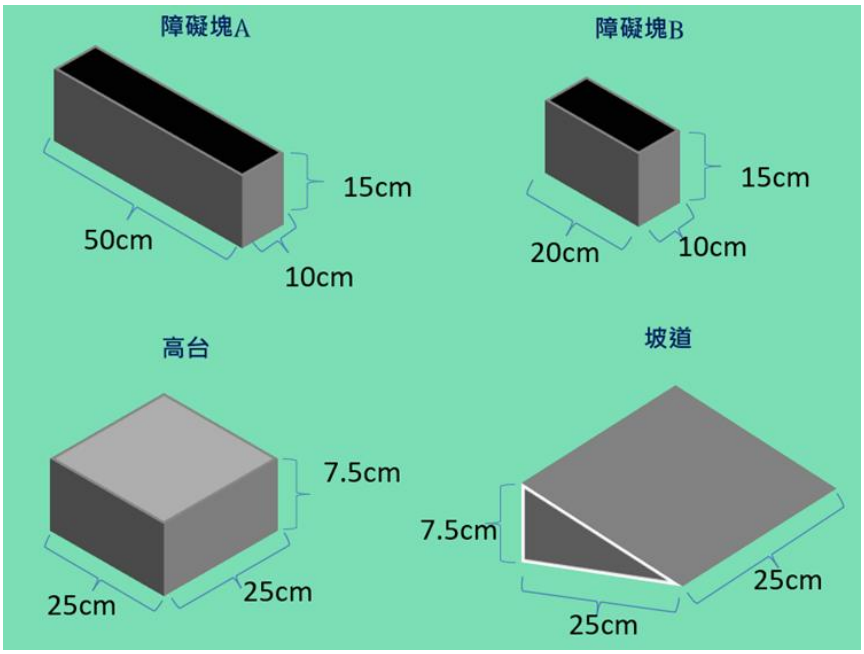



### 二、參賽規定

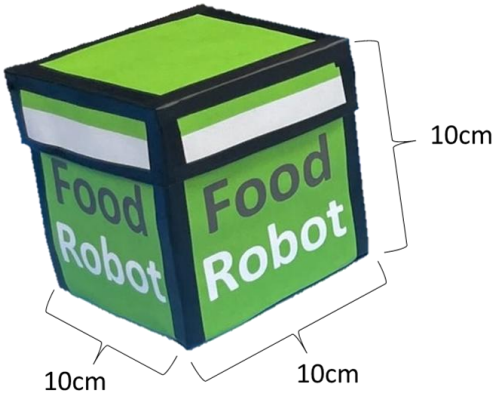
1. 報名組別：不分組，歡迎來挑戰，若超過 10 組，則分為**高中職組與大專組(大專學生含五專四、五年級學生)。**
2. 比賽當天依主辦單位公佈時間表進行報到、檢錄及比賽。出賽順序，**各組依報名先後出場，現場不再辦理抽籤**。
3. 每隊最多四人及一台機器人為限。
4. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手出賽並檢錄機器人，檢查完畢後將機器人置放於主辦單位指定區域，放置後將不得再做軟、硬體(含電池)之調整及更換。
5. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

