

RoboCup足球标准平台组

In this league all teams use identical (i.e. standard) robots. Therefore the teams concentrate on software development only, while still using state-of-the-art robots. Omnidirectional vision is not allowed, forcing decision-making to trade vision resources for self-localization and ball localization.   
The league replaced the highly successful Four-Legged League, based on Sony’s AIBO dog robots, and is now based on Aldebaran’s Nao humanoids.

[Soccer Standard Platform League](http://wiki.robocup.org/wiki/Standard_Platform_League)

RoboCup 标准平台组比赛是RoboCup 传统比赛项目，最初名为RoboCuo 四足组（1998‐2004），采用AIBO 四足机器人作为统一的参赛机器人平台。2004 年该比赛更名为标准平台组比赛。2007 年改为采用Nao 双足机器人作为统一参赛机器人平台。该项比赛已成为历 届RoboCup 比赛中最受关注的赛事之一，2016 年共有24 支队伍获得参赛资格，参加了在德国莱比锡举行的国际比赛，德国不来梅大学的B‐Human 队获得世界冠军。2016 年国内比赛共有6 支队伍参加比赛，同济大学队获得冠军。

目前该项比赛双方各采用不超过5 台Nao 双足机器人作为比赛队员、1 台Nao 双足机器人作为教练，比赛用球为黑白色足球。比赛上下半场各10 分钟，中场休息10 分钟。在比赛过程中，机器人自主决策、自主运动，是RoboCup 各项赛事中技术含量最高、观赏度最强的比赛之一。