

中国职工技术协会 中国机械冶金建材工会全国委员会 文件

中国技协发〔2026〕61号

关于举办 2026 年国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛的通知

各有关单位：

为深入贯彻党的二十大关于推进新型工业化、发展人工智能产业、提升产业链供应链韧性和安全水平等重大决策，充分依托上海市关于人工智能和高端装备产业发展政策，加速培养高素质产业工人，由中国职工技术协会、中国机械冶金建材工会全国委员会和上海市总工会联合主办国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛将于 9 月下旬在上海举办。现将有关事项通知如下：

一、组织机构

(一) 主办单位:

中国职工技术协会
中国机械冶金建材工会全国委员会
上海市总工会

(二) 承办单位:

上海市职工技术协会
中国宝武钢铁集团有限公司工会

(三) 协办单位:

上海宝信软件股份有限公司
宝武人才开发院（宝武上海工匠学院）

二、竞赛内容

(一) 竞赛方式

本次竞赛采取实操竞赛方式进行。

1. 每支参赛队由 2 名选手组成；
2. 竞赛采取团队双人合作的竞赛方式。

(二) 命题标准

基于世界技能大赛机电一体化项目标准，按照具身智能系统实现“感知、行动与认识”深度融合的发展方向，结合制造业实际应用场景相关技术标准，形成《国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛技术文件》（以下简称“技术文件”，见附件 1），并据此命题和评价。

(三) 竞赛模块

1. **国产具身智能体产线装调模块。**任务是使用国产具身智能体平台，综合运用大模型任务规划技术、接口通信技术、PLC协同控制技术及机器人运动编程技术，感知生产计划、工件与工况，认识与决策生产工艺和流程，驱动国产机器人、PLC等机电装备完成工件组装行动。考核时长150分钟。

2. **创新路演答辩模块。**包括应用竞赛相关技术理念、知识，结合选手自身岗位和工作场景实际，完成一项技术创新应用的提案，并做路演答辩。考核时长不超过15分钟。

上述任务模块任务具体说明、设施、设备、工具及自带设备和材料要求参见技术文件。

（四）竞赛计分和排名

任务计分采用百分制，满分100分。其中国产具身智能体产线装调模块得分占比80%，裁判组对任务过程及达成效果进行评判。创新路演答辩模块得分占比20%，裁判组从方案可行性、创新性、预估价值、可推广性以及路演发布情况等维度进行评判。根据总分排序确定名次，总分相同时，国产具身智能体产线装调模块得分高者排名靠前，如得分仍相同，国产具身智能体产线装调模块完成时间短者排名靠前。

三、竞赛安排

（一）竞赛时间：2026年9月下旬。

（二）竞赛地点：宝武人才开发院（宝武上海工匠学院）第48届世界技能大赛上海集训基地。地址：上海市宝山区四元路

19号。

(三) 竞赛日程：包括赛前技术交流、熟悉装备、熟悉样题与场地、检查自带工具、正式比赛、赛后点评、表彰颁奖等。

(四) 竞赛费用：本次竞赛不收取任何费用，食宿由组委会统一安排，住宿和往返交通费用自理。

四、竞赛组队及报名

(一) 竞赛为全国性赛项，面向全国征集参赛单位和选手，符合条件的单位可自愿组队参赛。

(二) 参赛队伍以40支为限，报名额满为止。每队参赛选手2名，领队可由参赛选手兼任。

(三) 参赛选手报名时须填报《选手报名表》(附件2)，参赛单位填写《报名汇总表》(附件3)，并将上述两表电子版于9月1日前报送竞赛联系人，盖章纸质版于9月12日前邮寄至联系人处。

(四) 已获得“中华技能大奖”“全国技术能手”荣誉称号的，以及在国家级、省级相关技能竞赛中取得前三名的职工，不再参加本次竞赛。

五、竞赛激励

按决赛选手总数，设金牌5%、银牌15%、铜牌30%，颁发中国职工技术协会奖牌及证书；另设优胜奖若干，颁发证书。获得金牌、银牌、铜牌的选手同时授予上海宝信软件股份有限公司和宝武人才开发院(宝武上海工匠学院)认定的全国“天行PLC应

