

第三十二届江苏省青少年科技模型大赛

信息与素质素养提升活动-XR 航天创意挑战赛规则

(2026年4月版本)

一、比赛目的

XR 航天创意挑战赛参赛对象为中小學生，要求参加比赛的代表队自行完成设计制作、程序的编写运行、机器人的调试和操作。现场展示时，参赛队员在特定的参赛场地上，按照一定的规则进行比赛操作。

XR 航天创意挑战的目的是检验青少年对编程技术的理解和电子操作能力掌握程度，激发我国青少年对人工智能编程技术的兴趣，培养编程思维、动手能力、科技创新能力。

二、参赛范围

1. 参赛对象: 小学、初中、高中、高职。
2. 参赛要求: 比赛为团队赛，每支参赛队由 2 名学生、1 名指导老师组成。

三、比赛器材

1. 自备参赛电脑，计算机的硬件配置及操作系统需满足 XR 人工智能编程软件环境的运行要求。
2. 开源智能电子硬件、传感器、结构件及相关专用配件。

四、比赛主题

本届 XR 航天创意挑战赛主题为：“月球探险”，赛事理念为：“提升编程技能、筑就创新思维、实现科技创造梦”

想”。旨在促进中小学生对智能应用技术在帮助人类探索宇宙方面的作用，并使得同学们在探索智能控制知识、代码编程技能的过程中塑造成科技创新人才。

五、比赛说明

1. 比赛设软件编程任务与月球物资采集任务两个竞赛环节，参赛队需合理分配时间完成对应的编程任务和月球物资采集任务。

2. 每个参赛队伍一个账号，账号绑定选手信息。选手现场登录比赛账号，根据任务要求制作比赛内容，软件编程任务比赛总时长 90 分钟，月球物资采集任务以具体规则中要求，参赛选手需合理规划时间完成比赛内容。

3. 比赛过程中，软件编程任务在编码完成后，参赛选手可运行调试结果并查看当前得分情况。每个任务均可重复调试并重新查看得分。所有任务均完成后，参赛选手可选择提交成绩。成绩提交后视为完成本次竞赛所有任务，并无法再次修改调试编码。比赛时间结束时，参赛选手未提交成绩的，系统将自动提交。

4. 月球物资采集任务中比赛场地环境为冷光源、低照度、无磁场干扰。但由于赛场环境的不确定因素较多，例如，场地表面稍有褶皱不平整，光照条件有变化等等。参赛队在设计机器人时应考虑各种应对措施。

六、比赛规则

（一）小学组软件编程任务比赛规则

编程任务：比赛开始时，裁判现场抽取本场的比赛任务，比赛任务会在下列五个任务中进行抽取。

1. 火箭发射（30分）

任务情境：火箭完成总装、测试等各项准备工作后，火箭发射平台带着火箭转运至发射区，加注推进剂，火箭踏上前往太空的征程。

1.1 发射倒计时（5分）

参赛选手根据赛项软件中已有代码，进行编程控制补全。待发射塔完成展开与摆臂张开后，编写代码控制已有程序，每秒读出一个数字，依次为“5、4、3、2、1，点火”，当发出点火声音，得5分。

1.2 火箭发射（15分）

编写代码，显示助推器火焰及地面烟雾，控制火箭开始向上移动，脱离地面，得5分。

控制火箭正常向上移动，并在升空后到达10公里处，得5分。

画面以相同速度跟随火箭运动，得5分。

1.3 重力转向（10分）

编写火箭转向程序。火箭上升到10公里之后，于到达11公里位置前，火箭完成X正方向倾斜任意角度，得10分。大于11公里发生偏转，以及10公里前提前偏转均不得分。

2. 火箭入轨（20分）

任务情境：火箭在达到一定高度后，将其搭载的航天器送入地球轨道。参赛选手需展示出色的导航和轨迹规划技能，确保航天器准确无误地进入目标轨道。

2.1 一级火箭分离（5分）

编写一级火箭分离程序。当屏幕中显示燃油殆尽字样时（50-60公里），控制一级火箭与二级火箭分离，得5分。50公里前，以及60公里后分离不得分。

2.2 整流罩分离（5分）

编写整流罩分离程序。当火箭上升至80公里到150公里之间的任何高度，控制两个整流罩与火箭分离，得5分。需控制两个整流罩均脱离火箭，80公里前，以及150公里后分离不得分。

2.3 航天器入轨（5分）

编写二级火箭分离程序。当屏幕中显示到达指定位置字样时（160-390公里），控制二级火箭与航天器分离，得5分。160公里前，以及390公里后分离不得分。

2.4 太阳帆展开（5分）

根据竞赛工程中已有代码，进行编程控制补全。当航天器上升至400公里后，编写代码控制已有程序，完成太阳帆展开，得5分。400公里前展开不得分。

3. 航天器对接（15分）

任务情境：在成功入轨之后，不同的航天器需要在太空中完成对接操作，实现资源共享和协同工作。参赛选手将通过模拟软件进行航天器对接操作，展现操作技巧和应变能力。

3.1 航天器调整姿态（10分）

编写空间站调转程序。当屏幕显示“开始执行调转程序”文字后，控制航天器在3秒内Y方向调转 180° ，得10分。非提示文字出现时间控制调转不得分，提示文字消失后未完成调转不得分。

