



机械与自动控制学院

2018届本科毕业设计（论文）动员会

2017.11.8

2014级各专业培养方案

✓ 毕业设计(论文) : 8学分 (16周) , 第8学期

◆ 机制 “卓越计划” :

专业综合实践 : 6学分 (12周) , 第7学期

毕业设计 (论文) : 14学分 (16周) , 第8学期

◆ 机电 “卓越计划” :

毕业设计 (论文) : 16周 (8学分) , 第8学期

一.毕业设计（论文）时间安排

2017年11月6日—2018年5月31日

本学期毕业设计（论文）安排：

- 2017年11月6日—2017年11月12日：选题，与指导教师对接
- 2017年11月6日—2018年12月10日：任务书、文献阅读、外文翻译、综述报告、开题报告、指导记录卡、进程安排与考核表等

➤（第9周-第13周）

➤2017年12月11日-2017年12月17日：开题检查（第14周）-不考研同学全部参加检查，不能推迟

➤2018年1月15日—2018年1月21日：开题检查（第19周）-考研同学参加检查（学院下发名单）

（备注：12.23-12.24-考研时间）

➤2018年1月20日-2018年3月5日：寒假，毕业设计（论文）按指导老师要求正常进行

本学期所有同学必须完成开题检查，考核结果分为：优、良、中、及格、不及格

各专业公布开题检查结果，不及格下发整改通知单

一、毕业设计（论文）时间安排

2017年11月6日—2018年5月31日

下学期毕业设计（论文）安排：

2018年3月5日开学

➤2018年4月16日—2018年4月22日：全体中期检查（第7周）

所有同学必须完成中期检查，考核结果分为：优、良、中、及格、不及格

➤2018年5月7日—2018年5月12日：机制、机电“卓越计划”班学生 评阅/答辩
(第10周)

➤2018年5月14日—2018年5月20日：全体评阅/答辩（第11周）

➤2018年5月21日—2018年5月27日：各专业二辩、评校优秀毕业论文

➤2018年5月28日—2018年5月31日：有异议、学院大组答辩

毕业设计答辩结果分为：优、良、中、及格、不及格

注意：毕业设计无补考，若不通过，没有毕业证书、学位证书，需要第二年再重新来过！

特别提醒：

- 1. 毕业设计无补考，若不及格，没有毕业证书、没有学位证书，需要第二年再重新来过！**
- 2. 已落实工作的无法办理入职.....**
- 3. 已考取研究生的、出国的无资格入学.....**
- 4. 保送研究生同学、考研同学注意：985/211等院校均对本科毕业设计（论文）有特殊要求，如：毕业设计（论文）优秀、良好以上等。**

一、毕业设计（论文）时间安排

学院、各系组织专家、教师做好**3次全面检查**和**2次抽查工作**。

指导教师、学生应配合院系做好检查和抽查工作，对于**无故延迟上交相关材料两次以上的学生给予取消答辩资格的处理**。具体时间安排如下：

（1）第一次检查：3月下旬至4月初。全面检查学生的文献综述报告、外文文献翻译和开题报告，指导记录等，并**给出“合格”或“不合格”评定和整改意见。（系组织）**

（2）两次抽查：3月末和4月末。安排**两次抽查**。各系每次抽取**50%**的学生毕业设计（论文），依据进度计划检查学生的毕业设计（论文）完成情况，并**给出“合格”或“不合格”评定和整改意见**。对于抽查中发现的**无视毕业环节管理制度、毕业设计（论文）进度严重滞后的学生，取消其答辩资格，并公布抽查结果。（学院组织）**

（3）第二次检查：5月中旬。学生上交毕业设计（论文）打印稿，组织专家全面检查学生的毕业设计（论文），提出整改意见，并给出**“合格”或“不合格”评定**。对于**毕业设计（论文）进度严重滞后的学生，取消其答辩资格，并公布检查结果。（系组织）**

（4）第三次检查：5月下旬。全面检查学生的毕业设计（论文）的整改情况，给出“合格”或“不合格”评定和整改意见。对于**整改情况较差的学生，取消其答辩资格，并公布检查结果。（学院组织）**