## 三、競賽場地

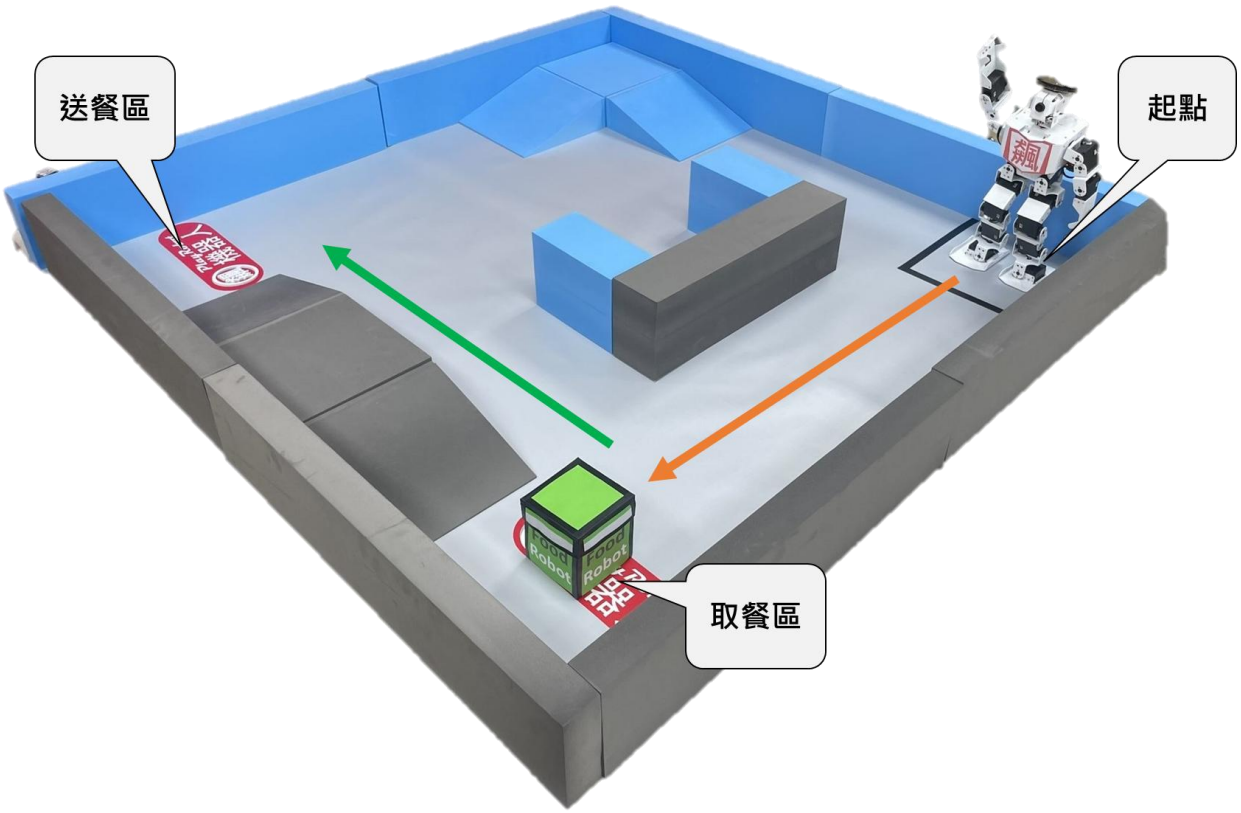
1. 場地尺寸 150cm x 150cm (或 150x300cm，由主辦單位現場調整)，由霧面相紙印刷。
2. 場地中包含有障礙塊兩式以及坡道、高台，以 PE 發泡材料（白黑雙色）製成，其尺寸如下所示：




3. 搬運物尺寸 10cm x 10cm x 10cm±10%；重量 50g±10%之海綿製立方體：




4. 一個 150x150cm 參考的場地組裝與路線參考如下：
   實際競賽場地尺寸，仍以比賽當天之現況為準。(橘線為起點路線，綠線為送餐路線)




5. 實際競賽場地之尺寸與循跡路徑，仍以比賽當天之現況為準。
6. 競賽場地依比賽當天現場場地，可為地磚、黑白磨石子、汙漬…等，且因採用組裝方式，故相鄰隔板會有些微傾斜與落差，機器人行經時如有跳動現象，參賽者不得有任何異議。
7. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如跑道色澤、環境燈光、跑道接縫…等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
8. 比賽場所的照明、溫度、濕度...等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度…等。

**四、比賽規則**

1. 每隊只有一次出賽機會(或當天由裁判長決定次數)。
2. 凡經唱名 3 次未到者，即視同比賽棄權。
3. 經唱名後，選手才可至指定區域領取機器人，參賽者可先到預備區先將機器人開啟電源，保持通訊狀態，不得藉故再對機器人所有組件進行調整、設定或置換(含程式、電池及電路等)，等待前一組競賽完畢後，靜置於起點線後方，待裁判指示開始後，即啟動計時器。
4. 計時開始，參賽者須遙控機器人從起點線至【取餐區】完成取餐，將餐點搬運放置於【送餐區】(正投影須觸碰到 Logo 圖)，並於送餐完成後舉起雙手。
5. 機器人搬運任務分為 6 個階段，A.起點路線 B.搬起餐點 C.送餐路線 D.於送餐區放下餐點 E.舉起雙手。
6. 成績計算以**【完成搬運任務的階段】**與**【完成的時間】**為計分依據，完成任務並到達終點時間最短者為優勝，依序排名；若無完成者，則以結束時機器人完成的任務階段，作為排名依據。