3.2 实现航天器对接过程（5分）

编写航天器对接程序。航天器一旋转后，会自动向航天器二方向移动，编写程序控制航天器一的移动，实现调整航天器一与航天器二的对接偏差，并成功精准对接。当两个航天器之间发生碰撞后，航天器即停止飞行，停止飞行后判定X/Y方向对接误差在 ± 0.1 内，得5分。

4. 空间站组建（25分）

任务情境：通过多个航天器的对接与组合，形成一个功能齐全的空间站。参赛选手将设计并组装复杂的空间站，测试他们的工程设计和系统集成能力。

4.1 实验舱1与核心舱对接（5分）

编写实验舱1与核心舱对接程序，使实验舱1与核心舱对接成功。当两个航天器之间发生碰撞后，航天器即停止飞行，停止飞行后判定X/Y方向一致，Z方向对接误差在 ± 0.1

内，得 5 分。

4.2 实验舱 2 与核心舱对接（5 分）

编写实验舱 2 与核心舱对接程序，使实验舱 2 与核心舱对接成功。当两个航天器之间发生碰撞后，航天器即停止飞行，停止飞行后判定 X/Y 方向一致，Z 方向对接误差在 ± 0.1 内，得 5 分。

4.3 载人飞船与核心舱对接（5 分）

编写载人飞船与核心舱对接程序，使载人飞船与核心舱对接成功。当两个航天器之间发生碰撞后，航天器即停止飞行，停止飞行后判定 X/Y 方向一致，Z 方向对接误差在 ± 0.1 内，得 5 分。

4.4 货运飞船与核心舱对接（5 分）

编写货运飞船与核心舱对接程序，使货运飞船与核心舱对接成功。当两个航天器之间发生碰撞后，航天器即停止飞行，停止飞行后判定 X/Y 方向一致，Z 方向对接误差在 ± 0.1 内，得 5 分。

4.5 对接顺序（5 分）

全部航天器对接完毕后，判定对接执行顺序。与核心舱的对接顺序依次为：货运飞船 → 实验舱 1 → 实验舱 2 → 载人飞船，顺序一致，得 5 分。

5. 返回着陆舱（10 分）

任务情境：当任务完成后，航天员乘坐返回舱安全返回

地球表面。这一过程中涉及再入大气层、减速降落等复杂步骤，必须确保航天员的绝对安全。参赛选手需设计可靠的返回方案，并模拟执行，从而验证再入和着陆策略。

5.1 返回舱返回（5分）

根据竞赛工程中已有代码，进行编程控制补充。当显示的返回舱高度在 15000 米至 10000 米之间时，控制返回舱打开降落伞，得 5 分。15000 米前，以及 10000 米后开伞不得分。

5.2 返回舱着陆（5分）

根据竞赛工程中已有代码，进行编程控制补充。当显示的返回舱高度在 500 米以下时，控制返回舱点火反冲并安全着陆，得 5 分。500 米前控制点火反冲不得分。

（二）小学组月球物资采集任务比赛规则

1. 场地说明



场地地膜尺寸为 2355*1135mm，材质为喷绘布。

2. 场地环境

机器人比赛场地环境光照稳定且无磁场干扰。但由于赛场环境的不确定因素较多，例如，场地表面有褶皱不平整，光照条件有变化等等。参赛队在设计机器人时应考虑各种应对措施。

3. 任务说明

比赛时将机器人放置在启动区启动，采用无线遥控或编程方式使机器人完成相应任务。比赛开始前选手有 40min 调试时间。每支参赛队伍共比两轮，两轮连续进行，出发前仅有 2min 准备时间，用于装置还原和机器人结构调整。每支参赛队伍共比两轮，两轮连续进行，每轮用时不得超过 150 秒，选手可选择放弃第二轮比赛机会，放弃轮次记 0 分，用时 150 秒。机器人完成所有任务或选手主动示意结束，裁判记录完成任务得分和所用时间。每轮最大时长到，亦视作比赛结束，所用时间记作 150 秒，期间已获得分有效。机器人正投影完全离开场地区域，亦视作比赛结束，期间用时记作该轮所用时长，离开区域前得分有效。

4. 遥控机器人设备要求：

(1). 尺寸：出发前，机器人尺寸不得大于 25cm*25cm*25cm（长*宽*高）。

(2). 马达：比赛任务过程中机器人使用的电机和舵机总和不得超过 3 个。

(3) . 轮胎：外直径不得大于 7cm。

(4) . 操控：采用无线蓝牙遥控或者编程自主运行。

(5) . 电源：机器人供电电压不得高于 9V。

5. 评分规则

(注：任务仅为场景模拟，切勿将其与真实工作相比。地图及场地模型均由比赛现场官方提供。在计算任务得分时，所有区域均包含线宽。)