用高级水平资格认证”证书及“图灵机器人应用高级水平资格认证”证书。

六、联系人及联系方式

联系人：凌鑫铖

电话：15152981727

邮箱：shzghzncx@163.com

联系地址：上海市宝山区湄浦路 361 号 3 号楼 6 楼

邮编：201999

- 附件：1. 国产机器人及 PLC 应用大赛技术文件
2. 国产机器人及 PLC 应用大赛选手报名表
3. 国产机器人及 PLC 应用大赛报名汇总表



附件 1:

2026 年国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用 技能竞赛技术文件



二〇二六年六月

目录

1.项目简介	- 3 -
1.1 项目描述	- 3 -
1.2 竞赛目的	- 3 -
1.3 相关文件	- 3 -
2.选手应具备的基本知识和能力	- 4 -
2.1 选手应具备的基本知识	- 4 -
2.2 选手应具备的能力	- 5 -
3.竞赛模块及命题方式	- 7 -
3.1 竞赛模块	- 7 -
3.2 竞赛模块简述	- 7 -
3.2.1 国产具身智能体产线装调模块	- 7 -
3.2.2 创新路演答辩模块	- 8 -
3.3 命题方式	- 8 -
3.4 命题方案	- 8 -
4.评分规则	- 8 -
4.1 评价分	- 8 -
4.2 测量分	- 9 -
4.3 安全规范考核（扣分制）	- 9 -
4.4 评分流程说明	- 10 -
5.项目特别规定	- 10 -
6.竞赛相关设施设备	- 11 -
6.1 竞赛场地及设备设施	- 11 -
(2) 创新路演答辩模块场地及设备设施	- 12 -
模块安排在普通平面教室（会议室）进行，场地空间宽敞，照明和通风良好；工位布置按专家答辩式布局，示意图如下：	- 12 -
表 7 创新路演答辩模块考场示意图	- 12 -
6.2 竞赛设备和工具	- 12 -
6.2.1 竞赛设备清单	- 12 -
6.2.2 竞赛工具清单	- 15 -
6.3 竞赛场地禁止自带使用的设备和材料	- 15 -
7.健康和安	- 15 -

国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛技术文件是对竞赛项目内容的框架性描述，正式比赛内容及要求以竞赛当日公布的赛题为准。

1.项目简介

1.1 项目描述

具身智能（Embodied Intelligence）是人工智能（以下简称：AI）与机器人学交叉的前沿领域，强调智能体通过身体与环境的动态交互实现自主学习和进化，其核心在于将感知、行动与认知深度融合。本次技能竞赛重点训练和考察选手融合应用国产自主可控的具身智能体平台、接口技术、机器人及 PLC、配合机电及传感器等软硬件装备，搭建具身智能产线，完成柔性生产制造任务，并结合自身工作实际提出相关创新提案的复合型能力。

1.2 竞赛目的

为深入贯彻党的二十大关于推进新型工业化、发展人工智能产业、提升产业链供应链韧性和安全水平等重大决策，充分依托上海市关于人工智能和高端装备产业发展政策，加速培养高素质产业工人，助推产业发展，现将举办国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛。

1.3 相关文件

本项目技术工作文件只包含项目技术工作的相关信息。除阅读本文件外，开展本项目竞赛还需配合其他相关文件一同使用，以下文件 6 月在大赛官网公布：

- (1) 具身智能体开发技术资料。包括模型上下文协议（MCP）接口规范、智能体（Agent）开发与调试指南、大模型 API 调用说明及相关工具链使用手册。
- (2) 世界技能竞赛机电一体化项目专业技术规范及机电一体化（MPS）系统模块设备技术资料，包括供料单元、皮带机单元、分流皮带机单元等。
- (3) 国产天行大型 PLC 相关资料。包括天行 PLC 和 HMI 集成开发平台（IDE）软件安装包、天行 PLC 产品说明手册资料、天行 PLC 用 AI 辅助编程使用指南等。
- (4) 国产图灵机器人技术资料。包括机器人本体用户手册、控制器编程手册、示教器操作指南及机器人离线编程/仿真软件使用说明。

2. 选手应具备的基本知识和能力

2.1 选手应具备的基本知识

(1) 具身智能与大模型应用知识

- ①大语言模型基本原理与应用；
- ②提示词工程设计与优化；
- ③智能体架构设计及任务链推理逻辑；
- ④模型上下文协议（MCP）原理、接口定义与工具调用；
- ⑤JSON 数据格式处理与 API 通信接口调试；
- ⑥具身智能系统的感知-决策-执行闭环原理