7. 競賽限時 120 秒，若機器人尚未走完全程，以機器人當下之位置，作為競賽成績。
8. 機器人完全無法啟動者，則判定為啟動失敗，不予計分。
9. 比賽途中不得觸碰機器人，若機器人跌到翻覆，需自行恢復；若機器人無法繼續完成競賽，可告知裁判「我要放棄」，此時工作人員將取回機器人給參賽者，並紀錄機器人當時所在之位置，作為競賽成績。
10. 比賽途中如選手觸碰或取回機器人，則以機器人當時所在之位置，作為競賽成績。
11. 競賽過程中，參賽選手及機器人不得破壞比賽場地，若裁判發現有此項行為，得宣告該選手及機器人退場，並喪失比賽資格。

**五、獎勵**

1. 各組依競賽成績取前三名及佳作，名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。
2. 若有競賽成績相同之隊伍，則同列名次，次成績名次則順延一名。

**競賽參考資訊：**

**AI 人型機器人(AI 終結者 2.0)_教育精裝版：**https://reurl.cc/yYGnM6
**競賽說明影片：**https://reurl.cc/kyQGjL
**賽前說明影片：**https://reurl.cc/GplM1D

## 辛、AI 語音避障任務賽

### 一、車體相關規定

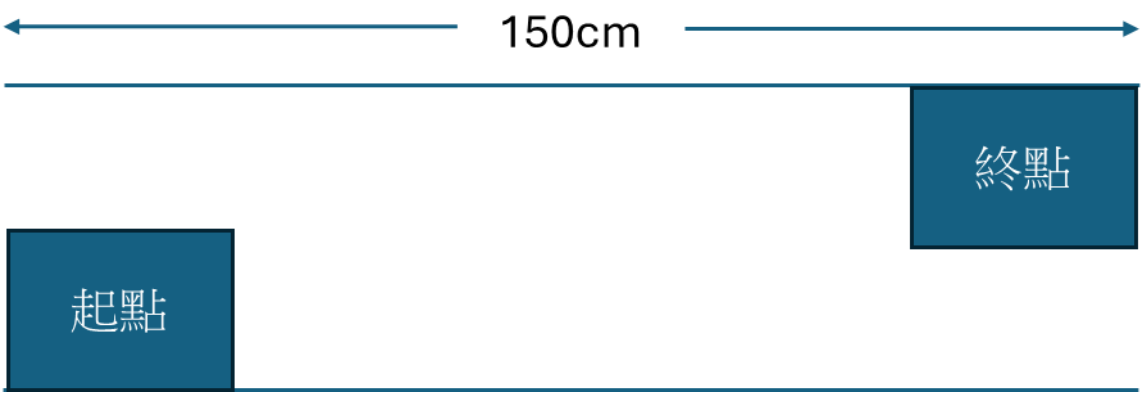
1. 基於公平原則，須使用飆機器人之「micro:bit AI 全能智慧小車」，非飆機器人(印有 PlayRobot)產品或不同版本不得參加。
2. 車體電路主板不得改造。
3. 遙控部分僅限於聲音控制，不可使用 RF、WIFI、紅外線、藍芽…等裝置。
4. 除當場競賽之隊伍外，其他參賽者與現場來賓保持安靜請勿說話，以免干擾比賽人員競賽。
5. 對於 AI 全能智慧小車之規定，參賽者若有疑義，應於賽前主動提出釋疑。比賽當天，進行檢錄時，以裁判認定為準。若未能完成檢錄程序，即視同比賽棄權。

### 二、 參賽規定

1. 原則上不分組別(國中/高中職/大專)。
2. 比賽當天依主辦單位公佈時間表進行報到、檢錄及比賽。
3. 每隊最多 4 人及一台 AI 全能智慧小車為限。
4. 參賽隊伍在報到後請推派一名選手出賽並檢錄 AI 全能智慧小車，檢查完畢後將 AI 全能智慧小車置放於主辦單位指定區域，放置後將不得再做軟、硬體(含電池)之調整及更換。
5. 其餘選手在競賽過程中不得進入競賽區。