5.1 启程（10 分）

比赛开始后机器人正投影完全驶离启动区（以启动区外边框为边界线），得 10 分。

5.2 清理太空垃圾（10 分）

调试阶段前，抽签决定太空垃圾道具（直径 4cm 的圆形铁片，如图 1.1 所示）摆放位置，其摆放位置为地图标识点 A-D 中的一处。抽签结果适用于当场比赛所有队伍。机器人获取铁片道具并成功将其完全带离摆放位置（以摆放位置外边界为准）得 5 分，机器人将铁片带至终点（铁片正投影完全落在终点区框线内）再得 5 分。



图 1.1 太空垃圾道具示意图

5.3 对接空间站（10分）

调试阶段前，抽签决定空间站任务道具摆放位置，其摆放位置为地图标识点E-H中的一处。抽签结果适用于当场比赛所有队伍。机器人行驶至任务点，机器人拨动杆件，使钢珠成功吸附在磁铁上（如图1.2/1.3所示），得10分。

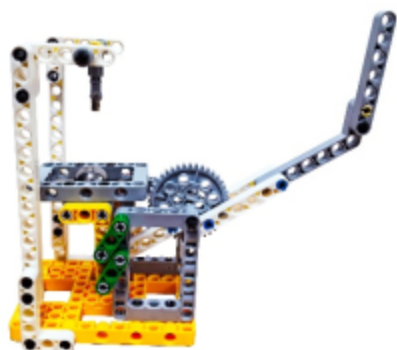


图 1.2 空间站道具初始状态

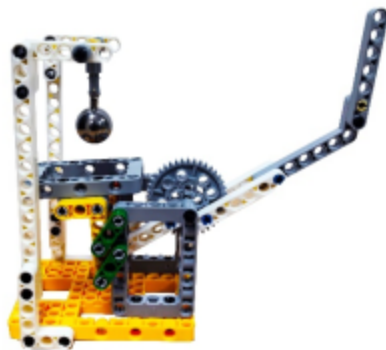


图 1.3 对接空间站成功状态

5.4 修复信号塔（10分）

调试阶段前，抽签决定信号塔任务道具摆放位置，其摆放位置为地图标识点E-H中的一处（与空间站任务道具位置不重合）。抽签结果适用于当场比赛所有队伍。机器人行驶至任务点，抽离杆件使信号塔竖起（如图1.4/1.5所示），得10分。



图 1.4 信号塔道具初始状态



图 1.5 信号塔修复成功状态

5.5 开启舱门（10分）

机器人行驶至任务点，成功开启舱门（舱门面板最低点距离场地图不小于 5cm，如图所示），得 10 分。

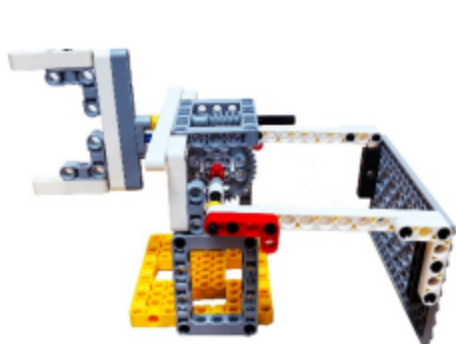


图 1.6 舱门道具初始状态



图 1.7 舱门开启成功状态

5.6 运送物资（10分）

机器人将地图物资区摆放的物资道具推送至舱门内（物资道具正投影完全落在舱门区框线内），得 10 分。物资道具为 4cm 正方体海绵块（如图 1.8 所示）

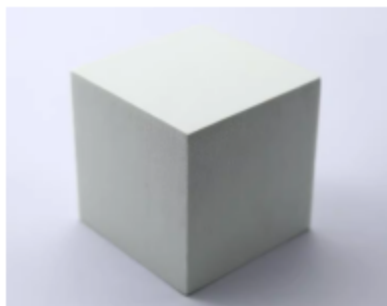


图 1.8 物资道具示意图

5.7 执行新任务（30分）

机器人行驶至任务点，机器人推动操纵杆带动卡片旋转（四面卡片颜色分别为红、黄、绿、蓝），如图 1.9 所示，任务卡片为编号 1 至 4 的 IC 卡（其中红色卡编号为 1，黄色卡编号为 2，绿色卡编号为 3，蓝色卡编号为 4）。

触发任务道具卡片有效旋转（旋转至少 360° ），得 10 分。

选手观察或者机器人自主识别目标任务卡片（任务位置右侧箭头所指方向的卡片）信息后，机器人达到正确终点区（任务卡片为红色或黄色，对应终点区 1；任务卡片为绿色或蓝色，对应终点区 2），且机器人正投影部分在终点区域内，再得 10 分。