3. 实行学院大组答辩制度。对于历次检查和抽查中发现的**毕业设计（论文）进度滞后、质量较差的各专业学生**，参加**学院专门组织的大组答辩**，实行**指导教师回避制度**，严格把好质量关。学生应按照答辩委员会提出的整改意见认真修改毕业设计（论文），努力提高毕业设计（论文）的质量。**学院答辩委员会将对未能达到质量要求的毕业设计（论文）的成绩评定为不及格。**

特别注意：

1. 开题检查或中期检查有一项不及格的学生按照整改要求认真整改，经检查评定合格方可申请答辩，整改质量较好，且系第二次检查与学院第三次抽查结论合格的可申请专业一辩，否则直接进入专业二辩。
2. 开题检查、中期检查两项均不及格的学生按照整改要求认真整改，经检查评定合格方可申请答辩，且直接进入学院大组答辩。对于整改情况较差的学生，直接取消其答辩资格。

根据《浙江理工大学毕业设计（论文）教学工作规范》的规定，每位指导教师一般每周均需安排面对面指导，并对学生进行阶段考核和考勤，填写《毕业设计（论文）进程安排与考核表》。

对于擅自离校或请假逾期的学生，指导教师应将相关情况报告学生工作办公室，学院根据学校学生违纪处理规定，对有关学生按照旷课作出相应处理。

机控学院本科毕业设计（论文）

- 1任务书
- 2文献综述
- 3外文翻译
- 4开题报告
- 5论文
- 6设计图纸
- 7仿真视频
- 8PPT
- 9查阅文献汇总

二、毕业设计（论文）开题检查节点需注意问题

（一）选题

- 1. 用专业的眼光选择有兴趣的题目，选择前可以查查文献
- 2. 与指导教师见面，对接毕业设计相关工作，确定每周指导时间地点
- 3. 你自己的要求和指导教师的要求一致性
- 4. 选好后到系主任老师处登记确认

附件一：浙江理工大学本科毕业设计（论文）选题申报表

年 月 日				
姓 名				
专 业		学 号		
指导教师		职 称		
选题内容（国内外现状；重点解决的问题）				
选题的落实情况以及对学生的要求（文献、仪器设备、材料、工作地点及学生应具备的技能）				
选题内容摘要	理论研究 / 实验研究 / 工程技术设计 / 应用设计研究 / 软件开发			
选题来源情况	纵向课题 / 横向课题 / 教师自主课题 / 学生自主课题	类型	设计/论文	
实习地点及日期				
系主任审核意见：				
签名： 年 月 日				

(二) 任务书

附件二： 浙江理工大学本科毕业设计（论文）任务书

同学（专业 / 班级： ）

视下达毕业设计（论文）课题任务书，必须保质保量地认真按时完成。

课题名称	
主要任务与目标	
主要参考文献	

主要参考文献及文献阅读任务			
外文翻译任务			
计划进度：			
起止时间	内容		
实习地点		指导教师姓名	年 月 日
原 查 见	系主任签名， 年 月 日	学院盖章	分管院长签名， 年 月 日

(二) 任务书 (范例)

附件二： 浙江理工大学本科毕业设计（论文）任务书

2012330300305 顾子写 同学（专业 / 班级：机械设计制造及其自动化1班）

现下达毕业设计（论文）课题任务书，望能保质保量地认真按时完成。

课题名称	军用车载光电侦察系统升降平台的设计与分析
主要任务与目标	<p>随着战场信息化建设的急速，车载光电侦察系统升降平台拥有巨大的应用空间，对其的关键技术的研究，如升降方式的选择、升降动力的选择及稳定性分析等各方面的技术研究是具有重要现实意义的。</p> <p>本课题拟以浙江烽火光电设备有限公司项目为设计背景，该同学在本课题中的主要任务是：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) 结构设计车载光电侦察系统升降平台； 2) 对丝杠组件进行设计校核； 3) 利用 Ansys 进行静力学分析。 <p>目标：</p> <p>主要对静止状态下的载车适用的光电侦察系统升降平台进行结构设计与仿真分析。主要从三个方面来进行设计：升降方式的选择、升降平台的稳定性以及升降平台的运动仿真分析。</p> <p>任务：</p> <p>采用理论分析与三维建模与仿真实验的方法，在前人的基础上，通过三维 Solidworks 环境完成车载光电侦察系统升降平台的设计仿真，并对其进行初步的运动学分析、各种负载条件下的有限元分析以及可靠性分析和动力学仿真。</p>