(2) 电气控制技术基础知识

- ①流体传动基础知识
- ②液压泵的类型、结构与工作原理
- ③液压执行元件类型及特点
- ④液压控制阀分类及其应用
- ⑤气源装置及辅助元件
- ⑥气动执行元件类型及特点
- ⑦气动控制及基本回路
- ⑧气动传动系统

(3) 传感器与继电器控制基础

- ①传感器的概念、组成、分类与特性
- ②常用传感器的工作原理及应用
- ③新型传感器及应用
- ④检测技术及应用
- ⑤常用低压电器
- ⑥继电器及继电控制基本知识

⑦基本电气控制电路

(4) 国产天行大型 PLC 控制与编程基础

- ①国产天行大型 PLC 硬件基础与软件安装
- ②国产天行大型 PLC 基本指令及系统功能调用
- ③国产天行大型 PLC 编程（ST、LAD、SFC 语言）
- ④国产天行大型 PLC AI 辅助编程及其应用；
- ⑤国产天行大型 PLC HMI 的组态和编程；
- ⑥国产天行大型 PLC 的通讯及网络

(5) 国产图灵工业机器人技术

- ①工业机器人机械结构、运动学基础与坐标系定义；
- ②机器人示教器（Teach Pendant）界面操作与参数设置；
- ③机器人基本运动轨迹控制（关节插补、直线插补、圆弧插补等）；
- ④机器人 IO 信号配置、逻辑控制指令及程序结构；
- ⑤机器人工具坐标系（TCP）与工件坐标系标定；
- ⑥机器人与 PLC、上位机的通讯协议与联调；
- ⑦机器人安全操作规程与故障排除

(5) 创新方案与工程项目管理知识

- ①创新方案中需求分析、痛点拆解、方案架构、效益分析、风险评估标准；
- ②工业技改、岗位创新成果的实用性、可行性、经济性、可复制性评价维度；
- ③安全生产、设备运维、现场作业规范，创新方案符合现场合规要求。

2.2 选手应具备的能力

本项目在世界技能大赛机电一体化项目能力要求基础上，融合“具身智能体开发、国产图灵机器人装调、国产天行大型 PLC 装调、创新能力”等技能要求，见表 1。

表 1 选手能力要求

模块 (能力)	能力描述
世界技能大赛 机电一体化 项目能力	(1) 高效、合理安排管理工作、团队合作； (2) 顺畅实现交流和人际沟通，落实用户需求做出回应； (3) 准确识图并完成工业机械安装与调试； (4) 开发、调试机电一体化系统； (5) 连接、配置工业控制器； (6) 软件编程及人机界面组态通讯等； (7) 设计电气、气动、液压回路； (8) 分析、运行和维修机电一体化系统。
具身智能体 开发能力	(1) 设计、搭建与调试智能体系统； (2) 运用大语言模型处理生产指令等信息； (3) 通过智能体调用接口协议，指挥 PLC 与机器人执行生产； (4) 通过感知模块反馈，使智能体确认任务完成； (5) 结合实际考查与智能体语音交互等能力。
国产机器人 及 PLC 应用能 力	(1) 国产天行大型 PLC 装调能力； 使用天行 PLC 配套的 AI 辅助编程，配置接口完成流程控制； HMI 人机界面的组态及和 PLC 的通讯建立； 调试智能体与天行 PLC 的接口，确保智能体指令执行到位。 (2) 国产图灵机器人装调能力 装配末端机械手； 使用示教器对图灵机器人运行进行调试； 调试智能体与图灵机器人接口，确保智能体指令执行到位。
创新能力	(1) 考查选手对生产系统的效率精益改善能力； (2) 对生产物料异常的识别与容错处置能力。

3.竞赛模块及命题方式

3.1 竞赛模块

本项目为团队赛，两人一队。预计9月底在宝武人才开发院（宝武上海工匠学院）举办。赛前交流技术、熟悉装备与场地2天。竞赛任务、时间及分数权重具体如下：

表2 竞赛模块、时间及分数权重

模块名称	竞赛时间 min	分数 权重	分数		
			评价分	测量分	合计
国产具身智能体产线装调	150	80%	20	80	80
创新路演答辩	≤15	20%	100	/	20
总计	165	100%	36	64	100