机器人到达任一终点且机器人正投影完全在终点区域内（以终点区域边框外边线为准），再得 10 分。

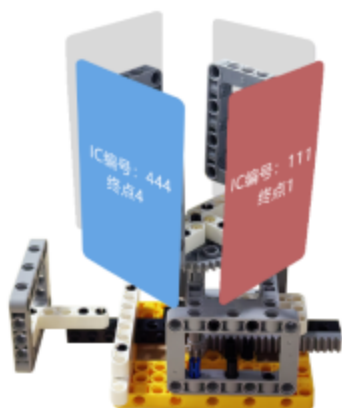


图 1.9 任务卡抽签道具示意图

5.8 太空愿景（10分）

机器人到达终点后，机器人指示灯亮为红灯（机器人进入终点区前需未亮红灯），得10分。

（三）初高中组软件编程任务比赛规则

编程任务：比赛开始时，裁判现场抽取本场的比赛任务，比赛任务会在下列五个任务中进行抽取。

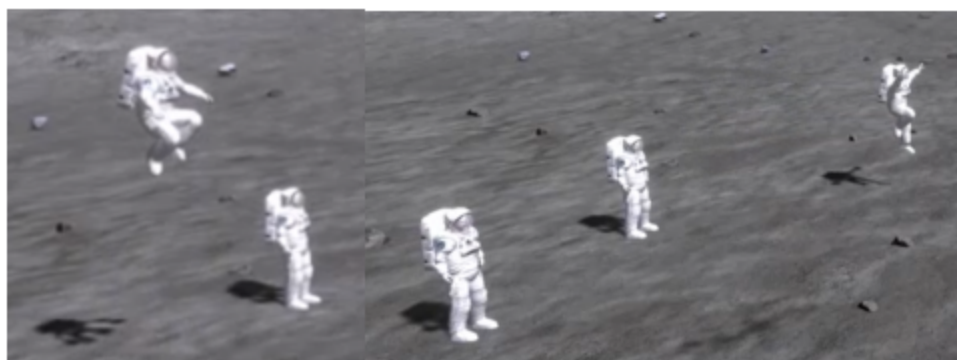
1. 人类登陆月球（25分）

任务情境：人类再次踏上了月球。这次的任务不仅是科学研究的重要组成部分，更象征着人类探索太空的新里程碑。宇航员们将在月球表面进行一系列关键活动，包括跳跃动作、采集岩石样本和插旗仪式，以展示人类对太空探索的决心与能力。

1.1 月球表面运动学研究（15分）

编写程序控制宇航员身穿宇航服，在月球表面的一个平坦区域进行跳跃实验。跳跃验证宇航员每次跳跃高度约2.5至3米；滞空验证宇航员跳跃时间约1至2秒；跳远验证航

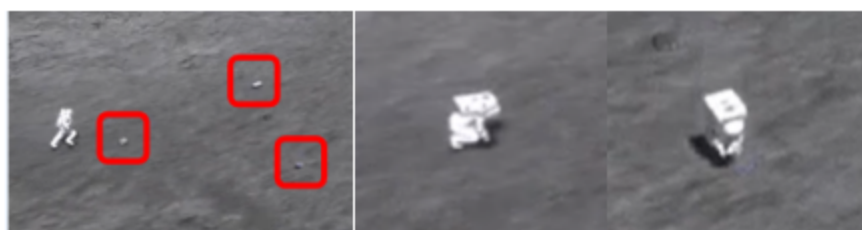
航天员跳跃距离约 6.5 至 7.7 米。跳跃高度、跳跃时间、跳跃距离每完成一项任务，整体运行过程须不少于 5 秒，可获得 5 分。



宇航员跳跃高度航天员跳跃距离

1.2 月球岩石样本采集（5 分）

编写程序控制采集宇航员在以下位置（场景中三个指定岩石资源：岩石一、岩石二、岩石三）采集岩石样本，完成所有岩石样本采集，整体运行过程须不少于 10 秒，可获得 5 分。



采集岩石样本整体运行过程须不少于10秒

1.3 月球表面旗帜部署任务（5 分）

编写程序使采集宇航员在（场景中指定光圈位置）将旗杆插入月球土壤，然后展开旗帜，整体运行过程须不少于 10 秒，可获得 5 分。



将旗杆插入月球土壤

2. 月球探测任务（20分）

任务情境：月球车将承担关键的勘探和数据收集工作，通过一系列精确操作，揭示月球表面的秘密，并为未来的人类驻留计划提供宝贵的数据支持。

2.1 导航与定位（10分）

编写程序使月球车从起点出发，避开障碍物（在月球车行驶路线中设置一些障碍物，需要月球车行驶几个弯路），行驶到并完全进入到标黄特效区域（终点），整体运行过程须不少于10秒，可获得10分，每触碰到一个障碍扣2分。



月球车行驶到标黄区域，其中避开障碍物

2.2 岩石样本采集操作（5分）

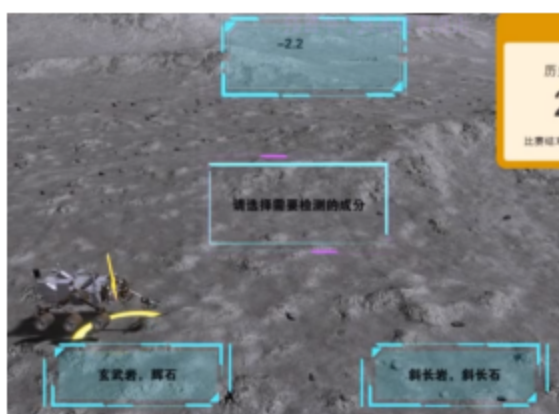
编写程序使月球车利用其配备的机械臂，从（终点）位置采集岩石样本。月球车的钻头进入月壤2米至2.5米深，整体运行过程须不少于5秒，可获得5分。



