参赛作品格式规范

# ****一、总体要求****

项目研究报告或论文正文字数（不包括摘要和关键词字数）应不少于2000字、不超过10000字，实物作品必须提供与实物作品相对应的说明文档，字数原则上也不少于2000字、不超过10000字，采用word版本编排。报告或论文涉及的内容包含但不限于提供的参考示范。

# ****二、页面要求****

A4页面。正文采用小四号宋体，标准字间距，单倍行间距。不要设置页眉，页码位于页面底部居中。

# ****二、图表要求****

插图按序编号，并加图题（位于图下方，五号黑体，加粗），推荐采用嵌入型版式。

表格按序编号，并加表题（位于表上方，五号黑体，加粗）。推荐采用三线表，必要时可加辅助线。

# ****四、字体字号要求****

题目黑体，小三，加粗，居中

（空一行）

（空一行）

**【摘要】**正文，宋体，小四，单倍行距（400—600字以内）

**【关键词】宋体，小四，加粗，逗号隔开**

**【Abstract】**Times New Roman，小四，单倍行距

**【Key words】**Times New Roman，小四，加粗，单倍行距，**逗号隔开**

（空一行）

（空一行）

**一级标题：黑体，小四，加粗，左对齐**

正文：宋体，小四，首行缩进两个字符，单倍行距

二级标题：黑体，小四，首缩进两个字符

正文：宋体，小四，首行缩进两个字符，单倍行距

（空一行）

参考文献（黑体，小四号，居中）

（空一行）

[1] xxx，xxx．xxx现状和发展．（标题文字，宋体，5号），2001，23(3)：275-279（Times New Roman,5号）

[2] Lee H Y, Reinholtz C F. Inverse kinematics of serial-chain manipulators[J]（英文，Times New Roman，5号）. ASME Journal of Mechanical Design. 1996, 118(3): 396-404

（中文字符，宋体，5号，非中文字符Times New Roman,5号）

注：专著为[M]，报纸[N]，期刊文章为[J]，论文集为[C]，学位论文为[D]，报告为[R]，标准为[S]，专利为[P]；文献顺序先中文后英文，中文按姓名的拼音排序，英文按照姓名的字母排序。

**参考：**

基于北斗智慧城市建设\*\*的研究

（空一行）

（空一行）

**【摘要】**据了解，北斗产业是国家战略性、先导性和基础性产业，长沙作为湖南北斗导航企业聚集区，产业基础扎实、优势企业集聚、业态相对完整、自主创新突出、应用特色鲜明，具有加快北斗导航产业创新发展的比较优势。北斗数据创新中心落户湖南，将推动北斗导航在智慧城市、智慧交通等领域的应用，稳步推进湖南北斗产业规范化发展，使北斗系统更好地服务于经济和科技。（正文，宋体，小四，单倍行距（400—600字以内））

**【关键词】北斗产业，数据（宋体，小四，加粗，逗号隔开）**

**【Abstract】**It is understood that the Beidou industry is a national strategic, pioneering and basic industry. Changsha, as a hub of Beidou navigation enterprises in Hunan, has a solid industrial foundation, a concentration of advantageous enterprises, a relatively complete business format, outstanding independent innovation, and distinctive application features. Comparative advantages of industrial innovation and development. The establishment of the Beidou Data Innovation Center in Hunan will promote the application of Beidou navigation in the fields of smart cities and smart transportation, and steadily promote the standardized development of the Beidou industry in Hunan, so that the Beidou system can better serve the economy and technology.（Times New Roman，小四，单倍行距）

**【Key words】Beidou industry, data（**Times New Roman，小四，加粗，单倍行距，**逗号隔开）**

（空一行）

（空一行）

**一、国内外发展现状（项目相关技术）（黑体，小四，加粗，左对齐）**

国内外在技术方案相关领域方向的最新进展、研究基础及未来十年发展趋势预测（宋体，小四，首行缩进两个字符，单倍行距）

1.1国内现状分析（黑体，小四，首缩进两个字符）

国内在技术方案相关领域方向的最新进展、研究基础及未来十年发展趋势预测

1.2国外现状分析

国外在技术方案相关领域方向的最新进展、研究基础及未来十年发展趋势预测

（空一行）

**二、研究目标**

技术方案是为了解决什么问题或出于什么目的进行研究

（空一行）

**三、创新性**

技术方案的创新点，一旦实现可能带来的意义或影响

（空一行）

**四、主要研究内容及实现思路**

技术方案总体构想、总体研究内容框架、主要科学问题或关键技术研发路线初步考虑

（空一行）

**五、应用前景**

阐明其现实或潜在的应用价值，预期目标成果，期望实现的主要技术指标（量化、对比）

（空一行）

**六、挑战性和不确定性**

为实现最终目标所面临的挑战，包括科学、技术、集成、试验或应用等不同层面及降低成本等方面的主要挑战，进行不确定性分析并提出具体对策。

（空一行）

参考文献（黑体，小四号，居中）

（空一行）

[1] 北斗\*\*现状和发展．（标题文字，宋体，5号），2001，23(3)：275-279（Times New Roman,5号）

[2] Lee H Y, Reinholtz C F. Inverse kinematics of serial-chain manipulators[J]（英文，Times New Roman，5号）. ASME Journal of Mechanical Design. 1996, 118(3): 396-404

（中文字符，宋体，5号，非中文字符Times New Roman,5号）

注：专著为[M]，报纸[N]，期刊文章为[J]，论文集为[C]，学位论文为[D]，报告为[R]，标准为[S]，专利为[P]；文献顺序先中文后英文，中文按姓名的拼音排序，英文按照姓名的字母排序。