### 三、競賽場地

1. 場地尺寸：出框後小車可移動之大小寬度，至少 20cm 以上，橫向總長度至少 150cm。
2. 障礙物：無定大小之泡棉障礙物，採用魔鬼氈固定方式，至少預留 20cm 之小車移動空間。
3. 起始、終點區均為 A4 大小。
4. 場地測試時的環境狀況若與實際比賽的環境狀況不同時，如跑道色澤、環境燈光、跑道接縫…等，仍以比賽當時的環境狀況為準，參賽者不得有任何異議。
5. 比賽場所的照明、溫度、濕度...等，均為普通的環境程度，選手不得要求調節照明、濕度、溫度…等。



**四、比賽規則**

1. 每隊只有一次出賽機會(或當天由裁判長決定次數)。
2. 選手比賽時，周遭人員須保持安靜請勿說話以免干擾比賽人員競賽，如干擾比賽人員取消比賽資格。
3. 經唱名後，選手才可至指定區域領取 AI 全能小車，並須直接置放於競賽起點，不得藉故再對 AI 全能小車所有組件進行調整、設定或置換(含程式、電池及電路等)，亦不得請求暫停。
4. 凡經唱名 3 次未到者，即視同比賽棄權。
5. 預備位置區的選手須將 AI 全能小車電源開啟。開始前，AI 全能小車靜置於起點區內，待裁判指示開始後，開始計時。
6. 開始後，選手於場內聲控 AI 全能小車，需在 90 秒內(時間可由裁判現場調整)抵達終點區並由全能小車說出抵達終點四個字(由裁判判定)，即為比賽完成，成績則以完成時間計算。
7. 若限時 90 秒時間到，且 AI 全能小車尚未抵達終點時，則以 AI 全能小車當時所在地與起始位置之最長距離，作為競賽成績。
8. 過程中會放置不定大小與數量的障礙塊，以雙面魔鬼沾固定，僅至少預留 20cm 寬度之通過空間供 AI 全能小車通過，障礙塊放置位置為比賽當日放置，若障礙物因選手撞擊偏移，則會以裁判手動方式放回。
9. AI 全能小車完全無法啟動者，則判定為啟動失敗。
10. 比賽途中如選手觸碰或取回 AI 全能小車，則以當時所在位置作為競賽成績。
11. 競賽過程中，參賽選手及 AI 全能小車不得破壞比賽場地，若裁判發現有此項行為，得宣告該選手及 AI 全能小車退場，並喪失比賽資格。

**五、獎勵**

1. 依競賽成績取前三名及佳作，名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，原則上第一名 1 隊，第二名 1-3 隊，第三名 1-3 隊，惟同一學校之參賽隊伍不得並列同一名次，並依序順延名次，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。
2. 若有競賽成績相同之隊伍，則同列名次，次成績名次則順延一名。

**競賽參考資訊：**

**AI 全能智慧小車：**https://reurl.cc/Y3pZXn

## 壬、AI 創意應用競賽_Arduino 組

### 一、設備相關規定

1. 基於公平原則，須使用飆機器人之 Arduino AI BOX 系列設備（如下設備參考），非飆機器人出貨的設備不得參加本組競賽。
2. 透過創意發想，以 Arduino AI BOX 系列設備為主要核心，結合軟體、AI 模型與感測/驅動硬體設計，設計者可以藉由不同概念提出創新創意作品，而應用方向不限，歡迎 AI 視覺、語音、機器學習邊緣推論、智慧家居、互動藝術、教育應用、機器人、環境監測等各式題材參賽。

▲ Arduino AI BOX 系列設備

### 二、參賽規定

1. 原則上不分組別(高中職/大專院校)。
2. 每隊最多 4 人。

### 三、競賽規則

1. 參賽隊伍採線上投稿方式進行審查，報名時即須上傳相關檔案。
2. 書面報告格式須依附件格式撰寫。
3. 報名時須檢附以下檔案：
   A、 報名表
   B、 作品說明書
   C、 相關佐證資料(動畫檔、實體影像、程式碼等相關資料)
   D、 demo 影片以 3~5 分鐘的 mp4 檔為主
   E、 執行 Arduino AI BOX 證明資訊進行投稿
   F、 隊伍成員與作品合照
   G、 個人資料蒐集聲明暨同意書等相關資料