采集岩石样本

2.3 土壤成分分析（5分）

编写程序使月球车利用机械臂检测土壤的类型及成分（玄武岩，辉石或斜长岩，斜长石），两个选项包含类型及成分，选择一个选项并包含类型及成分，检测成功后将结果显示在屏幕中，整体运行过程须不少于5秒，可获得5分。



检测土壤成分

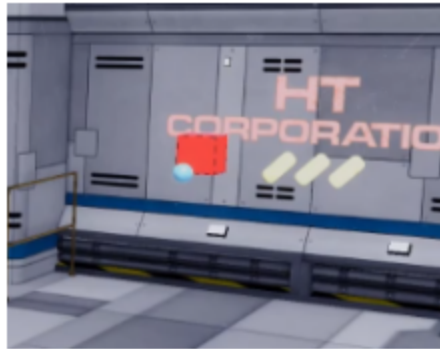
3. 空间站上的日常训练（10分）

任务情境：为了确保宇航员们能够成功完成这项艰巨的任务，他们在空间站上进行了多种日常训练，包括球体的失重状态实验、宇航员的失重状态训练。

3.1 球体的失重状态实验（5分）

编写程序使宇航员将一个球体释放到失重环境中，并且让球体悬浮到空中（红色方块）的位置，整体运行过程须不

少于 5 秒，可获得 5 分。



球体悬浮到空中

3.2 宇航员的失重状态训练（5 分）

编写程序使宇航员保持失重状态，并且移动至（蓝色方块）的位置，整体运行过程须不少于 5 秒，可获得 5 分。



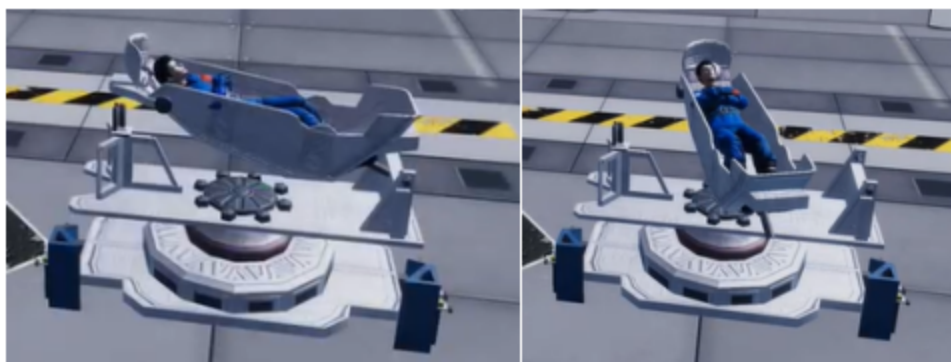
宇航员保持失重状态

4. 空间站上的关键训练（15 分）

任务情境：为了确保宇航员们能够成功完成这项艰巨的任务，他们在空间站上进行了多种关键训练，包括共振椅训练和离心球训练。

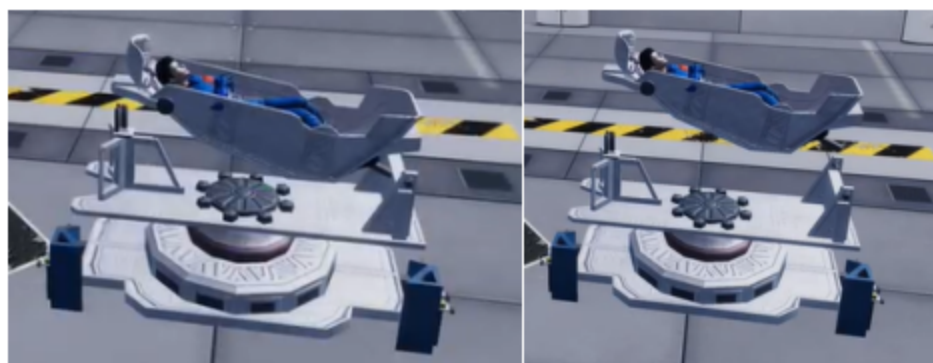
4.1 共振椅训练（10 分）

使用指定全局变量 Y 控制单次旋转角度，使用全局变量 Yround 控制旋转次数，编写程序使“共振椅二”360 度顺时针旋转 5 圈，逆时针旋转 5 圈，单圈旋转时间大于 2 秒，可获得 5 分。



共振椅逆时针旋

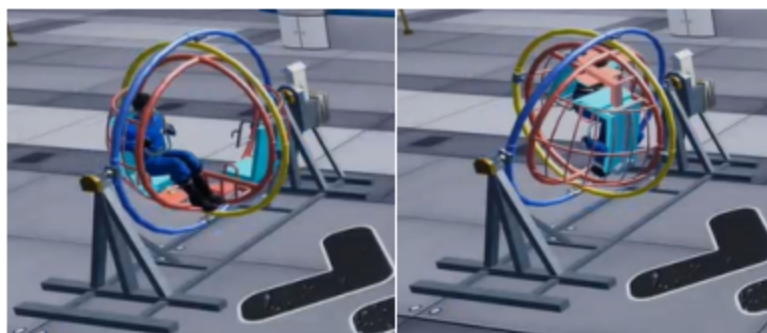
使用指定全局变量 Yzhen、Zzhen 编写程序使“共振椅二”上下前后摆动，Z 方向摆动范围在 ± 0.2 单位区间，Y 方向摆动范围 ± 0.1 单位区间，单次震荡大于 1 秒，单方向震荡 5 次，单方向震荡时，另一个方向需复位，可获得 5 分。