主要内容与基本要求	<p>主要内容：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 总体方案设计。根据车载光电侦察系统升降平台的总体设计要求，制定两种方案，比较各方面性能以及考虑设计要求后，最终确定基于丝杠螺母传动的螺旋式升降机构。 2. 结构设计。在 Solidworks 中进行螺旋式丝杠螺母升降机构的整体结构设计。 3. 静力学分析。分别在以下两种工况下在 Ansys 中进行分析，确定工作参数。①有载荷，且有风载荷的情况下，②有载荷，有风载荷，但在斜坡上工作的情况下。在 Ansys 中建立有限元模型，并进行静力学分析，分析各部位的受力情况及应力、变形情况，校核关键件的强度、刚度，对应力集中的部位进行分析，通过增大接触面积、增大圆角等方式降低局部应力、消除应力集中。 4. 车载光电侦察系统升降平台电机减速机等方面的选择。 5. 对车载光电侦察系统升降平台在服役状态下进行运动仿真分析。 <p>基本要求：</p> <p>按照课题内容，应用 Solidworks 和 Ansys 软件完成侦察系统升降平台的结构设计、运动仿真以及可靠性分析等。</p> <p>完成毕业设计要求的各种文档，包括开题报告、文献综述、外文翻译、中期报告及毕业设计论文等。</p> <p>严格按照进度安排，保质保量完成所承担的任务，遵守学校相关规定。</p>
主要参考资料及文献阅读任务	<ol style="list-style-type: none"> 1. 孙树科. 升降机的机械与电气控制系统设计[D]. 西安: 西安理工大学, 2012:1-5. 2. 蔡建, 祁崇等. 车载光电侦察系统升降平台设计[J]. 激光与红外, 2014, 44(3): 273-276. 3. 李秋江, 刘博. 风载对螺旋式升降平台精度影响的分析[J]. 武器系统自动化, 2008, 27(3): 15-17. 4. 王万水. 直升平台[D]. 起重与运输机械, 1986, (12): 27-31. 5. 机械设计手册 1-6 卷. 机械工业出版社, 2004:199-203, 241-256. 6. HU Junran. Formulation of Neural Network Model for the Auto Lift's Vertical Prop[J]. Journal of Hubei Polytechnic University, 2001, 4(3): 67-71. 7. 孙恒, 陈作模等. 机械原理[M]. 第八版. 北京: 高等教育出版社.

(二) 任务书 (范例)