## 四、競賽規範

1. 不可使用原先設備既有範例無修改即投稿參與本項競賽，需開發變化應用，一經查獲即取消參賽資格。
2. 參賽者資格以書面審查為主，除了鼓勵參賽者預先上網登錄，並以加速審核資格。
3. 參賽作品內容審查則以參賽隊伍提供之電子檔進行實質審查，內容包含：
   A、 書面報告，須符合指定格式。
   B、 實體作品須以至少 6 張各種角度相機拍攝的影像檔展現，針對設計與分析完整性、創作議題與精神、技術創新與新穎性、可製造性與價值等，進行評審參賽作品之作業。
   C、 DEMO 短影片（時長 2－5 分鐘，呈現作品功能、運作情境、關鍵技術說明；影片須上傳至 YouTube/Google Drive/Dropbox 並提供連結，或上傳至指定系統）。
   D、 相關原始碼或技術文件（可選擇性上傳，若不公開則註明授權或開源計畫）。
   E、 其他補充資料。
4. 微處理器限用 Arduino AI BOX 系列設備，不可使用其它類型之處理器，非指定設備之隊伍，不列入評分。

## 五、評分方式

本競賽邀請來自產官學界專家學者組成評審委員會，辦理評選作業。其評分標準如下：

1. 創新性 (30%)
2. 完整性 (20%)
3. 技術難易度 (20%)
4. 實際應用與延伸價值性 (20%)
5. SDGs 關聯性 (10%)

## 六、獎勵

依競賽成績取前三名及佳作，名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

## 七、競賽使用設備資訊參考

**Arduino AI BOX (UNO Q)教育套件：**https://shop.playrobot.com/products/arduino181

## 八、競賽格式與報名連結：

**競賽格式下載：**AI 競賽格式(PDF)、AI 競賽格式(DOC)
**競賽報名連結：**https://reurl.cc/vG41Dj

## 癸、AI 創意應用競賽_Intel 組

### 一、設備相關規定

1. 基於公平原則，須使用飆機器人之 AI 實務應用系列設備（如下設備參考），非飆機器人出貨的設備不得參加本組競賽。
2. 透過創意發想，以 AI 實務應用系列設備為主要核心，結合軟體、AI 模型與感測 / 驅動硬體設計，設計者可以藉由不同概念提出創新創意作品，而應用方向不限，惟須盡量符合 SDGs 主題為核心，創造屬於您的 AI 成果來參予競賽。
3. 限定須使用 OpenVINO 量化過後之模型整合，並運行在 AI 實務應用套件系列，以符合邊緣裝置使用。
4. 使用複合模型不限定模型使用多寡，僅限制至少其中使用之一模型需經過量化。
5. SDGs 為聯合國於 2015 提出一套全球性的永續發展目標（Sustainable Development Goals，簡稱 SDGs），旨在解決環境、經濟和社會問題，並期望 2030 年前實現可持續發展。SDGs 包含 17 項核心目標，其中又涵蓋了 169 項細項目標、230 項指標，指引全球共同努力、邁向永續。

▲ AI 實務應用系列套件(OpenVINO)

### 二、主題範圍參考

邊緣 AI（Edge AI）與聯合國的永續發展目標（SDGs）以下是一些主要可參考主題：

1. 智慧城市與基礎設施：邊緣 AI 可以在智慧城市中實現即時數據處理和分析，提升城市管理效率，減少能源消耗，並改善交通管理和公共安全。
2. 環境保護：邊緣 AI 能夠即時監測環境數據，如空氣質量、水質和氣候變化。
3. 智慧農業：在農業領域，邊緣 AI 可以用於監測土壤健康、作物狀況和天氣變化…等，從而提高農業生產力。
4. 健康與福祉：邊緣 AI 可以在醫療設備中實現即時數據分析，提升診斷和治療的效率。

### 三、參賽規定

1. 原則上不分組別(高中職/大專院校)。
2. 每隊最多 4 人。

## 四、競賽規則

1. 參賽隊伍採線上投稿方式進行審查，報名時即須上傳相關檔案。
2. 書面報告格式須依附件格式撰寫。
3. 報名時須檢附以下檔案：
   A、 報名表
   B、 作品說明書
   C、 相關佐證資料(動畫檔、實體影像、程式碼等相關資料)
   D、 demo 影片以 3~5 分鐘的 mp4 檔為主
   E、 執行 OpenVINO 證明資訊進行投稿
   F、 隊伍成員與作品合照
   G、 個人資料蒐集聲明暨同意書等相關資料