共振椅单方向震荡

4.2 离心球训练（5分）

使用指定全局变量 X 控制单次旋转角度，使用全局变量 Xround 控制旋转次数，编写程序使“离心球一”360 度顺时针旋转 5 圈，逆时针旋转 5 圈，单圈旋转时间大于 2 秒，可获得 5 分。



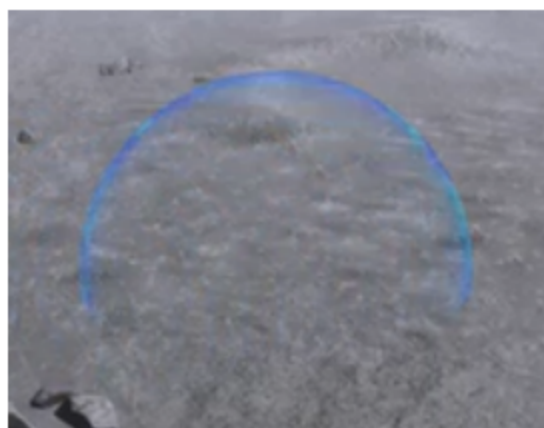
离心球顺时针旋转

5. 建设月球基地（30分）

任务情境：人类这次的目标不仅仅是短期探测，而是建立一个长期驻留的月球基地。这个基地将成为未来深空探索的重要跳板，为科学研究、资源开发以及人类在太空中的生存提供宝贵的数据和经验。

5.1 建设防护罩（5分）

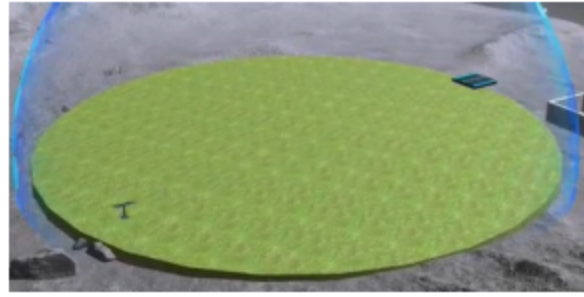
编写程序使在预定区域（39.79， -0.88， 22.91）建设防护罩，防护罩缩放倍率为300，可获得5分。



建设防护罩

5.2 安装太阳能装置（5分）

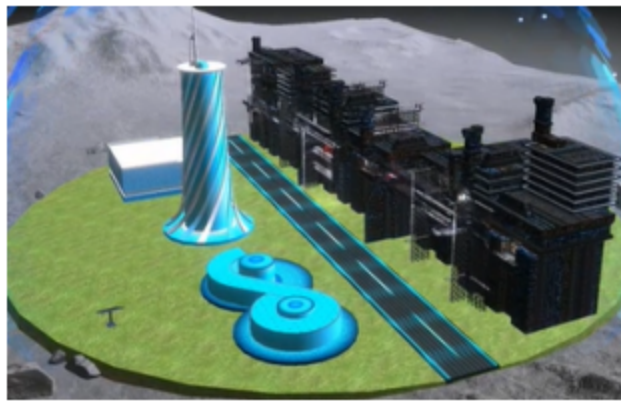
编写程序使在预定区域（61.74， 2.08， -34.96）建设太阳能装置，可获得5分。



建设太阳能装置

5.3 建造建筑（5分）

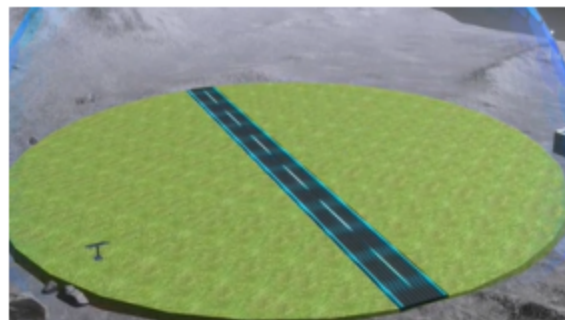
编写程序使在预定区域（31.88，1.83，-1.99），Y 偏转 102.37，缩放 0.7 建设房屋群，可获得 5 分。



建设房屋群

5.4 建造公路（5分）

编写程序使在预定区域（39.86，1.9，19.75）建设公路，Y 旋转 100，公路长度缩放设定为 14，可获得 5 分。



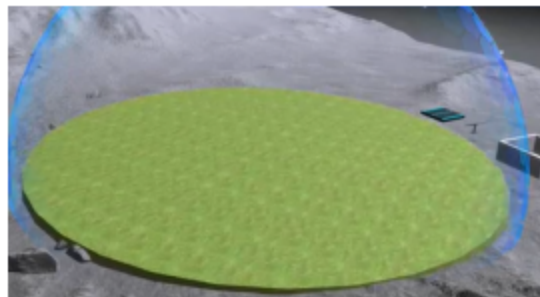
建设公路

5.5 建造水池（5分）

编写程序使在预定区域 (25.43, 2.87, -31.30) 建设水池, 可获得 5 分。

5.6 打造草地 (5 分)

