

附件 5:

全国大学生测绘学科创新创业智能大赛——测绘技能竞赛 机载激光雷达仿真比赛规程

一、比赛计算机及软件要求

1. 比赛计算机硬件配置要求

配置要求	
系统支持	Windows10（64）
CPU	Intel Core i5 十代处理器及以上
内存	32G 及以上
显卡	NVIDIA 显卡、独立显存 4G 及以上
磁盘空间	固态硬盘，可用空间 50G 以上
摄像头	1080P 摄像头，要求可清晰分辨人脸五官

2. 比赛计算机软件配置要求

① 确定比赛用机已经提前安装“2025 机载激光雷达仿真竞赛平台”、南方三维激光一体化处理软件竞赛版。

② 确认所使用软件版本为最新版本，版本以赛前组委会公布的为准。

③ 所有软件在运行时，需要按右键“以管理员身份运行”使用比赛所需软件。所有比赛软件在安装时，必须关闭杀毒软件之后再进行安装。

④ 参赛选手必须准备备用电脑，同时确认备用电脑已安装组委会公布的比赛软件，保障出现突发状况时可以快速替换。

二、比赛环境要求

1. 比赛环境：南方测绘线上比赛系统、钉钉平台（联络、备用）。

2. 为了更贴近生产实际，要求采用一次性外业数据采集后再进行内业数据处理的比赛模式。不按此要求进行的，视为违规，取消比赛成绩。

3. 根据比赛形式设立线上比赛巡视/视频裁判，线上比赛全程录屏录像，监督比赛过程，保证比赛的公平公正。对参赛选手采用人脸识别技术，禁止人员更换串题，出现作弊现象，远程监考人员有权处罚扣分，甚至取消比赛。

4. 摄像要求：采用电脑外接或手提电脑内置摄像设备，请参赛选手提前调整好摄像角度，远程监考裁判确认后，比赛结束前不允许再触碰摄像监控设备。

5. 为了便于比赛过程中裁判能第一时间联系到参赛选手解决突发问题，**参赛选手报名登记的手机号码需随时保持畅通。**

6. 比赛期间为防止意外情况发生，如断电、断网等，赛前笔记本电脑充满电，手机热点提前打开，监控视频中断 3 次以上（包括 3 次）或单次中断时长超过 5 分钟以上取消比赛资格。

7. 需要提交的数据（土方计算图、断面图、项目总结报告）由考试系统自动提交至评分后台，如遇到数据无法提交的突发状况，可将文件导出并发送至指定邮箱，发送时间将会认定为完赛时间。如提交数据不合格，将要重新提交。最终的完赛时间按照最后提交的时间为准。

8. 土方计算图、断面图、项目总结报告均反馈提交成功后方可退出软件离开赛场，如遇到网络拥堵导致有任意一项未提示成功提交，则需进行重复提交操作直至成功。

9. 为了保障选手个人都能有成绩，禁止在最后卡点提交数据，一定要提前提交成果文件，卡点提交数据造成的提交失败，由选手自行承担责任。

10. 必须仔细阅读此比赛规程，如没有按照比赛规程进行操作，造成的所有问题由选手自行承担。

三、比赛流程

1. 竞赛说明会

（1）竞赛说明会采用 B 站直播形式进行，要求所有参赛者、指导教师、裁判及工作人员参加，具体线上链接于赛前发布。

（2）发布电子版测区范围示意图等作业资料。

（3）赛前补充说明。

2. 赛前准备

（1）组委会根据报名情况对各参赛者进行比赛分组并发布分组名单。参赛选手需按分组名单提前加入钉钉群。

（2）参赛选手按比赛环境要求登录南方测绘线上比赛系统，各组裁判检查参赛选手是否符合参赛要求，不符合要求者裁判有权取消其比赛资格。

3. 正式比赛过程

(1) 比赛时间判定

① 比赛开始时间由仿真软件系统授权自动设置，统一从比赛公布的比赛时间开始，比赛中途由于软件技术问题导致比赛中断，裁判会相应给予延长，软件后台调取中断时间，并进行相应修正。