3.2 竞赛模块简述

3.2.1 国产具身智能体产线装调模块

考核时间：150分钟。

通过团队（双人合作）竞赛方式，根据现场提供的比赛任务书，在满足机电一体化专业技术规范的前提下，并在规定时间内完成具身智能体搭建、机器人及PLC装调，主要包括：

（1）国产天行大型PLC装调

根据工作说明和要求，使用AI辅助编程助手，编写天行大型国产PLC程序，设置变频器、通信参数等实现控制生产线的运行。

（2）国产图灵机器人调试运行

根据工作说明和要求，调试国产机器人实现抓取和装配等功能。

（3）具身智能体搭建

在国产具身智能体开发平台上完整构建“感知-认识-行动”闭环控制，主要包括：针对柔性制造需求和实际工况，设计智能体的推理 workflow；将国产机器人及PLC程序装载在智能体中；配置并调试接口，建立与机器人及PLC等硬件之间的通讯，实现智能体驱动产线装备运行。

3.2.2 创新路演答辩模块

考核时间：不超过 15 分钟。

通过团队（双人合作）竞赛方式，将本次赛训所涉及的核心技术理念、知识，与自身岗位和工作场景紧密结合，完成一项技术创新应用的提案，并协同进行路演展示及回答裁判专家提问。

3.3 命题方式

国产具身智能体产线装调模块须对试题保密。由裁判长签署保密责任书后，根据本技术文件的思路及内容独立负责试题的命题、印刷及保密工作。创新路演答辩模块采用开放式命题。赛前技术交流时公布两个模块样题（含试题、评分框架）。

3.4 命题方案

本项目的命题依据、赛题的结构及设计要求参考世界技能大赛标准。国产具身智能体产线装调模块采用比赛设备已知，比赛试题未知的方式进行。比赛设备在本技术文件中列出，由赛场提供。

4. 评分规则

本次评分规则参照世界技能大赛评分规则执行。本项目评分标准为测量和评价两类。凡可采用客观数据表述的评判称为测量；凡需要采用主观描述进行的评判称为评价。

4.1 评价分

评价分打分方式：3 名裁判为一组，独立评分，把三个裁判的权重分相加，除以 3 得到平均权重分，再乘以子项的分值权重。裁判相互间分差必须小于等于 1 分，否则需要给出确切理由并在小组长或裁判长的监督下进行调分。

在本项目中，国产具身智能体产线装调模块专业技术规范评分、创新路演答辩评分将采用评价分的方式进行。评价分权重表如表 3。

表 3 评价分权重表

权重分值	要求描述
0 分	各方面均低于行业标准，包括“未做尝试”
1 分	达到行业标准
2 分	达到行业标准，且某些方面超过标准
3 分	达到行业期待的优秀水平

4.2 测量分

测量分打分方式：按模块设置若干个评分组，每组由 2 名及以上裁判构成。每个组所有裁判一起商议，在对该选手在该项中的实际得分达成一致后最终只给出一个分值。测量分评分准则样例如表 4：

表 4 测量分评分样式

类型	示例	最高分值	正确分值	不正确分值
满分或零分	工件被传送到传送带上	2.0	2.0	0
满分或部分得分	天行 PLC 与智能体的通信逻辑：包含收到请求、任务解析、动作执行、状态反馈并复位清零 4 个状态功能实现（每实现一个功能得 0.75 分）	3.0	3.0	0-2.25

在本项目中，具身智能体、天行 PLC、图灵机器人三项功能实现评分及时间评分都将采用测量分的方式进行。

4.3 安全规范考核（扣分制）

安全规范考核不单独配分，采用扣分制，从选手实操总分中扣除。裁判在评分过程中全程观察记录，于评分流程第四步统一汇总扣分。

安全违规扣分细则见表 5。

表 5 安全违规扣分标准

序号	违规情形	扣分
1	未按规定穿戴防护用品（工作服、安全帽、绝缘鞋等）	扣 5 分
2	操作过程中存在危险行为（如身体部位进入机械臂工作范围）	扣 5 分
3	机械臂运行速度超过额定速度的 80%	扣 5 分
4	发生轻微碰撞（无设备损坏）	扣 10 分
5	发生严重碰撞导致设备损坏	终止比赛，总成绩计 0 分

注：同一选手出现多项违规的，累计扣分，直至总成绩扣为 0 分。

4.4 评分流程说明

采用现场评分。其中国产具身智能体产线装调模块采取在选手工位直接评判；创新路演答辩模块采取选手现场展示、裁判评判。评分标准由裁判长根据组委会要求提前报送，经检查无误后实施评价。