编写程序使在预定区域 (39.79, 2, 22.91) 建设草地, 草地尺寸合理且小于能量护罩 (缩放大于等于 0.65 小于等于 0.75), 可获得 5 分。



建设草地

(四) 初高中组月球物资采集任务比赛规则

1. 场地说明



“月球物资采集”竞赛场地图

场地地膜尺寸为 2355*1135mm，材质为喷绘布。

2. 场地环境

机器人比赛场地环境光照稳定且无磁场干扰。但由于赛场环境的不确定因素较多，例如，场地表面有褶皱不平整，光照条件有变化等等。参赛队在设计机器人时应考虑各种应对措施。

3. 任务说明

比赛时将机器人放置在启动区启动，采用编程使机器人自主运行完成相应任务。比赛开始前选手有 80min 调试时间。每支参赛队伍共比两轮，两轮连续进行，出发前仅有 2min 准备时间，用于装置还原和机器人结构调整。每支参赛队伍共比两轮，两轮连续进行，每轮用时不得超过 150 秒，选手可选择放弃第二轮比赛机会，放弃轮次记 0 分，用时 150 秒。机器人完成所有任务或选手主动示意结束，裁判记录完成任务得分和所用时间。每轮最大时长到，亦视作比赛结束，所用时间记作 150 秒，期间已获得分有效。机器人正投影完全离开场地区域，亦视作比赛结束，期间用时记作该轮所用时长，离开区域前得分有效。

4. 机器人设备要求：

(1) . 尺寸：每次出发前，机器人尺寸不得大于 25cm*25cm*25cm（长*宽*高）。

(2) . 主控：支持图形化编程和代码编程软件；集成可

编程控制的液晶屏、按键、七彩灯等。

(3) . 马达：比赛任务过程中机器人使用的电机和舵机总和不得超过 3 个。

(4) . 磁铁部件：比赛任务过程中机器人携带的磁铁部件不得超过 1 个。

(5) . 电源：机器人电源电压不得高于 9V。

5. 评分规则

(注：任务仅为场景模拟，切勿将其与真实工作相比。地图及场地模型均由比赛现场官方提供。在计算任务得分时，所有区域均包含线宽。)

5.1 启程（10 分）

比赛开始后机器人正投影完全驶离启动区（以启动区外边框为边界线），得 10 分。

5.2 清理太空垃圾（10 分）

调试阶段前，抽签决定太空垃圾道具（直径 4cm 的圆形铁片，如图 1.1 所示）摆放位置，其摆放位置为地图标识点 A-D 中的一处。抽签结果适用于当场比赛所有队伍。机器人获取铁片道具并成功将其完全带离摆放位置（以摆放位置外边界为准）得 5 分，机器人将铁片带至终点（铁片正投影完全落在终点区框线内）再得 5 分。



图 1.1 太空垃圾道具示意图

5.3 对接空间站（10分）

调试阶段前，抽签决定空间站任务道具摆放位置，其摆放位置为地图标识点 E-H 中的一处。抽签结果适用于当场比赛所有队伍。机器人行驶至任务点，机器人拨动杆件，使钢珠成功吸附在磁铁上（如图 1.2/1.3 所示），得 10 分。

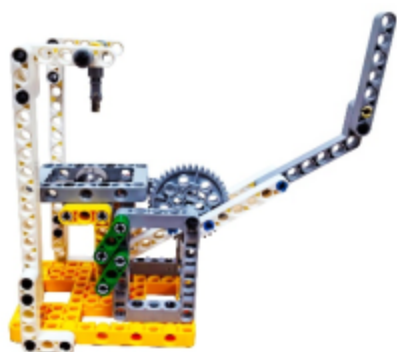


图 1.2 空间站道具初始状态



图 1.3 对接空间站成功状态

5.4 修复信号塔（10分）

调试阶段前，抽签决定信号塔任务道具摆放位置，其摆放位置为地图标识点 E-H 中的一处（与空间站任务道具位置不重合）。抽签结果适用于当场比赛所有队伍。机器人行驶至任务点，抽离杆件使信号塔竖起（如图 1.4/1.5 所示），得 10 分。



