灵巧控制比赛

本比赛项目主要考察机器人的行走部分、操作手的功能和控制方法，其中包括使用多种传感器寻路、识别目标、完成特定操作的关键技术。主要技术难点在于识别与操作的精准配合，突出灵巧控制的特点。

该比赛项目用来展现机器人采摘水果的场面。用绿色幕墙代替果树，上面结有两种直径的果实，参赛机器人在识别和摘取过程中，按果实直径大小采摘果实，并放在自带的果篮里。在规定的时间内，按各队实际摘果数量计分。