国产具身智能体产线装调模块评分过程分以下五步：

第一步：机械臂功能评分（评判机械臂编程的准确性及轨迹合理性）

第二步：PLC 功能评分（评判 PLC 程序编写准确性）

第三步：具身智能体功能评分（评判具身智能体搭建的熟练性）

第四步：安全规范评分（汇总全程安全违规情况，从总分中扣除相应分值）

第五步：时间评分（评判选手的工作效率）时间分计算方法如下：

时间分 = $(T_x - T_a) * P / (T_x - T_n)$ ，其中 T_x 表示最长完成时间、 T_a 表示实际完成时间、 T_n 表示最短完成时间、 P 表示最高时间分值。

创新路演答辩模块评分过程分以下五步：

第一步：裁判分别打分；

第二步：各裁判打分汇总后取算术平均分。

5.项目特别规定

(1) 赛前一天组织专家进行各参赛队自带工具检查，违反安全规定的工具都不允许带入比赛工位。

(2) 此次机电一体化项目赛题和配套文件均采用中文语种。

(3) 在比赛日内，以下做法均属于技术违规，人员涉及选手，教练，裁判，以及相关人士。

1) 选手将工具、比赛试题等带离比赛工位。

2) 选手将自己的移动电话或 U 盘等可移动存储设备带入比赛工位。

3) 选手使用事先准备好的 PLC/机器人程序。

4) 比赛时间结束后，选手故意拖延比赛时间。

5) 在任何时间，选手故意进入其他参赛队比赛工位。

6) 比赛期间, 教练、裁判及相关人员给本队选手提供有利信息。

7) 评判期间, 裁判故意拖延评判时间。

8) 比赛过程中, 不同队选手互相提供有利信息。

(4) 涉及技术违规的相关参赛队, 一经证实, 将由专家组依据情节轻重, 将被处以警告, 扣减 5—15 分, 直至取消竞赛资格。涉事裁判将被取消裁判资格及禁止进入比赛区。

6. 竞赛相关设施设备

6.1 竞赛场地及设备设施

(1) 国产具身智能体产线装调模块赛场可满足多支队伍同时竞技, 比赛工位数应大于等于参赛队数; 每个工位标示工位号, 每个工位空间占地大小为 $3\text{m} \times 4\text{m}$ 。

①每个工位配备机电一体化设备组装与调试比赛平台 1 套, 课桌或工作台 1 张, 座椅 2 张, 220V 单相电源三孔插座一个, 独立线路供电的 220V 计算机电源插座 2 个, 0.5Mpa 压缩空气 1 路。提供放置器件包装盒、导线线头废弃物的垃圾桶 1 个。

②赛场内设置总电源过载、短路、漏电保护; 每工位设置过载、短路、漏电保护; 若某工位跳闸, 不得影响其他工位正常操作。

③赛场供电系统接地系统良好, 接地电阻不超过 4Ω 。

④赛场设置摄像头, 赛场投影显示竞赛时间。

由竞赛承办单位按比赛工位配置设备设施, 每个比赛工位配置如表 6。

表 6 工位配置

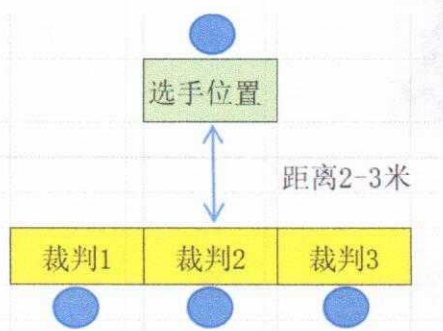
序号	主体设备名称	型号	单位	数量
1	比赛工位含机器人、PLC、设备	$3\text{m} \times 4\text{m}$	平方米	1
2	工作台含编程电脑	$150\text{cm} \times 80\text{cm} \times 78\text{cm}$	个	2
3	软垫座椅	$43\text{cm} \times 50\text{cm} \times 84\text{cm}$	把	2
4	配电箱	220V/10A	个	1
5	接线板	4 个 3P	个	2
6	垃圾桶	10L	个	1

