

**广东省普通高校申请学士学位授予
专业简况表**

学校名称 东莞城市学院（13844）

学校代码

学科门类 工学（08）

门类代码

专业名称 智能制造工程（080213T）

专业代码

批准时间 2022 年

广东省学位委员会办公室

2024 年 12 月 1 日填

填表说明

一、表内各项目要求提供原始材料备查。

二、“专任教师”是指具有高等教育教师资格证书、从事教学工作的人员。符合岗位要求是指：主讲教师具有讲师及以上（含讲师）职称或具有硕士及以上学位，通过岗前培训并取得合格证、高等教育教师资格证书的教师（中外合作办学高校聘任的外籍教师应符合《中华人民共和国中外合作办学条例》）。全日制在校生人数=本科生数+专科生数 $\times 0.5$ ；生师比=全日制在校生数/教师总数；专任教师中具有研究生学位的比例=(具有研究生学位专任教师数/专任教师数) $\times 100\%$ ；专任教师中具有高级职称的比例=具有副高级以上职务的专任教师数/专任教师数。

三、设计性实验是指给定实验目的、要求和实验条件，由学生自行设计实验方案并加以实现的实验；综合性实验是指实验内容涉及本课程的综合知识或与本课程相关课程知识的实验。

四、“图书”包括纸质图书与电子图书；业务类期刊杂志，按种类和年度装订成合订本，1本算1册。生均年进书量=当年新增图书量/全日制在校生数

五、设计性实验是指给定实验目的、要求和实验条件，由学生自行设计实验方案并加以实现的实验；综合性实验是指实验内容涉及本课程的综合知识或与本课程相关课程知识的实验。

六、表格中涉及到的教学研究项目、获奖、科研项目、专利等均指以学校的名义获得的项目，如果项目负责人以其他单位名义获得，但经费已转入该校的可计入该校科研项目。

七、“近3年”统计时间为填表当年往前推算3年为起始时间，如2023年3月填表，则填写2020年3月至2023年2月的情况。“3年内”统计时间为填表当年往后推算3年为起始时间，如2023年3

月填表，则填写 2023 年 3 月至 2026 年 2 月的情况。

八、本表填写的数据不得超过限报数额，不得随意增加内容。文字原则上使用小四或五号宋体。复制（复印）时，必须保持原格式不变，纸张限用 A4，双面印刷，装订要整齐。

I 定位、目标与方案（专业定位及培养目标不超过 1000 字，人才培养方案请另附）

一、专业定位

智能制造工程专业紧密对接学校办学特色和发展方向，立足粤港澳大湾区，服务国家和大湾区发展战略。该专业学生主要学习数字孪生技术、MES 基础、智能制造概论等相关专业知识，具备智能技术和现代制造工程的知识体系与实践能力。该专业旨在培养具有家国情怀、国际化视野、能够适应新一轮科技革命和产业变革需求的高素质应用型人才。

二、培养目标

本专业旨在培养德、智、体、美、劳全面发展，富有创新精神和实践能力，系统掌握智能制造工程专业理论知识及专业技能，具备较好的机械工程、电气控制工程、计算机和信息化管理等知识，具有智能制造系统分析、设计、集成与运营等方面的工程实践和管理能力，以及良好的人文素养、较强的沟通协作和自我发展意识，毕业后可在智能制造行业（领域）胜任智能装备和智能产品的设计制造、故障诊断、维护维修及智能工厂系统运行、管理及系统集成等相关工作的高素质应用型人才。

三、专业建设方案

（一）课程建设：根据行业需求和学科发展，定期更新课程内容，确保课程的前沿性和实用性；利用现代信息技术，开发高质量的在线课程，满足学生多样化的学习需求；鼓励教师编写或修订教材，确保教材与课程内容相匹配，提高教学效果。

（二）师资队伍建设：积极引进高水平的教师，特别是具有行业经验和科研能力的专家；定期组织教师参加培训、研讨会等，提高教师的教学和科研能力；建立有效的激励机制，鼓励教师积极参与教学和科研活动。

（三）教学条件：投入资金建设现代化的实验室，配备先进的实验设备，满足教学和科研需求；与行业企业合作，建立稳定的实践教学基地，为学生提供实践机会；实现实验室和实践教学基地的资源共享，提高资源利用效率。