## 五、競賽規範

1. 不可使用原先設備既有範例無修改即投稿參與本項競賽，需開發變化應用，一經查獲即取消參賽資格。
2. 參賽者資格以書面審查為主，除了鼓勵參賽者預先上網登錄，並以加速審核資格。
3. 參賽作品內容審查則以參賽隊伍提供之電子檔進行實質審查，內容包含：
   A、 書面報告，須符合指定格式。
   B、 實體作品須以至少 6 張各種角度相機拍攝的影像檔展現，針對設計與分析完整性、創作議題與精神、技術創新與新穎性、可製造性與價值等，進行評審參賽作品之作業。
   C、 DEMO 短影片（時長 2－5 分鐘，呈現作品功能、運作情境、關鍵技術說明；影片須上傳至 YouTube/Google Drive/Dropbox 並提供連結，或上傳至指定系統）。
   D、 相關原始碼或技術文件（可選擇性上傳，若不公開則註明授權或開源計畫）。
   E、 其他補充資料。

## 六、評分方式

本競賽邀請來自產官學界專家學者組成評審委員會，辦理評選作業。其評分標準如下：

1. 方案獨特 (30%)
2. 商轉可行 (10%)
3. 作品完整 (20%)
4. 市場規模 (20%)
5. SDGs 關聯性 (20%)

## 七、獎勵

依競賽成績取前三名及佳作，名次及佳作之隊伍數依比賽現況由主辦單位決定並頒發獎狀，若有特殊之情形則由裁判會議討論決定。

## 八、競賽使用設備資訊參考

**AI 實務應用套件：**https://shop.playrobot.com/products/openvino-2026

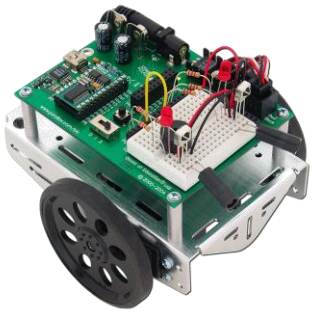
## 九、競賽格式與報名連結：

**競賽格式下載：**AI 競賽格式(PDF)、AI 競賽格式(DOC)
**競賽報名連結：**https://reurl.cc/vG41Dj

**** 備註事項 ****

飆機器人_至盛科技所提供的 Boe-Bot(BB Car)全系列自走車套件：Arduino Boe-Bot(A-BB Car)、BS2 Boe-Bot(B-BB Car)、FPGA Boe-Bot(F-BB Car)、Propeller Boe-Bot(P-BB Car)、 Arduino YUN Boe-Bot(Y-BB Car)及 Raspberry Pi3+Arduino Boe-Bot(R-BB Car)，請參考下圖。

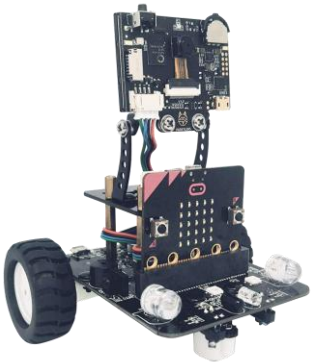
由左至右分別為 A-BB、B-BB、F-BB：



由左至右分別為 P-BB、Y-BB、R-BB：

由左至右分別為 AIOT 智慧機器人、PiBB、AI 智慧小車：

由左至右分別為 AI 視覺小車：



由左至右分別為 AI 終結者_AI 人型機器人、uArm 系列、mycobot 協作手臂、mechArm 類上銀手臂：

1. 主辦單位保有修改規則及給予參賽資格等權利，活動內容若發生任何爭議概以主辦單位之決定為準。
2. 其他未盡事宜，悉依主辦單位相關規定，並公告於網站上，參加活動者視為同意本競賽活動各項辦法。
3. 比賽場所設置專屬電源供應區但不提供電腦設備，其他設備須請參賽者自行準備。
4. 參賽者必須絕對遵守競賽所有規範與裁判之決議，倘因未遵守作業時間或競賽規範而遭淘汰，絕無異議。
5. 本競賽辦法若有未盡周詳之處，將由主辦單位視情形依公平、公正、公開、合情、合理之原則可隨時修正，並公告於活動網站。