在, 2013(23): 30.	
8. 张文博, 王惠林等. 无人机载光电任务设备升降机构的控制设计[J]. 电子设计工程, 2015, 23(14): 152~154.	
9. 陈立学, 刘李等. 车载升降桅杆系统的控制技术[J]. 应用光学, 2009, 30(2): 187~190.	
10. 于彦彦. 车载升降桅杆台系统研究[D]. 哈尔滨: 哈尔滨工程大学, 2010.	
11. 刘长顺, 陈兆兵等. 风载条件下光电桅杆有限元分析[J]. 火力与指挥控制, 2013, 38(10): 46~50.	
12. 陈兆兵, 郭晓等. 光电桅杆的应用现状与发展趋势[J]. 光电技术应用, 2012, 27(3): 13~35.	
13. 亚历山大·杰特列夫. 机械手册, 1986: 127~145.	
14. 濮良贵, 陈国定等. 机械设计[M]. 第九版. 北京: 高等教育出版社, 2014: 130~141, 77~87, 150~159.	
15. James M. Brown, Jr.. Apparatus and Method for Carrying Wires along A Vehicle-mounted Extensible Mast [P]. U.S.: 6158555, 2000-12-12.	
16. Shihedine Baji, Vienna (FR). Elevating Platform and A Method of Controlling Such A Platform[P]. U.S.: 9079758B2, 2015-7-14.	
17. 胡仁喜, 康士超等. Ansys 14.0 机械与结构有限元分析从入门到精通[M]. 北京: 机械工业出版社, 2013: 2~7.	
18. 刘福军. 机械可靠性设计[M]. 北京: 国防工业出版社, 2011: 103~120.	
19. 叶勇, 郭晓等. 基于 ANSYS 的结构可靠性分析[J]. 机械设计与制造, 2004(6): 63~65.	
20. Christopher E. Brightling, M.B., B.S., Mast cell infiltration of airway smooth muscle in asthma[J]. The New England Journal of Medicine, 2002, 346(22): 1699~1705.	
21. J Flnke, F Riekers, H Schroder. Lifting mast for a lift truck[P]. U.S.: 20070089934, 2007-4-26.	
22. A Shimada, Y Yoshida, A Kato. Load lifting unit for a lift truck[P]. US Patent: 4505635, 2007-5-13.	
23. 孔庆森. 简明机械设计手册[M]. 北京: 北京理工大学出版社, 2008: 2: 59~67, 105~131.	
24. 曹华. 工程有限元方法[M]. 北京: 科学出版社, 2013(1): 132~135.	

	144~145, 240~241.
	25. 侯修寿. 机械系统设计[M]. 黑龙江: 哈尔滨工业大学出版社, 2013(8): 19~30.
外文翻译任务	[1] James M. Brown, Jr.. Apparatus and Method for Carrying Wires along A Vehicle-mounted Extensible Mast [P]. U.S.: 6158555, 2000-12-12. [2] Shihedine Baji, Vienna (FR). Elevating Platform and A Method of Controlling Such A Platform[P]. U.S.: 9079758B2, 2015-7-14.
计划进度:	
起止时间	内容
2015.12.01-2015.12.07	毕业设计前期资料准备、毕业设计任务书、外文翻译任务书
2015.12.08-2016.01.01	毕业实习、文献阅读、外文翻译、译地报告、开题报告
2016.01.01-2016.01.12	译地报告、外文翻译、开题报告、开题答辩
2016.01.13-2016.01.31	车载光电任务设备升降平台在 Solidworks 中建模
2016.02.01-2016.02.29	在 Ansys 中进行三种工况有限元分析
2016.03.01-2016.03.31	故障树可靠性分析
2016.04.01-2016.04.25	Simulink 中建模、总取电机
2016.04.25-2016.05.09	论文撰写
2016.05.12-2016.05.23	论文评阅
实习地点	浙江博马光电设备有限公司
指导教师	姓名: 年 月
系主任	姓名: 年 月
学院领导	系主任姓名: 年 月

(三) 开题报告（范例）

开题报告（包括选题意义与可行性分析、研究的基本内容与拟解决的主要问题、总体研究思路及预期研究成果、研究工作计划等内容，不少于3000字）

附件三： 浙江理工大学本科毕业设计（论文）开题报告

班 级		姓 名	
课题名称			
开题报告（包括选题意义与可行性分析、研究的基本内容与拟解决的主要问题、总体研究思路及预期研究成果、研究工作计划等内容，总字数不少于3000字）			
（本页列出开题报告目录，报告全文附后，格式要求学校统一。）			
成绩			
答 辩 意 见	（从选题、任务工作量、质量预期、可行性等几个方面）		原 定 在 审 核 意 见
	答辩组长签名： 年 月 日		签名： 年 月 日