② 比赛结束，成果文件在南方测绘线上比赛系统上传，比赛结束时间以收到成果文件时时间为准，超时系统关闭将无法发送成果。

③ 比赛硬件设备出现故障，责任由参赛者自负，时间不做延长。

(2) 比赛内容

本次比赛以仿真的方式进行机载光雷达内外业一体化处理，考核参赛选手项目理解、安全意识、操作规范等相关能力素质。具体比赛内容如下：

① 利用机载激光雷达仿真软件比赛版进行场景下的机载激光雷达外业数据采集作业，在规定时间内对给定待测区进行踏勘模拟、检查点采集、激光数据采集等操作并完成考核。

② 使用南方三维激光一体化数据处理软件比赛版对场景中采集到的航测数据进行内业数据预处理、点云分类、电力巡检、方量计算、断面提取等操作并完成考核。

本赛项一人一组，赛时 240 分钟。

(3) 比赛技术规范

- ① CH/T 8024 – 2011 机载激光雷达数据获取技术规范
- ② CH/T 8023-2011 机载激光雷达数据处理技术规范
- ③ JTG C10—2007 公路勘测规范
- ④ JTG/T C10—2007 公路勘测细则
- ⑤ DL/T 741-2010 架空输电线路运行规程
- ⑥ GB/T 20257.1-2017 国家基本比例尺地图图式第 1 部分：
1:500、1:1000、1:2000 地形图图式
- ⑦ CH/Z 3003-2010 低空数字航空摄影测量内业规范

(4) 比赛作业资料

在比赛作业前提供的机载激光雷达作业资料包括：测区情况、测区范围、电力巡检范围、土方计算范围、道路中线、成果类型、成果坐标系、成果精度等要求。作业资料在赛前的竞赛说明会上公布。

(5) 比赛作业流程及说明

外业流程包括：现场踏勘、空域申请、基站架设、设备组装、航线规划、数据导出、设备收纳。

内业流程包括：数据预处理、点云分类、电力巡检、方量计算、断面提取。

比赛项目	评分流程	流程说明
外业	现场踏勘	理解外业完全作业要求，对测区内风速、天气等进行判断
	空域申请	填写正确的空域申请表
	基站架设	RTK 在不同使用场景下切换静态/移动站采集模式，正确使用 RTK
	设备组装	按照无人机、激光雷达组装规范正确组装设备
	航线规划	根据给定的测区范围在地面站中进行航线规划，并对测区进行激光数据采集
	数据导出	飞行完成后导出外业采集数据至本地计算机
	设备收纳	正确进行设备收纳
内业	预处理	解算飞机轨迹数据、融合彩色点云、初步对点云数据精度进行质检
	点云分类	结合自动分类算法+手动交互分类工具对点云数据进行分类，输出 DEM
	电力巡检	检测测区中电力线、杆塔下的危险点，输出正确的危险点坐标、类别信息，整理成危险点检测报告
	方量计算	通过 DEM 数据提取高程点，根据给定范围线，正确计算测区内的方量数据
	断面提取	根据给定道路中线数据，依托点云数据自动、半自动提取特征点，生成高精度道路断面图

(6) 内外业评分点

比赛项目	评分项	评分子项	评分内容说明	分值
外业	现场踏勘	天气	根据天气环境选择评定	2
		风速	根据抗风参数指标选择评定	2
	空域申请	空域申请	正确填写空域申请表	2
	基站架设	基站坐标测量	根据基站点坐标数据精度评定	2

		基站组装	按照标准安装步骤评定	1
		采集参数	根据要求参数设置	1
		打检查点/控制点	根据检查结果评定	3
	设备组装	磁罗盘校准	根据操作流程评定	1
		设备组装		2
		设备通电		1
		数据存储		1
	航线规划	飞行区域	根据设置结果评定	2
		扫描频率设置		2
	数据导出	静态数据下载	根据操作结果评定	2
	设备收纳	设备收纳	根据操作结果评定	1
内业	预处理	设置基站坐标值	根据操作结果评定	0.5
		点云融合		0.5
		导入控制点		1
	点云分类	输出 DEM	根据数据精度对比结果评定	8
	电力巡检	计算输出电力巡检报告	根据操作结果评定	5
	方量计算	计算输出方量计算结果	根据成果误差评定	10
	断面提取	提取输出断面图	根据成果误差评定	10
人工	项目总结报告审核		人工判断项目总结报告合理性，需包含项目概述、技术依据、实施流程、成果展示、项目总结等内容	15
	内业控制点和检查点分布的合理性		根据检查点分布效果评定	5