序号	主体设备名称	型号	单位	数量
7	气源供给	6mm 气源接口	个	1

(2) 创新路演答辩模块场地及设备设施

模块安排在普通平面教室（会议室）进行，场地空间宽敞，照明和通风良好；工位布置按专家答辩式布局，示意图如下：

表 7 创新路演答辩模块考场示意图


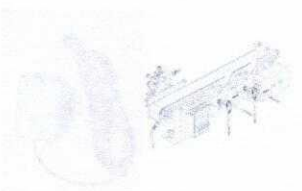


6.2 竞赛设备和工具

6.2.1 竞赛设备清单

比赛主要设备请见表 8（由竞赛承办单位按比赛工位配备。）：

表 8 设备清单

序号	设备名称	规格/照片	单位	数量
1	皮带机		套	1
2	分流组件（1个分流挡板+一个皮带机弧形末端）		套	1

序号	设备名称	规格/照片	单位	数量
3	供料装置		套	1
4	供料装置 (国产)		套	1
5	分流滑道		套	3
6	翻转模块		套	1
7	空压机		台	1
8	工业相机		台	1

序号	设备名称	规格/照片	单位	数量
9	吸盘夹爪		套	1
10	图灵机器人		台	1
11	天行大型 PLC 实训箱(含 PLC、HMI、连接器等)		台	1
12	编程电脑		台	1

说明：1.比赛使用的图灵机器人型号 TR07-910B，轴数：6 轴（垂直多关节串联结构），额定负载 7kg，最大臂展 910mm，重复定位精度 $\pm 0.02\text{mm}$ ，本体重量：50kg。

2.比赛使用的 PLC 为天行 T3 系列 PLC，输入输出电压满足 DC24V，同时配有外接 24VDC 5A 稳压电源，以保证驱动较大负载，如直流电机（额定电流 1.5A）。竞赛设备所用电压为 DC24V，传感器类型均为 PNP。

6.2.2 竞赛工具清单

主要工具清单（赛场提供），见表9。

表9 主要工具清单

序号	名称	型号/规格	数量	单位
1	内六角扳手	1.5mm~10mm	1	套
2	水口钳	6寸/152mm	1	把
3	一字螺丝刀	2.5×75mm	1	把
4	十字螺丝刀	0#3x75mm	1	把

6.3 竞赛场地禁止自带使用的设备和材料

竞赛场地禁止自带使用的设备和材料，见表10。

表10 禁止自带使用的设备和材料

序号	设备和材料名称
1	个人笔记本电脑、平板电脑
2	手机、智能手表等通信设备
3	U盘、移动硬盘等可移动存储设备
4	个人耳机、智能眼镜等可穿戴设备
5	任何纸质或电子形式的参考资料、代码库
6	任何未经许可的软件、插件或API密钥

注：赛前一天裁判组将对选手携带物品进行检查，不符合竞赛安全及公平性规定的物品将被要求带离比赛现场。选手仅需携带身份证件及参赛证入场，所有竞赛所需软件环境已由赛场统一预装。

7.健康和安

- (1) 在每天结束时或要求时或被告知时，必须整理清洁现场。
- (2) 室内区域，包括临时搭建的建筑内都禁止吸烟，只允许在指定区域吸烟。
- (3) 在所有操作中，尽量控制噪声。
- (4) 选手进入比赛区域，必须穿防扎防砸工作鞋，长发须束起并佩戴工作帽。

附件 2:

2026 年国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛

选手报名表

姓 名		性 别		照片规格:358 像素(宽)×441 像素(高), 分辨率 350dpi, 照片尺寸为 32mm×26mm; 免冠彩色头像, 颜色模式:24 位 RGB 真彩色, 白底。大小不超 200K。
民 族		政治面貌		
出生年月		学 历		
身份证号码				
单位所在地 (省市+区县)				
职业(工种) 名 称		职业资格 等 级		
专业技术 职 称		参加工作 时 间		
手机号码				
工作单位				
通讯地址				
邮政编码		电子邮箱		
获 奖 情 况				
获奖时间	获奖名称	授予单位	荣誉级别	
本人所在单位 推荐意见	签字 _____ 盖章 _____ 年 月 日			

如无获奖经历, 请填“无”。

附件 3:

2026 年国产机器人及 PLC 新型工业化场景应用技能竞赛
报名汇总表

参赛单位 (签章):

序号	所在省、市 (县)	姓名	性别	身份证号	工作单位	手机	备注

填表说明: 请在备注栏填写报名身份“选手”“选手兼领队”“领队”。