图 1.4 信号塔道具初始状态



图 1.5 信号塔修复成功状态

5.5 开启舱门（10分）

机器人行驶至任务点，成功开启舱门（舱门面板最低点距离场地图不小于 5cm，如图所示），得 10 分。

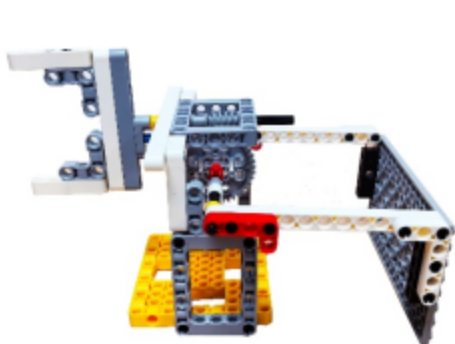


图 1.6 舱门道具初始状态



图 1.7 舱门开启成功状态

5.6 运送物资（10分）

机器人将地图物资区摆放的物资道具推送至舱门内（物资道具正投影完全落在舱门区框线内），得 10 分。物资道具为 4cm 正方体海绵块（如图 1.8 所示）



图 1.8 物资道具示意图

5.7 执行新任务（30分）

机器人行驶至任务点，机器人推动操纵杆带动卡片旋转（四面卡片颜色分别为红、黄、绿、蓝），如图 1.9 所示，任务卡片为编号 1 至 4 的 IC 卡（其中红色卡编号为 1，黄色卡编号为 2，绿色卡编号为 3，蓝色卡编号为 4）。

触发任务道具卡片有效旋转（旋转至少 360° ）之后停止旋转，机器人识别目标任务卡片（任务位置右侧箭头所指方向的卡片）信息，并将机器人身上的七彩灯点亮且颜色与任务卡片颜色一致直至比赛结束，灯光保持点亮状态直至比赛结束，得 10 分。

机器人达到正确终点区（上述任务卡片为红色或黄色、卡片 A 或卡片 B，对应终点区 1；任务卡片为绿色或蓝色、卡片 C 或卡片 D，对应终点区 2），且机器人正投影部分在终点区域内，再得 10 分。

机器人到达任一终点且机器人正投影完全在终点区域内（以终点区域边框外边线为准），再得 10 分。

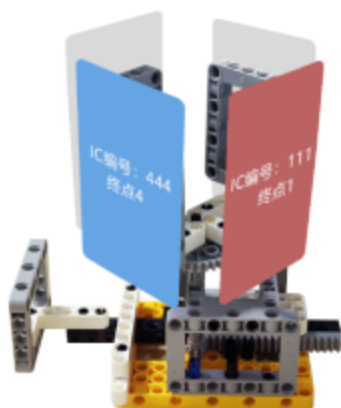


图 1.9 任务卡抽签道具示意图

5.8 太空愿景（10分）

机器人到达终点后，机器人身上的屏幕显示对中国航天的美好愿景内容（文字或图片）：内容体现正能量得5分；内容有创新性，再得2分；内容有趣味性，再得2分；内容显示美观再得1分。

七、注意事项

1. 每位选手限参加一个赛项，严禁重复、虚假报名一经发现或举报，将取消比赛资格。未在竞赛时间内参加比赛视为弃权。
2. 本规则是实施裁判工作的依据，在竞赛过程中裁判有最终裁定权。凡是规则中没有说明的事项由裁判组决定。
3. 比赛结束后若出现相同的分数，用时较短者排名在前。

XR 航天创意挑战赛 (小学组) 记分表

(软件编程任务环节)

参赛队名称：

参赛学校：

姓名：

参赛号：

| 任务 | 分值 | 得分 |
|-------|------|----|
| 火箭发射 | 30 分 | |
| 火箭入轨 | 20 分 | |
| 航天器对接 | 15 分 | |
| 空间站组建 | 25 分 | |
| 返回着陆舱 | 10 分 | |
| 完成时间 | | |
| 总计 | | |

参赛队员签字：

裁判签字：

XR 航天创意挑战赛 (小学组) 记分表

(月球物资采集任务环节)

参赛队名称：

参赛学校：

姓名：

参赛号：

| 任务 | 分值 | 第一轮 | 第二轮 |
|--------|-----|-----|-----|
| 启程 | 10分 | | |
| 清理太空垃圾 | 10分 | | |
| 对接空间站 | 10分 | | |
| 修复信号塔 | 10分 | | |
| 开启舱门 | 10分 | | |
| 运送物资 | 10分 | | |
| 执行新任务 | 30分 | | |
| 太空愿景 | 10分 | | |
| 完成时间 | | | |
| 总计 | | | |

参赛队员签字：

裁判签字：

XR 航天创意挑战赛 (初高中组) 记分表
(软件编程任务环节)

参赛队名称：

参赛学校：

姓名：

参赛号：

| 任务 | 分值 | 得分 |
|-----------|------|----|
| 人类登陆月球 | 25 分 | |
| 月球探测任务 | 20 分 | |
| 空间站上的日常训练 | 10 分 | |
| 空间站上的关键训练 | 15 分 | |
| 建设月球基地 | 30 分 | |
| 完成时间 | | |
| 总计 | | |

参赛队员签字：

裁判签字：

XR 航天创意挑战赛 (初高中组) 记分表

(月球物资采集任务环节)

参赛队名称:

参赛学校:

姓名:

参赛号:

| 任务 | 分值 | 第一轮 | 第二轮 |
|--------|-----|-----|-----|
| 启程 | 10分 | | |
| 清理太空垃圾 | 10分 | | |
| 对接空间站 | 10分 | | |
| 修复信号塔 | 10分 | | |
| 开启舱门 | 10分 | | |
| 运送物资 | 10分 | | |
| 执行新任务 | 30分 | | |
| 太空愿景 | 10分 | | |
| 完成时间 | | | |
| 总计 | | | |

参赛队员签字:

裁判签字: