



2025

金砖国家职业技能大赛（金砖国家未来技能和技术挑战赛）

无人机操作

BRICS-FS-14

技术规程(国际总决赛)

2025 年 09 月（修订）



目 录

1 简介	1
1.1 技能竞赛名称及说明	1
1.2 本文件的相关性和重要性	1
2 技能标准	2
2.1 技能标准的一般说明	2
2.2 技能标准	2
3 评分方案	2
3.1 评分方法	5
3.2 评分规则	6
3.3 评测依据	6
4 竞赛赛题	7
4.1 常见注意事项	7
4.2 竞赛赛题格式/框架	7
4.3 竞赛赛题时间分配及分值权重	7
4.4 各模块竞赛内容及要求	8
4.5 竞赛赛题公布	10
4.6 竞赛赛题改动	10
5 技能管理与沟通	10
5.1 专家组	10
5.2 沟通讨论	10
6 安全要求	11
6.1 组织机构	11
6.2 赛项安全管理	11
6.3 比赛环境安全管理	12
6.4 生活条件保障	13
6.5 参赛队职责	13
6.6 应急处理	14
6.7 处罚措施	14
7 材料和设备	14
7.1 基础设施列表	14
7.2 竞赛设备清单	15
7.3 在技能区域内禁止使用的材料和设备	21
7.4 建议的比赛区域和工作站布局	27
8 技能特定的规则	28

1 简介

1.1 技能竞赛名称及说明

1.1.1 技能竞赛的名称

2025 金砖国家职业技能大赛（金砖国家未来技能和技术挑战赛）无人机操作（UAV Operation）。赛项编号：BRICS-FS-14。

1.1.2 技能竞赛描述

2025 金砖国家职业技能大赛（金砖国家未来技能和技术挑战赛）无人机操作赛项是基于无人机组装、无人机低空物资配送、无人机智能开发等部分组成，选手需要通过组装无人机、物资配送无人机等完成考核，无人机操作赛项是双人赛。

无人机操作专业人员需要具备以下的工作技能：

- （1）能理解常见无人机的结构和基本工作原理，能熟练掌握无人机操作相关理论知识与操作规范。
- （2）能理解无人机装调技术应用相关专业知识与技能，能够根据赛场竞赛设备与提供的无人机配件选出一套可以稳定飞行的无人机，并进行飞行测试。
- （3）能够根据赛场提供的场地完成及设备完成无人机物资超视距配送。
- （4）能通过 Python 语言完成基础编程任务。
- （5）能根据载重、航程、气象条件优化飞行路线，保障任务安全高效。
- （6）在多人协作任务中清晰表达技术方案，合理分工并高效执行。

1.2 本文件的相关性和重要性

本文件包含本次技能竞赛所需的标准，以及管理竞赛的评测原则、方法和程序的信息。

每位专家和选手都必须了解和理解本技术规程。

如果不同语言的技术规程之间有任何冲突，以英文版本为准。

2 技能标准

2.1 技能标准的一般说明

技能标准规定了知识、理解和特定技能，这些技能是国际上在技术和职业表现方面的最佳实践。它将反映全球对相关工作角色或职业在工业和企业中代表什么的全球共识。

技能竞赛旨在反映该技能标准所描述的国际最佳实践，以及它所能达到的程度。因此，该标准是技能竞赛所需培训和准备的指南。

该标准分为不同的带有标题和参考编号的部分。

每个部分被分配总分的百分比，以表明其在标准中的相对重要性。这通常被称为“权重”。所有百分比的总和分值为 100。权重决定在评分标准中分值的分配。

通过竞赛赛题，评分方案只对标准中列举的技能进行评测。他们将在技能竞赛的约束下尽可能全面地反映标准。

评分方案将在实际可能的范围内按照标准中分配的分值进行。允许有 5% 的变动，但不得改变标准规范分配的权重。

2.2 技能标准

部分		相对重要性 (%)
1	工作组织与管理	
	选手需要了解和理解：	

	- 安全工作执行的原则和方法； - 所有设备和材料的用途、使用、保养和维护及其对安全性的影响； - 环境与安全原则及其在工作间良好内务管理中的应用； - 工作组织、控制和管理的原则和方法； - 沟通与合作原则； - 个人和他人单独或集体的角色、责任和义务的范围和限制； - 规划活动时需遵循的参数； - 时间管理的原则和技术。	
	选手应能够： - 准备并维护一个安全、整洁、高效的工作区域； - 为手头的任务做好准备，包括充分考虑 OHS； - 安排工作，以最大限度地提高效率和减少进度中断； - 应用（或超过）与环境、设备和材料相关的 OSH 标准； - 将工作区域恢复到适当的状态； - 提供并接受反馈和支持。	
2	沟通技能	
	选手需要了解和理解： - 各竞赛任务时间要求 - 大赛文档结构与内容； - 大赛竞赛安排与评分规则；	
	选手应能够： - 理解任务； - 强调项目的积极性质是有益的。 - 阐明并保护您的设计决策； - 明确表达想法； - 遵守时间； - 遵守比赛规则。	
3	理论专业知识考核	30
	选手需要了解和理解： - 无人机平台的系统结构； - 无人机平台的主要功能； - 无人机常见场景应用基础知识； - 无人机飞行操控原理； - 无人机飞行安全操作；	