浙江理工大学本科毕业设计（论文）开题报告			
班 级	机械设计制造及其自动化（1）班	姓 名	蔡子豪
课题名称	军用光电侦察系统升降平台的设计与分析		
目 录			
1、选题的背景和意义			
1.1 国内外研究现状及发展趋势			
1.2 选题的意义			
2、研究的基本内容、拟解决的主要问题			
2.1 基本内容			
2.2 拟解决的主要问题			
3、研究步骤、方法及措施			
4、总方案设计及预期成果			
4.1 设计要求			
4.2 系统功能原理设计			
4.3 升降平台三维建模			
4.4 升降平台的静力学分析			
5、可行性分析			
6、预期研究成果			
7、研究工作计划（进度安排）			
参考文献			
答 辩 意 见	（从选题、任务工作量、质量预期、可行性等几个方面）		系主任审核意见
	答辩组长签名： 年 月 日		签名： 年 月 日

1. 选题的背景和意义

1.1 国内外研究现状及发展趋势

光电侦察系统是现代战争不可或缺的组成部分，而光电系统车载化更是提高了它的机动性与灵活性，使其能够快速侦察、定位、识别多种威胁，更好地隐藏自己，提高生存能力，弥补大型系统的不足，升降平台作为车载系统的一个重要组成单元，主要用于承载光电侦察系统，为其提供一个升降高度可以调节的稳定支撑。

1.1.1 升降机构的研究现状

升降机构按使用方式分为固定式、移动式、自行式和车载式。按行走动力驱动分为液压驱动、交流驱动和内燃机驱动；按升降动力分为人力、电力、发动机和压缩空气驱动；按升降动力传递形式分为液（气）压传动、机械传动、液（气）压机械联合传动。升降台按升降机构大体可分为如图1-1所示的剪叉式升降台（a）、套筒式升降台（b）、塞筒式升降台（c）和桁架式升降台（d）等。

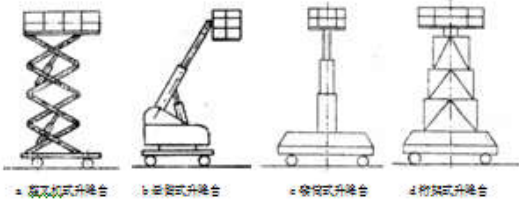


图 1-1 各种升降台

(四) 文献综述 (范例)

浙江理工大学本科毕业设计(论文)文献综述报告

文献综述报告

(包括国内外本课题及相关研究的现状、分析及参考文献目录,要求不少于2000字)

中	班 级	12 机制 1 班	姓 名	郑子豪
	课题名称	军用车载光电侦察系统升降平台的设计与分析		
	文献综述报告(包括国内外本课题及相关研究的现状、分析及参考文献目录,编写要求不少于2000字)			
	目 录			
	1 前言			
	2 升降机构的国内外研究现状			
	3 车载光电侦察系统升降平台的国内外研究现状			
	4 车载光电侦察系统升降平台的关键技术			
	5 车载光电侦察系统升降平台的发展趋势			
	6 总结			
	参考文献			
	(报告全文附录)			
	指导教师			
	审核意见			
		签 名:		
		年 月 日		

载光电侦察系统升降平台的结构设计与仿真分析

(12 机制 1 班 2012330300305)

1. 前言

光电侦察系统是现代战争不可或缺的重要组成部分,而光电系统车载化更是提高了它的机动性与灵活性,使其能够快速侦察、定位、识别多种威胁,更好地隐蔽自己,提高生存能力,弥补大型系统的不足。随着车载侦察系统引入越来越多电子设备的发展需求,对载车的设计也提出了更高的要求。升降平台作为车载系统的一个重要组成单元,主要用于承载光电侦察系统,为其提供一个升降高度可以调节的稳定支撑。光电侦察系统需在高精度精度下工作,因此升降平台在设计过程中需要考虑的因素较多,如升降平台的受力情况、结构形式、驱动方式、线缆连接等。增加升降平台的升降高度,提高其环境适应性,是缩小车载侦察系统与国外同类产品差距的关键因素。

2. 升降机构的国内外研究现状

升降台按使用方式分为固定式、移动式、自行式和半移动式,按传动方式分为机械传动、液压传动和电动传动,按升降动力分为人力、电力、发动机和压缩空气驱动,按升降动力传递形式分为液(气)压传动、机械传动、液(气)压机械联合传动。升降台按升降机构大体可分为如图 2-1 所示的剪叉式升降台(a)、套筒式升降台(b)、臂架式升降台(c)和桅杆式升降台(d)等。

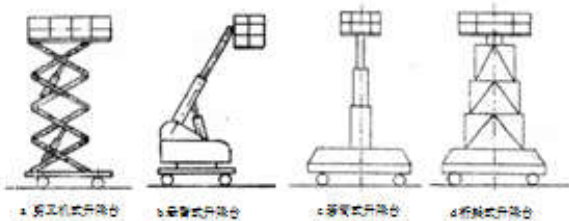


图 2-1 各种升降台

(五) 外文翻译（范例）

每位学生须阅读**2**篇以上（**10000**字符左右）的外文材料，应完成**2000**汉字以上的英译汉翻译。学生应在译文前列出外文原文出处，在译文后附上外文原文。（要求其中**1**篇外文必须翻译完整）

外文翻译

毕业设计题目： 军用车荧光侦察系统升降平台的
结构与仿真分析

原文 1: Apparatus and Method for Carrying Wires along
A Vehicle-mounted Extensible Mast

译文 1: 沿车载升降桅杆缠绕导线的装置和方法

原文 2: Elevating Platform and A Method of
Controlling Such A Platform

译文 2: 一种升降平台及其控制方法

➤ 外文翻译原文的选择三要素：时间、作者、内容

开题检查（作PPT汇报）：任务书、开题报告、文献综述、外文翻译（附原文）

电子版、纸质版均**一样不能少！**

三、毕业设计（论文）中期检查节点需注意问题

完成任务书上规定的总工作量的一半以上

文字版论文、电子版图纸、半成型装置、部分实验数据

.....

PPT汇报

四、毕业设计（论文）答辩节点需注意问题

- 1.指导教师评语及成绩
- 2.评阅教师评语及成绩
- 3.答辩小组评语及成绩
- 4.成绩评定表
- 5.答辩记录表

附件七-4:浙江理工大学毕业设计(论文)成绩评定表

<div> <div>+</div> <div>毕业设计（论文）题目</div> </div>									
姓 名		学 号		专 业					
指导教师评分 (35%)		评阅教师评分 (35%)		答辩小组评分 (30%)		合 计			
答辩委员会评语：									

附件七-1:浙江理工大学毕业设计(论文)指导教师评语表

毕业设计（论文）题目									
姓 名			学 号			专 业			
文献综述 (10%)		毕 业 设 计 (论文) (60%)		工作表现 (10%)		其 他 (20%)		合计 分数	
指导教师评语:									

附件七-2:浙江理工大学毕业设计(论文)评阅教师评语表

毕业设计(论文)题目									
姓 名				学 号				专 业	
选 题 (10%)			文献综述 (10%)		外文翻译 (10%)		毕 业 设 计 (论文) (70%)		合计 分数
评阅教师评语:									

附件七-3:浙江理工大学毕业设计(论文)答辩小组评语表

+	毕业设计(论文)题目						
	姓 名		学 号		专 业		
	毕业设计 (论文) (40%)		答辩情况 (60%)			合 计 分 数	
	答辩小组评语:						

五、毕业设计（论文）指导过程需注意问题

附件九-1：

_____专业_____届本科毕业设计（论文）进程安排与考核表

班 级		学生姓名		总进程	年 月— 年 月 总计 周
设计（论文）题目					
安 排 与 考 核					
起止时间	阶段任务要点	完成情况（指出存在的问题）		检查时间	

浙江理工大学本科毕业设计（论文）指导记录卡

班 级		学生姓名		总进程	年 月— 年 月 总计 周
设计（论文）题目					
日期	指导内容	存在问题		指导教师、学生签字	

每次与指导教师见面后填写！！！（开题检查、中期检查、答辩时检查此表填写情况）

你 需 注 意

1. 所有时间节点(严格执行)
2. 与指导老师的联系（QQ、微信、电话……）；
3. 请假怎么办？（填写请假单，见附件）
4. 遇到瓶颈怎么办？（指导老师请教、研究生请教、专业相关老师请教……）
5. 用人单位让你去实习怎么办？（校友邦系统管理）
6. “卓越计划”怎么办？（校友邦系统管理）

www.xybsyw.com

7. 考研保研同学毕业设计成绩要求优秀怎么办？

(认真做，达到优秀毕业设计的标准——唯一办法)

校友邦平台规范化实习管理

www.xybsyw.com

校友邦平台规范化实习管理要点

(一) 校实践科:

序号	关键事项	具体内容	时间节点	平台模块
1	导入实习基础信息	导院系、专业、学生、教师、课程、学期、实习类型等信息;可下载表格一键导入;	实习前 2 周	基础信息
2	通知	正式发文通知学生、教师使用校友邦平台	实习前 2 周	
3	实习过程管理	根据实践计划要求,管理实习过程、监控实习质量;	每周	统计报表

(二) 分院实践科负责老师:

序号	关键事项	具体内容	时间节点	平台模块
1	发布实习计划	根据学校教学大纲,设置次实习的具体计划;设置实习形式;考核规则,包括周日志、签到等	实习前 2 周	实践教学计划
2	关联指导老师	以实习计划为单位导入校内实习指导老师;可下载表格一键导入;	实习前 1 周	参与学生管理 (导入师生关系)

(三) 校内实习指导老师:

序号	关键事项	具体内容	时间节点	平台模块
1	岗位审核	学生实习岗位审核;	实习前 3 天	报名审核
2	过程资料批阅	批阅学生周志	每周	周日志批阅
3	实习报告、鉴定表评审	在线打分和撰写评语;	实习结束前 1 周	实习报告、鉴定表评审

(四) 学生:

序号	关键事项	具体内容	时间节点	平台模块
1	注册认证	注册自己的账号和密码;认证自己的学籍信息;	实习前 7 天	
2	查看实习课程与计划	实习时间、过程要求、实习报告要求等;	实习前 7 天	实践教学计划
3	提交实习岗位	按要求提交岗位和实习单位接收证明;	实习前 7 天	实践教学计划
4	查看指导消息	查看学校指导老师的指导消息;	实习中	指导消息
5	提交过程资料	提交周志;	实习中	周日志
6	提交实习报告	下载实习报告,填写后按要求格式提交;	实习结束前 1 周	实习报告
7	下载实习成绩鉴定表	完成实习评价后,下载实习成绩鉴定表,如有需要提交企业签字盖章;	实习结束前 1 周	实习成绩鉴定表
8	导出实习手册	实习资料、实习成果达到学校要求导出;	实习结束后 1 周	

关于企业实习特别注意

❖ **毕业设计期间**（ 2017年**11月6日**— 2018年**5月31日**）到**企业实习和做毕业设计**的学生（包括机制“卓越计划”、机电“卓越计划”、非“卓越计划”）全部纳入**校友邦平台规范化实习管理**（ www.xybsyw.com ），学生在**2017年11月24日前**到系主任处申报后领取**用户名和密码**，完成各项信息录入以及企业实习期间的**日志，周记和企业实习总结报告**。（ 2017.11.24日后学院将安排“校友邦平台使用培训会” ）

关于企业实习特别注意

1.机制“卓越计划”班学生需完成“专业综合实践”（“卓越计划”指定课程，该门课程本学期应完成：日志，周记，企业实习总结报告，期末考核需提交此项内容并将于本学期末提交教学管理系统）、**毕业设计**（企业实际题目，由企业指导教师和校内指导教师共同指导完成。）——机制“卓越计划”具体实施负责人俞亚新老师

俞亚新：13185001173；yyxin@zstu.edu.cn

2.机电“卓越计划”班学生需完成企业综合实践、毕业设计（企业实际题目，由企业指导教师和校内指导教师共同指导完成。）——机电“卓越计划”具体实施负责人顾叶琴老师

顾叶琴：13625712060；gyq1965@zstu.edu.cn

3.非“卓越计划”班学生需完成企业实习、毕业设计（企业实际题目，由企业指导教师和校内指导教师共同指导完成。）

上述三类学生均必须完成**2017年11月6日—2018年5月31日**期间的**日志、周记**，企业学习结束完成**“企业实习总结报告”**，企业学习结束提交各系负责毕业设计老师。

你应做到

1. 与指导老师、指导老师所带的**研究生**保持密切联系
2. 查阅文献：**图书馆、网络**
3. 任务书、进度表及时记录、及时更新：**当周内容当周完成**
4. 文档要随时整理：**积少成多，汇成大论文**
5. 应用软件**尽早学**，理论知识**天天看**，实验试验**趁早做**

检测（查重）是怎么回事？

使用“中国知网大学生论文管理系统”进行检测

□ 全文复制比 < 20%：通过检测。（免费一次）

□ 论文引用必须标注文献出处（知识产权）

答辩概略

- **3+2 : (PPT+论文+讲解) + (图纸+实物)**
- **答辩时长 : 自述10-15min , 被提问10-15min**
- **对有异议或争议的论文可申请学院大组答辩**
- **成绩评定 : 优 (校优) 、良、中、及格、不及格**

本科毕业设计论文装订顺序与要求

一、装订顺序

封面——诚信书——中文摘要——外文摘要——目录——正文——参考文献——致谢（——附录）——彩页纸——附件清单——附件。

正文部分：

- 1、封面（装订前：学校统一发放）
- 2、诚信书
- 3、中文摘要
- 4、外文摘要
- 5、目录
- 6、正文
- 7、参考文献
- 8、致谢



浙江理工大学

本科毕业设计（论文）

题 目 _____ 全方位移动机器人的设计与分析 _____

学 院 _____ 机控学院 _____

专业班级 _____ 09 机制 3 班 _____

姓 名 _____ 陈 威 _____ 学 号 B09300303 _____

指导教师 _____ 胡 明 _____

附录部分（包括相关的调查问卷、实验报告、公式推演、简单的设计图纸、计算机程序等，设计实物成果以图片的形式放入附录）：

彩页纸：附件清单1页（附件内容共计**11项**）

- 1、毕业设计任务书
- 2、文献综述
- 3、外文翻译
- 4、开题报告
- 5、指导记录卡
- 6、进程安排与考核表
- 7、指导老师评阅表
- 8、评阅老师评阅表
- 9、答辩小组评语表
- 10、成绩评定表
- 11、答辩记录表

二、注意事项

- 1、指导教师评阅表、评阅教师评阅表、答辩小组评语表装订前到所在答辩组组长处取回；
- 2、准备档案袋一个，封面写上姓名、班级与学号；
- 3、图纸不需要进行装订，折好用透明塑料夹装好，与论文一起放入档案袋；
- 4、论文纸制版本按班级上交，截止日期：另行通知。

◆ 为了高质量完成毕业设计，毕业设计期间同学们有任何问题均可联系我们！

联系方式：

胡明：副院长，负责本科教学；15268170706；QQ（微信）250809693；

办公地点：15-311；86843364；E-mail：huming@zstu.edu.cn

雷鹰：教科办主任，18057139617；QQ 13398933；

办公地点：15-311；86843792；E-mail：flory@zstu.edu.cn

备注：各专业负责人联系方式见下页

感谢同学们给我们师生共同进步的机会！

各系负责人联系方式

单 位	姓 名	职务	联系方式	办公地点
机械设计与制造系	陈换过	常务副系主任	86843369 15988188436	15-606
机械电子工程系	袁嫣红	系主任	86843523 13588159196	15-235
流体工程系	朱祖超	系主任	13906507577	15-245
工业工程系	鲁玉军	系主任	86843352 13588463014	15-313
测控技术与仪器系	张建新	系主任	86843365 13588878941	15-232
自动化系	高金凤	系主任	86843358 13958125823	15-219
电气工程系	赵新龙	系主任	86843341 13732221599	15-231
机械工程实验教学中心	杨金林	主任	86843343 13777566130	15-336
现代纺织装备研发中心	史伟民	主任	86843523 13306718501	15-235

毕业季若难熬，收获**最大**

毕业季若潇洒，后悔**最多**

