

石首市电化教育馆

关于开展 2024 年创客活动的通知

各乡镇办区、市直中小学：

为贯彻落实国务院《新一代人工智能发展规划》及教育部《教育信息化 2.0 行动计划》在中小学设置人工智能相关课程，逐步推广编程教育的工作要求，结合我市创客教育工作实际情况，为培养学生的编程意识和创新能力，推动人工智能及编程教育的普及实施，决定开展关于开展 2024 年创客活动，活动设“畅游桃花山”机器人挑战赛、悟空创意编程作品展示活动两大项目，现将有关事项通知如下：

一、活动对象

全市在校中小學生。

二、活动组别

活动组别分为小学组和中学组。

三、作品参赛流程

1. 《展示交流名单》（见附表 1、附表 2），学校盖章有效，同时以电子邮件形式提交发至 46482416@qq.com。作品提交截止时间：2024 年 12 月 6 日。

2. 提交“活动材料包”，包含报名表，演示视频（视频格式为 MP4，画面中必须有参赛选手自我介绍（学校、年级、姓名），无

剪辑的连续执行任务过程音视频，可以嵌入局部画中画，但不得影响遮挡任务画面。建议不超过 5 分钟，大小建议不超过 200MB。

3. 每件作品参赛作者限报 2 人，每人限报 1 件作品，每件作品限报辅导教师 1 名。

4、入围作品参加现场展示活动，具体展示时间另行通知。

四、活动奖项

活动设立一、二、三等奖、优秀辅导教师奖，优秀组织奖。

联系人：沈杰 联系电话：13797510788

邮箱：46482416@qq.com

附件 1：人工智能项目—“畅游桃花山”机器人挑战赛交流名单

附件 2：“计算思维项目—悟空创意编程”展示交流名单

附件 3：“畅游桃花山”挑战赛评审标准

附件 4：“悟空创意编程”评审标准

石首市电化教育馆

2024 年 10 月 10 日

附件 1

“人工智能项目—机器人挑战赛”展示交流名单

学校（盖章）：

序号	组别	队员姓名	性别	年级	指导教师	联系电话

附件 2

“计算思维—悟空创意编程”展示交流名单

学校（盖章）：

序号	组别	队员姓名	性别	年级	指导教师	联系电话

附件 3

“畅游桃花山” 机器人挑战赛评审标准

一、活动主题

畅游桃花山

二、活动规则



(一) 以任务挑战完成为评分规则。满分为 100 分。完成度相同者以更短时间内完成挑战者获胜。

(二) 挑战开始后选手不得触碰机器人小车。

(三) 任务流程，首先，小车的两后轮放在起跑线上。然后开机，开机后显示屏显示前进的标志，并亮绿灯，鸣笛后开始绕环山公路前进，在环山公路碰到第一个十字路口向右上山到千里之眼，沿千里之眼行驶到第三个路口下山，在第四个环山公路口停止，亮红灯，屏幕显示停止标志，鸣笛，任务结束。

“畅游桃花山”机器人挑战赛计分标准

序号	任务	分值	计分
1	开机后屏幕显示前进标志	5	
2	亮绿灯	5	
3	发出一声鸣笛	5	
4	沿环山公路行驶成功	10	
5	第一个路口转弯成功	5	
6	第二个路口转弯成功	10	
7	千里之眼行驶成功	10	
8	第三个路口转弯成功	10	
9	第四个路口停止	5	
10	屏幕显示停止标志	5	
11	亮红灯	5	
12	发出一声鸣笛	10	
13	完成任务时间减少每减少一秒得1分，最多得15分	15	
14	现场完成随机抽签的任务 (加分项)	20	

附件 4

悟空创意编程评审标准

《西游记》是中国古典文学名著，在新时代，仍然散发着它的独特魅力。“黑神话悟空”利用空间计算-定位捕捉，全景扫描等先进技术制作的国产 3A 游戏大作，火遍全球，让全世界进一步了解了中国传统文化的博大精深。

请以《西游记》为背景，使用爱学创悟空编程软件，结合平时学习的编程知识，创作一个动画、游戏或者故事等作品。

悟空创意编程计分标准

项目	指标描述	分值	
主题内容	1. 主题明确，内容清晰完整，具有创新性。	5	20
	2. 作品表达、展现逻辑清楚，具有趣味性。	5	
	3. 弘扬正确人生观，价值观。	5	
	4. 作品为作者原创，无抄袭。	5	
程序设计	1. 作品设计结构、功能合理、步骤清晰。	10	40
	2. 程序设计简洁高效，代码规范。	10	
	3. 程序运行流畅，无明显错误。	10	
	4. 程序设计有创新性，形式新颖或能创新性解决实际问题。	10	
艺术审美	1. 界面美观、色彩协调、布局合理。	5	20
	2. 角色富有美感，有特点、大小协调。	5	
	3. 场景设计合理，符合主题要求。	5	
	4. 作品音效生动有趣，音质清晰，与画面运行一致。	5	
作品展演	1. 作品展示思路清晰，操作娴熟。	5	20
	2. 语言表达清晰流畅，体现作品亮点及意义。	5	
	3. 普通话标准，视频制作精美，简洁。	5	
	4. 作品演示过程完整，无明显错误。	5	