	— 无人机自主飞行作业相关参数设置知识； — 无人机控制及通讯知识；	
	选手应能够： — 完成理论考核平台上的理论考试试题； — 正确作答无人机系统结构相关试题； — 正确作答常见场景应用基础知识相关试题； — 完成无人机飞行安全操作考试试题；	
4	无人机组装	15
	选手需要了解和理解： — 无人机平台的系统结构； — 无人机各子系统的工作原理； — 多旋翼无人机飞行平台架构； — 无人机焊接技术、无人机部件固定知识； — 无人机组装调试流程； — 无人机组装调试注意事项； — 无人机飞控参数调试知识； — 遥控器参数调试只是； — 无人机飞行测试相关知识与注意事项； — 无人机视距内飞行操控的技巧； — 无人机应用负载工作原理；	
	选手应能够： — 熟悉认知无人机系统参数的含义； — 使用无人机组装调试工具将无人机相关部件进行装配； — 检查无人机组装的规范性与正确性； — 使用飞控调试软件进行无人机飞控参数调试； — 无人机应用负载调试；	
5	无人机系统检修	
	选手需要了解和理解： — 了解无人机常见故障类型； — 了解常用故障检测工具； — 了解无人机检修流程； — 无人机常见故障产生问题的原因； — 具备安全操作规范常识； — 了解无人机系统的构造；	
	选手应能够： — 熟练使用检测工具，完成故障检测； — 根据每个零部件运行的原理，进行故障分析；	

	- 根据已无人机的现象完成故障位置的准确判断； - 完成无人机系统的整体故障排除，并且成功解锁；	
6	无人机低空物资运输	15
	选手需要了解和理解： - 了解轻型无人机性能； - 无人机应用负载的操作； - 无人机操作技能； - 三维空间感知能力； 选手应能够： - 熟练操控轻型无人机； - 操控无人机完成运输任务； - 操控无人机完成超视距飞行； - 完成目标物拍摄；	
7	无人机智能开发	35
	选手需要了解和理解： - 了解轻型无人机性能； - 无人机拍摄技巧； - 无人机救援流程； - 无人机应用负载的操作； - Python语言； - Linux、WINDOWS系统操作； - 编程常用命令代码； 选手应能够： - 熟练操控轻型无人机； - 操控无人机完成巡检任务； - 操控无人机完成超视距飞行； - 图形特征标注； - 模型训练； - AI自动识别；	

3 评分方案

3.1 评分方法

本次竞赛评分由裁判组线下现场完成评分。如果选手在比赛过程中存在作弊

或其他违规行为，裁判员将根据选手的违规情况进行处理，情节严重者取消成绩。

3.2 评分规则

1. 总成绩高者名次在前；
2. 总成绩相同者，按照模块 D、模块 C、模块 B、模块 A 的次序，模块成绩高者名次在前，各模块内容详见本文 4.2。

按以上两项规则无法排出先后时，累计比赛用时短者名次在前。

3.3 评测依据

在赛项设计过程中，将通过评分方案和竞赛赛题来决定标准和评测方法的选择。

评测依据，包括但不限于：

- 无人机行业基础知识与操作安全知识
- 无人机飞行操控正确性与规范性
- 无人机系统选型的操作规范
- 无人机系统参数的含义
- 无人机动力测试平台的使用技巧
- 无人机组装调试步骤规范与正确性
- 无人机飞行参数设置的合理性与无人机飞行测试的稳定性
- 无人机物资投放基础知识与操作安全规范
- 无人机超视距飞行技巧
- AI 模型训练信任度
- 无人机智能识别的能力
- 各竞赛赛题完成时间

4 竞赛赛题

4.1 常见注意事项

无论是单个模块或者是一系列独立的或相关联的模块，竞赛赛题可以对标准（Skill Specification）中定义的知识、技能和行为的应用情况进行评测。

结合评分方案，竞赛赛题的目的是为针对标准的评测和评分提供全面的、均衡的及真实的机会。竞赛赛题和评分方案与标准之间的关系将是质量的一个关键指标，就如同标准和实际工作表现的关系一样。

竞赛赛题不包括标准以外的方面，也不影响标准内评分的平衡。

竞赛赛题对知识和理解的评测，仅通过实际工作中对其应用而进行的。

4.2 竞赛赛题格式/框架

竞赛赛题由五个模块组成：

模块 A：理论专业知识考核

模块 B：无人机组装

模块 C：无人机系统检修

模块 D：无人机低空物资运输

模块 E：无人机智能开发

4.3 竞赛赛题时间分配及分值权重

模块	时长（min）	分值权重（%）
模块 A：理论专业知识考核	30	10

模块	时长（min）	分值权重（%）
模块 B：无人机组装	120	25
模块 C：无人机系统检修	30	20
模块 D：无人机低空物资运输	30	20
模块 E：无人机智能开发	150	25
合计	360	100

4.4 各模块竞赛内容及要求

竞赛内容涵盖无人机理论及职业能力、无人机选型与组装调试、智能无人机物资配送等内容，综合考查参赛选手无人机操作应用与行业应用综合能力。

模块 A 理论专业知识考核：是以无人机系统结构、无人机安全飞行、无人机飞行原理、无人机任务规划、无人机组装调试等内容为考核重点；

模块 B 无人机组装：是以无人机系统结构、无人机安全飞行、无人机飞行原理、无人机任务规划、无人机组装调试等内容为考核重点；

模块 C 无人机系统检修：针对无人机系统出现的故障进行分析、判断、检修，完成最终故障解除；

模块 D 无人机低空物资运输：是以无人机超视距飞行操控技巧、无人机物资投放等内容作为考核内容；

模块 E 无人机智能开发：是以轻型智能无人机为平台，搭载任务载荷设备完成智能 AI 巡检任务；

模块编号	模块名称	主要竞赛范围/内容
A	理论专业知识考核	1.在线上考试平台完成随机抽取的 100 道选择题组成的试卷； 2.遵守线上理论考试规则；
B	无人机组装	1 使用无人机组装调试工具对无人机各子系统进行装配； 2. 检查无人机组装的规范性与正确性； 3. 使用飞控调试软件进行无人机飞控参数调试； 4. 进行飞控参数调整 5. 调试完成后进行无人机飞行稳定性测试 6. 对任务载荷进行装配并且调试；
C	无人机系统检修	1. 通过专业知识参考无人机故障现象判断无人机故障； 2. 使用检测工具对无人机进行故障检测； 3. 确定无人机故障的准确位置；
D	无人机低空物资运输	1. 熟悉无人机物资配送安全操作规范； 2. 使用赛场所提供的设备及物资完成超视距飞行； 3. 配送区域航线飞行规划合理性； 4. 无人机镜头参数设置； 5. 无人机拍摄操作；
E	无人机人工智能	1. 素材筛选与标注； 2. 进行机载计算机开发模型训练任务；

		3. 模型信任度验证； 4. 进行智能 Ai 巡检任务；
--	--	---------------------------------

4.5 竞赛赛题公布

竞赛赛题将会通过大赛官方网站（<http://www.brskills.com/jzzy/productjs.html>），于赛前 1 个月左右进行公布。

4.6 竞赛赛题改动

正式比赛前，竞赛赛题会进行约 30% 的改动。

5 技能管理与沟通

5.1 专家组

技能专家组由首席专家、副首席专家和专家成员组成，负责共同进一步修订本赛项相关技术文件等。

5.2 沟通讨论

比赛前有关报名参赛、软硬件准备、考试环境部署等相关疑问，参赛方可进入无人机操作赛项相关沟通交流群进行沟通讨论。本赛项的训练交流，比赛前，比赛中以及比赛后交流等也可通过官方交流群进行。

线上交流将主要使用即时通讯工具（QQ/微信/Telgram 等）进行。

6 安全要求

6.1 组织机构

1. 设置比赛安全保障组，组长由本赛项工作组主任担任。成员由各赛场安全责任人担任。每一赛场制定一名安全责任人，对本赛场的安全负全责，在发生意外情况时负责调集救援队伍和专业救援人员，安排场内人员疏散。

2. 建立与公安、消防、司法行政、交通、卫生、食品、质检等相关部门的协调机制，保证比赛安全，制定应急预案，及时处置突发事件。设置医护人员、消防人员和保安人员的专线联系，确定对方联系人，由场地安全负责人对口联系。比赛场地布置和器材使用严格依照安全施工条例进行。场地布置划分区域，按安全要求设定疏散通道，并在墙面显著位置张贴安全疏散通道和路线示意图。

6.2 赛项安全管理

1. 比赛设备和设施安装严格按照安全施工标准施工，电源布线、电器安装按规范施工。

2. 按防火安全要求安置灭火器，并指定责任人在紧急时候使用。

3. 赛项竞赛规程中明确国家（或行业）相关职业岗位安全的规范、条例和资格证书要求等内容。

4. 赛项工作组在赛前对本赛项全体裁判员、工作人员进行安全培训。根据相关规定要求，建立完善的安全事故防范制度，在赛前对选手进行培训，避免发生人身伤害事故。

5. 赛项专家组将建立专门方案保证比赛命题、赛题保管、发放、回收和评判过程的安全。

6.3 比赛环境安全管理

1. 赛项工作组赛前组织专人对比赛现场、住宿场所和交通保障进行考察，并对安全工作提出明确要求。赛场的布置，赛场内的器材、设备符合国家有关安全规定。并进行赛场仿真模拟测试，以发现可能出现的问题。承办单位赛前按照赛项工作组要求排除安全隐患。
2. 赛场周围设立警戒线，防止无关人员进入，发生意外事件。比赛现场内参照相关职业岗位要求为选手提供必要的劳动保护。在具有危险性的操作环节，比赛前裁判员要检查、确认设备正常，比赛过程中严防选手出现错误操作。
3. 为了确保本次大赛的顺利进行，承办学院建立大赛期间相应的安全保障制度，同时由安全保卫、校园环境及卫生医疗保障组执行。

（1）比赛期间所有进入赛区车辆、人员需凭证入内，并主动向工作人员出示。

（2）在比赛开始前，选手要认真阅读竞赛有关注意事项和应急疏散图。

（3）赛场由裁判员监督完成电气控制系统通电前的检查全过程，对出现的操作隐患及时提醒和制止。

（4）每台竞赛设备使用独立的电源，保障安全。使用选手在进行计算机编程时要及时存盘，避免突然停电造成数据丢失。

（5）比赛过程中，参赛选手应严格遵守安全操作规程，遇有紧急情况，应立即切断电源，在工作人员安排下有序退场。

（6）各类人员须严格遵守赛场规则，严禁携带比赛禁止的物品入内。

（7）安保人员发现安全隐患及时通报赛场负责人员。

（8）比赛场馆严禁吸烟，安保人员不得将证件转借他人。

（9）如果出现安全问题，在安保人员指挥下，迅速按紧急疏散路线撤离现场。

4. 赛项工作组会同承办单位在赛场人员密集、车流人流交错的区域，除了设置齐全的指示标志、增加引导人员外，还需开辟备用通道。
5. 大赛期间，赛项承办单位在赛场管理的关键岗位，增加力量，并建立安全管理日志。
6. 在参赛选手进入赛位，赛项裁判工作人员进入工作场所时，赛项承办单位须提醒、督促参赛选手、赛项裁判工作人员严禁携带通讯、照相摄录设备，禁止携带未经许可的记录用具，并安检设备，对进入赛场重要区域的人员进行安检。

6.4 生活条件保障

1. 比赛期间，由赛事承办单位统一安排参赛选手和指导教师食宿。承办单位须尊重少数民族参赛人员的宗教信仰及文化习俗，根据国家相关的民族、宗教政策，安排好少数民族参赛选手和教师的饮食起居。
2. 比赛期间安排的住宿地要求具有宾馆、住宿经营许可资质。
3. 大赛期间有组织的参观和观摩活动的交通安全由赛区工作组负责。赛项工作组和承办单位须保证比赛期间选手、指导教师和裁判员、工作人员的交通安全。
4. 除必要的安全隔离措施外，严格遵守国家相关法律法规，保护个人隐私和人身自由。

6.5 参赛队职责

1. 各参赛单位在组织参赛队时，须安排为参赛选手购买大赛期间的人身意外伤害保险。
2. 各单位参赛队组成后，须制定相关管理制度，并对所有参赛选手、指导教师

进行安全教育。

3. 各参赛队伍须加强参与比赛人员的安全管理，并与赛场安全管理对接。
4. 参赛队如有车辆，一律凭大赛工作组核发的证件出入赛场，并按指定线路行驶，按指定地点停放。

6.6 应急处理

比赛期间发生意外事故时，发现者应第一时间报告赛项工作组，同时采取措施，避免事态扩大。赛项工作组应立即启动预案予以解决。出现重大安全问题的赛项由赛区工作组决定是否停赛。事后，赛区工作组应出具详细报告情况。

6.7 处罚措施

1. 赛项出现重大安全事故的，停止承办单位的赛项承办资格。
2. 因参赛队伍原因造成重大安全事故的，取消其评奖资格。
3. 参赛队伍发生重大安全事故隐患，经赛场工作人员提示、警告无效的，取消其继续比赛的资格。
4. 赛事工作人员违规的，按照相应的制度追究责任。情节恶劣并造成重大安全事故的，由司法机关追究相应法律责任。

7 材料和设备

7.1 基础设施列表

基础设施清单详细列出了参赛方需准备的所有设备和设施，见“2025 金砖国家职业技能大赛线下竞赛无人机操作基础设施清单”。

7.2 竞赛设备清单

7.2.1 技术平台

序号	平台名称	数量	备注
1	智能飞行器选用与组装调试平台	1	
2	任务载荷套件	1	
3	机载计算机模块（TY-Nexpilot 2.0）	1	
4	禅思 H30T	1	
5	Matrice 350 RTK	1	
6	机械臂载荷模块	1	
7	抛投模块（TY-Droper）	1	
8	无人机检测维修系统 （TY-ContestEDU-IAM450）	1	

7.2.2 规格参数

序号	平台名称	规格参数
1	智能飞行器选用与组装调试平台	1. 要求提供三种机架布局机型，分别为“十”字型，“X”型和“H”型， 2. 每种机架布局的中心板部件，要能够满足三种机型装配使用； 3. 平台要求提供五种不同规格电机；且每种不同规格电机 4 颗；总数 20 颗； 4. 电调规格类型包含三种，分别为 20A、30A、40A，每种 4 条，总数 12 条； 5. 桨叶规格包含 4 种，材质为塑料，每种规格两对，总数 8 对； 6. 电池规格：4S，容量 $\geq 5000\text{mah}$ ，放电倍率 $\geq 30\text{C}$ ，数量 3 块；

	7. 飞行控制器：要求支持定点模式、定高模式、任务模式和返航模式； 8. 飞行控制器要求内部集成蜂鸣器，免于外接蜂鸣器模块，FLASH 存储$\geq 8\text{MB}$，供电范围$4.8\sim 5.5\text{V}$； 9. 飞行控制器内部要求集成蜂鸣器传感器模块、空速传感器模块、磁罗盘传感器模块、气压高度计模块、磁罗盘与加速度计模块、陀螺传感器模块、陀螺与加速度计传感器模块、CAN 总线模块、声音报警模块、七彩指示灯模块、低压差供电模块、飞行数据存储模块、电平转换模块、参数存储模块、主控制器模块、输入输出控制器模块等； 10. 飞行控制器外设串口包含数传串口、RTK 串口、GPS 串口、外置罗盘、光流串口、TFMINI 串口等； 11. 飞行控制器采用高性能 STM32H743VIT6 处理器，主频$\geq 480\text{MHz}$，带有双精度浮点硬件处理器，飞控系统要求具备：磁罗盘异常修正，单参数调节，多传感器融合，超快速二次开发等功能； 12. 遥控器工作频率：$2400\text{MHz}\sim 2483.5\text{MHz}$；通道数 8 个；支持宽电压输入；要求支持 SUS.PWM 信号输出，系统功耗不得 80mA；传输速率 38kbps；遥控系统具备信号发射指示灯，调制模式支持 GFSK 模式；且遥控器具备三段开关 1 个，二段开关 1 个； 13. 充电器：要求支持输入交流 100-240V，可满足 LiPo、LiHV、LiFe 电池充电，充电平衡精度$<0.005\text{V}$，同时支持放电功能； 14. 配套各个型号的内六角工具套装，尖嘴钳、剥线钳等工具，为无人机拆装、维修等实训任务提供支持，工具明细如下：
--	---

		(1) M1.5 内六角螺丝刀 1 把 (2) M2.0 内六角螺丝刀 1 把 (3) M2.5 内六角螺丝刀 1 把 (4) 套筒 1 把 (5) 一字螺丝刀 1 把 (6) 十字螺丝刀 1 把 (7) 斜口钳 1 把 (8) 剥线钳 1 把 (9) 壁纸刀 1 把 (10) 烙铁架 1 套 (11) 焊锡丝 1 卷 (12) 松香 1 盒 (13) 50W 电烙铁 1 支 (14) 动力电池测电器 1 个 (15) 万用表套装 1 个 (16) 水平测量柱 1 个 (17) 锉刀 1 个 (18) 螺丝胶 1 盒 (19) 香蕉头焊台 1 个 (20) 试电笔 1 个 (21) USB 调参线 1 条 (22) 热熔胶枪 1 条
2	任务载荷套件	一、TY-Load 1. 物流模块 A 材质: 硬质铝合金; 结构: 抓取机构; 重量: $\leq 45\text{g}$ (不含舵机); 支持控制方式: PWM; 最大可运载物品尺寸: 90mm。

	2. 物流模块 B 材质：硬质铝合金； 结构：投放机构； 重量：$\leq 80\text{g}$（不含舵机）； 支持控制方式：PWM； 支持挂载重量：4~6kg。 3. 航拍模块 （1）云台 处理器：不低于 32 位 ARM 运算芯片； 板载陀螺仪和加速器传感器； 可支持 7 通道 PWM/Sum 输入/输出； 不少于 3 个 AUX 接口； 支持红外 led 接口、S-Bus； 支持高精度无刷电机驱动； 电机驱动电流：最大不超过 1.5A； 工作电压：6~8V 或 2~4S。 （2）图像系统 拍照分辨率 16M/14M/12M/8.3M/5M/3M； AV/HD 输出； 最大支持 SD 卡 64G； 压缩格式：可支持 H.264； 光圈：可达到 F/2.8； 角度：可达到 170 度； 工作电压：$\leq 5\text{V}$； 工作电流：$\leq 1\text{A}$。 （3）图传系统 a. 发射模块： 输出功率：0mW/25mW/200mW/400mW/600mW； 全制式视频格式：NTSC/PAL；
--	---

	宽电压输入：7~28V； 支持发射频段：5.8G Hz； 重量：≤30g(不包含天线)。 b. 接收显示器： 显示分辨率：不低于 800×480dpi； 显示比例：支持 16:9/4:3 两种比例； 支持接收频段：5.8G Hz； 彩色制式：PAL/NTSC； 输入：视频（PAL/NTSC）。 二、TY-Loadv2 1. TFMINI 模块 测量范围：0.1m~12m@90%反射率 0.1~7m@10%反射率 0.1~12m@90%反射率 (70Klux) 0.1~7m@10%反射率 (70Klux) 准确度：±6cm@(0.1-6m) ±1%@(6m-12m) 距离分辨率：1cm 帧率：1-10000Hz(默认 100Hz) 抗环境光能力：70Klux 工作温度：0℃-60℃ 光源：VCSEL 中心波长：850nm 人眼安全：Class1 供电电压：5V±0.1v 2. 超声波雷达模块 工作电压：DC 2.4V~5.5V 静态电流：2mA 工作温度：-20° ~+70° 输出方式：电平或 UART（跳线帽选择） 感应角度：小于 15° 探测距离：2cm-450cm
--	---

		探测精度：0.3cm+1% UART 模式下串口配置：波特率 9600，起始位 1 位，停止位 1 位，数据位 8 位，无奇偶校验，无流控制。 3. 光流模块 有效距离：0cm-700cm 速度范围：0-500cm/s 4. OpenMV 以 STM32H743ViT6 为核心，集成了 OV7725 摄像头芯片（OV7725 支持多种不同分辨率图像的输出生，包括 VGA（640x480）、QVGA（320x240）），在小巧的硬件模块上，用 C 语言高效地实现了核心机器视觉算法，提供 Python 编程接口。
3	机载智能计算机终端	1. 功率:10~15 W; 2. 网络:N/A; 3. 工作温度:-25 ~ 50° C; 4. 电源输入:8 V-35 V 5. 防护等级:IP45; 6. 内存:8 GB 128-bit LPDDR4x 51.2 GB/S; 处理器:NVIDIA Jetson Xavier NX; 接口类型:DJI OSDK、DJI PSDK; 支持机器学习架构:TensorFlow PyTorch、Caffe/Caffe2、MXNet 、Keras
4	禅思 H30T	1. 防水等级≥IP54，人眼安全等级≥Class 1M; 2. 设备存储温度支持-20℃ 至 60℃; 3. 云台安装方式支持可拆装式; 4. 云台角度抖动量≤±0.002° ; 5. 变焦相机影像传感器 1/1.8CMOS,有效像素不小于 4000 万;

		6. 曝光方式不少于两种，且支持程序自动曝光以及手动曝光； 7. 至少支持点测光、平均测光两种测光模式，且至少支持测光锁定； 8. 电子快门最快速度不小 1/8000 秒； 9. 照片拍摄 ISO 范围支持照片:100 ~25600； 10. 视频分辨率不小于 3840x2160 @30fps； 11. 至少支持 MP4 视频拍摄格式和支持 JPEG 照片拍摄格式； 12. 广角相机有效像素不少于 4800 万； 13. 广角相机视频拍摄分辨率不小于 3840 × 2160@30fps； 14. 热成像相机传感器类型为非制冷氧化钒（VOx）微测热辐射计； 15. 至少支持 32 倍数字变焦； 16. 热成像相机视频拍摄分辨率不小于 1280 × 1024@30fps； 17. 测温方式至少支持点测温、区域测温、中心点测温； 18. 至少支持高温警报功能； 19. 激光测距仪波长不小于 905 nm； 20. 激光测距仪测量范围不小于 3000 m； 21. 近红外补光灯波长不小于 850 nm； 22. 补光区域大小：100 米处：直径≥8 m； 23. 相机混合光学变焦倍数不少于 34 倍 24. 最大变焦倍数不小于 400 倍； 25. 至少支持指点对准、超清矩阵拍照、夜景模式、时间戳水印、智能拍照、视频预录制、红外超分等功能。
5	Matrice 350 RTK	1. 机身对称轴距：650mm≤轴距≤1050mm； 2. 机臂展开方式要求为：可折叠式；脚架安

	装方式：快拆.装式；展开尺寸：$\geq 810\text{mm} \times 670\text{mm} \times 430\text{mm}$； 3. 飞行器最大载重$\geq 2.7\text{kg}$，最大起飞重量$\geq 9\text{kg}$； 4. 工作频率：2.4GHz~2.4835GHz； 5. 725GHz~5.580GHz； 5. 悬停精度：$\pm 0.1\text{m}$(视觉定位正常工作时)，$\pm 0.5\text{m}$(GPS 正常工作时) 6. 最大旋转角速度：俯仰轴$\geq 300^\circ/\text{s}$，航向轴$\geq 100^\circ/\text{s}$； 7. 最大上升速度$\geq 6\text{m/s}$，最大下降速度$\geq 5\text{m/s}$；最大平飞速度$\geq 23\text{m/s}$； 8. 最大飞行海拔高度$\geq 5000\text{m}$； 9. 最大承受风速$\geq 12\text{m/s}$； 10. 防护等级$\geq \text{IP55}$ 级； 11. 最大飞行时间（空载）：不少于 50 分钟； 12. 最大图传距离(无遮挡，无干扰)≥ 15 公里； 13. 工作环境温度：支持-20 至 50°C； 14. 遥控器内置高亮触摸屏，且尺寸不小于 7 英寸； 15. 具备蓝牙以及卫星定位等功能，且可以支持通过 Wi-Fi 或 4G 无线上网卡得方式连接至互联网； 16. 支持使用内置电池工作，也可支持使用内置电池与外置电池结合使用的方式进行工作； 17. 使用遥控器操控飞行器方式不少于三种；遥控器具备飞行器模式切换开关； 18. 遥控器电池使用类型为 LiPo，且续航时间不少于 5 小时；且充电时间小于 2 小时； 19. 补光灯有效照明距离$\geq 5\text{m}$；照明方式：常
--	--

		亮； 20. FPV 摄像头分辨率不小于 960p；帧率$\geq 30\text{fps}$； 21. 具备自动返航功能，且具备不少于三种返航方式；具备降落保护功能； 22. 具备飞行数据记录功能，所有飞行数据可存储于飞行器中，保持飞行器开启连接至电脑，通过相应软件可导出飞行数据； 23. 飞行器内置 RTK 模块，可提供强大的抗电磁干扰能力，可在复杂的强磁干扰环境下保障可靠飞行； 24. 飞行器提供不少于 3 个 PSDK 扩展接口，且 PSDK 扩展接口对外供电能力$\geq 17\text{V}$； 25. 支持高级双控模式，适用于双人同时操控一台飞行器； 26. 支持两路 1080p 图传； 27. 该飞行器配套软件 APP，支持进行航线规划，自动作业等功能； 28. 具备飞行器健康管理系统：包含异常诊断，日志管理，保养指导等模块； 29. 具备地理围栏系统，可提供实时空域信息，还可提供飞行安全与飞行限制相关信息实现特殊区域飞行限制功能。
6	机械臂载荷	1. 手臂臂展：$\geq 600\text{mm}$； 2. 手臂自由度：≥ 4； 3. 末端执行器最大速度：$\geq 1\text{m/s}$； 4. 末端最大负载：$\geq 500\text{g}$； 5. 可伸展至无人机旋翼外侧进行作业而不影响无人机平稳悬停/飞行； 6. 支持遥控器单独控制； 7. 支持双路、多视角无线传输，高分辨率、超广角、高速数据采集传输；

		8. 搭载实时高清显示屏，高频数据传输反馈，超远程控制。
7	抛投模块（TY-Droper）	1. 尺寸： $\geq 55 \times 60 \times 46\text{mm}$ ； 2. 防护等级： $\geq \text{IP4X}$ ； 3. 重量： $\geq 140\text{g}$ ； 4. 额定功率： $\geq 10\text{W}$ ； 5. 挂载数量： ≥ 6 ； 6. 单个挂载重量：最大 5kg；总挂载重量：最大 20kg； 7. 投放功能至少支持单点投放、一键全投； 8. 安装方式至少支持快拆式。
8	无人机检测维修系统 (TY-ContestEDU-IAM450)	一、产品总体 1、整体规格：长*宽*高： 1640mm*900mm*1515mm（ $\pm 20\text{mm}$ 不含指示灯及监控装置伸展位置）； 2、设备主体配置四层抽屉式储物间及对开储物隔间，整体材料采用型材加钣金组成，表面采用阳极氧化，台体配置可折叠拓展桌面长*宽： $\geq 598\text{mm} \times 816\text{mm}$ ；并配置 USB 插板、十孔插座、按钮盒、指示灯、电控箱及可升降监控系统（摄像头采用 200 万红外定焦海螺半球网络摄像机）。 3、设备由实训台台架、无人机组装调试模块、飞行测试模块、无人机参数配置模块、无人机维修定损考核系统、工具模块等部分组成。满足无人机组装与调试、无人机检修、无人机飞行测试等需求。 二、平台结构与组成 （一）无人机组装调试模块 1、提供三种机架布局机型，分别为“十”字型，“X”型和“H”型； 2、每种机架布局的中心板部件，能够满足三

	种机型装配使用； 3、平台提供五种不同规格电机；且每种不同规格电机 4 颗； 4、电调规格类型三种，且分别包含 20A、30A、40A，每种 4 条，总数 12 条； 5、桨叶规格 4 种，材质为塑料，每种规格两对，总数 8 对； 6、电池规格：4S，容量$\geq 5000\text{mah}$，放电倍率$\geq 30\text{C}$，数量 3 块； 7、飞行控制器：支持定点模式、定高模式、任务模式和返航模式； 8、飞行控制器内部集成蜂鸣器，免于外接蜂鸣器模块，FLASH 存储$\geq 8\text{MB}$，供电范围 4.8~5.5V； 9、飞行控制器内部集成包含蜂鸣器传感器模块、空速传感器模块、磁罗盘传感器模块、气压高度计模块、磁罗盘与加速度计模块、陀螺传感器模块、陀螺与加速度计传感器模块、CAN 总线模块、声音报警模块、七彩指示灯模块、低压差供电模块、飞行数据存储模块、电平转换模块、参数存储模块、主控制器模块、输入输出控制器模块等； 10、飞行控制器外设串口包含数传串口、RTK 串口、GPS 串口、外置罗盘、光流串口、TFMINI 串口等； 11、飞行控制器采用高性能 STM32H743VIT6 处理器或同等性能及其以上性能产品，主频 480Mhz，带有双精度浮点硬件处理器，飞控系统具备：磁罗盘异常修正，单参数调节，多传感器融合，超快速二次开发等功能； 12、遥控器工作频率：2400MHz~2483.5MHz；通道数 12 个；支持宽电压输入；支持 SBUS、PWM 信号输出，系统功耗$\geq 80\text{mA}$；传输
--	--

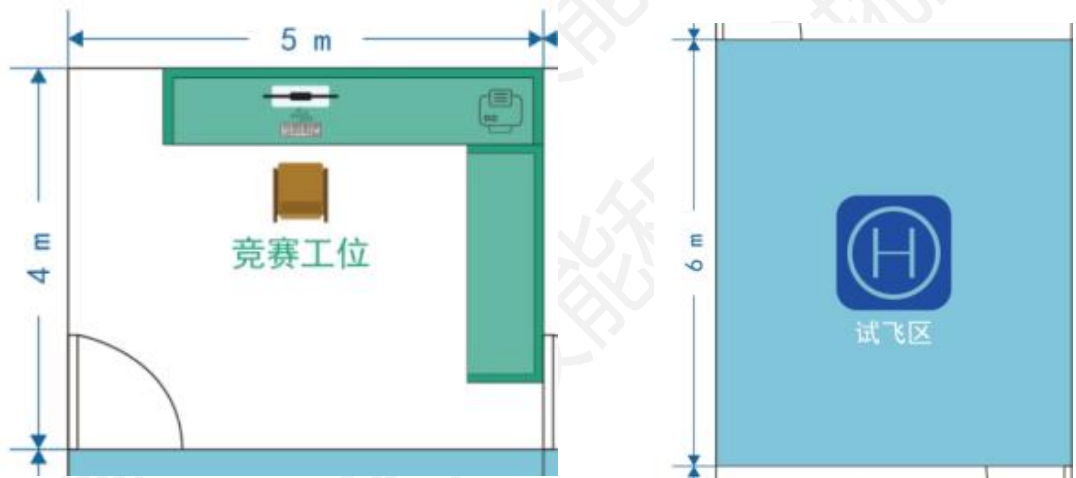
	速率$\geq 38\text{kbps}$；遥控系统具备信号发射指示灯，调制模式支持 GFSK 模式；且遥控器具备三段开关 1 个，二段开关 1 个； 13、充电器：支持输入交流 100-240V，可满足 LiPo、LiHV、LiFe 电池充电，充电平衡精度$<0.005\text{V}$，同时支持放电功能。 （二）无人机飞行测试模块 1、飞行测试模块包含一台四旋翼无人机、配备飞行升降装置、飞行测试笼，能够满足学生针对无人机进行前倾、后倾、左倾、右倾姿态验证，确保飞行调试过程中的安全。 2、安全防护笼尺寸：长*宽*高 800mm*800mm*700mm（$\pm 20\text{mm}$）；整体围栏材料采用铝型材材料，网面采用镀锌丝喷塑网片，底座采用钢板底座，防护笼设置 2 面金属合页式门。 3、无人机飞行验证装置由定制化铝件组成，固定在桌面上并与无人机底部进行连接，无人机飞行验证时能够上升$\geq 5.5\text{cm}$，当无人机上升后能够进行前倾、后倾、左倾、右倾姿态验证。 4、四旋翼检修无人机具体参数如下： 1）机架布局为“X”，机身轴距$\geq 450\text{mm}$； 2）机身材料：碳纤维和航空铝；配备 ABS 塑料可拆卸壳体； 3）工作环境温度支持范围：$-10\sim 40^{\circ}\text{C}$； 4）无刷电机规格：定子直径$\geq 23\text{mm}$；高度$\geq 12\text{mm}$；KV 值：$\geq 1100\text{KV}$，且带正反牙螺纹； 5）桨叶材质：塑料； 6）下中心板工作电源：2S 锂电池，容量：$\geq 600\text{mAh}$； 7）每根机臂上具备≥ 10 个检测点；
--	--

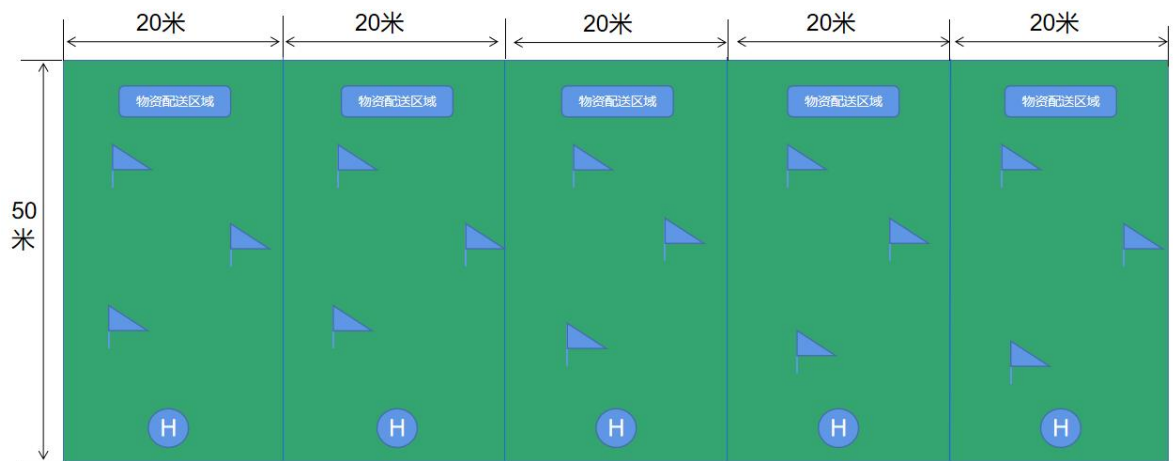
		8) 下中心板具有独立供电功能，电池具备自动充电接口，具备保护功能开关； 9) 主控制芯片：采用 ESP32-D0WDQ6 或同等规格及以上； 10) 通信方式 / 协议：2.4G wifi/MQTT； 11) 下中心板具备电量检测及低电量指示
--	--	--

7.3 在技能区域内禁止使用的材料和设备

参赛者携带的任何材料和设备应向专家申报（出示）。专家可禁止使用与执行任务无关或可能给竞争对手带来不公平优势的任何物品。

7.4 建议的比赛区域和工作站布局





8 技能特定的规则

技能特定的规则不能与比赛规则相矛盾或优先于比赛规则。它们将提供不同方面的具体细节和清楚说明，这些方面因技能竞赛而异。它们包括但不限于个人计算设备、数据存储设备、互联网访问、工作程序以及文档管理和分发。

专题/任务	技能专用的规则
使用技术 — USB、存储卡	1) 参赛者只能使用比赛主办方提供的储存卡。 2) 禁止将存储卡或任何其他便携式存储设备带出车间。 3) 存储卡或其他便携式存储设备必须在每天结束时交给首席专家或副首席专家安全存放。
使用技术：个人笔记本电脑、平板电脑和手机	1) 专家和口译人员可以使用个人笔记本电脑、平板电脑和手机。 2) 参赛者不得将个人笔记本电脑、平板电脑或手机带入车间。
使用技术 — 个人相机	只有在竞赛赛题完成后或经首席专家同意后，参赛者、专家和口译人员才可以在车间使用个人拍照和录像设备。
竞赛赛题的评估	1) 对于每个工作站（模块），由首席专家指派在该领域具有最高专业水平的主管专家。在参赛者完成竞赛赛题期间，该专家控制 OHS 合规性、竞赛赛题点的完成或未完成情况，这些情况只能在参赛者完成任务期间进行评估。指定的专家对参赛者评估的公平性负全部责任。 2) 如果在工作站上，参赛者和专家来自同一组织，则模

	块持续期间可更换一次专家。
在竞赛赛题中进行 30% 的更改	在引入 30% 的更改期间（在第 C-2 天），专家必须执行以下工作： 1) 根据比赛赞助商提供的设备和软件（所有模块）： -更新安装的装配图（或照片）； -更新电气和气动原理图； -更新竞赛赞助商提供的关于设备软件和硬件特性的任务点说明。
参赛者在完成任务期间出现技术问题	1) 如果在竞赛赛题的实施过程中出现技术问题（不是由于参赛者的过错），参赛者将获得额外的时间，该时间等于从发现缺陷到完全消除缺陷的时间。 2) 如果发现技术问题是参赛者过错引起的，参赛者将不会获得额外的时间。
PPE（个人防护）	安全服、钢头鞋、手套等个人防护用品，由参赛者自备。



金砖国家职业技能大赛 (金砖国家
未来技能和技术挑战赛)