（四）科研：明确科研方向，集中力量开展重点领域的科研工作；组建高效的科研团队，发挥团队协作优势；鼓励将科研成果转化为实际应用，服务社会和经济建设。

（五）教研：鼓励教师开展教学研究，探索教学规律，提高教学效果；推广先进的教学方法，如案例教学、项目教学等，激发学生的学习兴趣和积极性；将优秀的教学成果进行推广，提高整体教学水平。

（六）教学质量保障：建立完善的教学质量监控体系，对教学过程进行全面监控；定期开展教学评价，收集学生和教师的反馈意见，及时改进教学；根据教学质量监控和评价结果，持续改进教学工作和教学管理，确保教学质量的稳步提升。

智能制造工程专业将坚持完善规范与强化特色相结合，加强院校交流合作；强化产学研合作机制，提升产学研基地合作的深度与广度，通过人才链与产业链的紧密结合，培养高质量应用型人才。

本专业学生情况

| 类别 | 在校人数 | 当年招生人数 |
|----|------|--------|
| 本科 | 86 | 44 |

| | | | | | |
|---------------------------------|--|--|--|---------|----------|
| 专 科 | 0 | | 0 | | |
| II 师资队伍 | | | | | |
| II-1-1 专业负责人 | | | | | |
| 姓 名 | 性 别 | 出生年月 | 职称 (取得时间) | 所在院系 | 是否 兼职 |
| 张勤 | 女 | 1964年9月 | 教授 2013.5 | 城建与智造学院 | 否 |
| 最高学位或最后学历 (毕业专业、时间、学校、系科) | | 2000年博士毕业于日本国立金泽大学，自然科学研究科机械电子工程专业 | | | |
| 国内外主要学术兼职 (最多填两项) | | 中国农业机械学会，微米纳米学会理事 | | | |
| 本人近3年科研工作情况 | | | | | |
| 总 体 情 况 | 在国内外重要学术刊物上发表论文共 19 篇；出版专著 0 部。 | | | | |
| | 获奖成果共 0 项；其中：国家级 0 项；省部级 0 项；市厅级 0 项，其他 0 项。 | | | | |
| | 目前承担项目共 7 项；其中：国家级 1 项；省部级 2 项；市厅级 0 项，其他 4 项。 | | | | |
| | 近 3 年支配科研经费共 112 万元，年均科研经费 37 万元。 | | | | |
| 有 代 表 性 的 成 果 | 序号 | 成果名称（获奖项目、论文、专著、发明专利等，限 5 项） | 获奖等级及证书号、刊物名称出版单位、专利授权号 | 时间 | 署名 次序 |
| | 1 | A heuristic tomato-bunch harvest manipulator path planning method based on a 3D-CNN-based position posture map and rapidly-exploring random tree[J]. | Computers and Electronics in Agriculture, 2023, 213: 108183. (JCR 分区-Q1, If-8.3) | 2023 | 1 |
| | 2 | A microparticle manipulation method facilitated via microfluidic chip based on swirling flow topology design and its application in sorting[J] | Journal of Industrial and Engineering Chemistry, 2024, 134: 301-311. (JCR 分区-Q1, If-6.1) | 2024 | 1 |
| | 3 | Particle sorting method based on swirl induction[J] | Journal of chemical physics, 2023, 159(17): 174901. (JCR 分区-Q1, If-4.4) | 2023 | 1 |
| | 4 | Microfluidic system for particle manipulation based on swirl[J] | Applied Physics Letters, 2023,123(013508) (JCR 分区-Q2, If-4.0) | 2023 | 1 |

| | | | | | | | | | |
|--|------|--------------------|---------------------------|-----------------|--------------|--------|--------|--------|--------|
| | 5 | 一种奶牛辅助饲喂机器人及辅助饲喂方法 | 发明专利授权号: CN112975962 B | | 2022.4 | 1 | | | |
| 目前承担的科研项目 | 序号 | 名称(限5项) | 来源 | 起止时间 | 经费(万元) | 本人承担任务 | | | |
| | 1 | 基于旋流的微粒操控机理与调控方法研究 | 国家自然科学基金 | 2022.01-2025.12 | 71 | 项目负责人 | | | |
| | 2 | 码垛机器人路径规划控制程序开发 | 企业 | 2023.1-2024.12 | 10 | 项目负责人 | | | |
| 主讲本专业课程情况 | 序号 | 课程名称 | 学时 | 授课主要对象 | 性质(必修/选修) | | | | |
| | 1 | 单片机原理及应用 | 32 | 智造本 2023-1 班 | 必修 | | | | |
| | 2 | 工业机器人技术基础 | 32 | 智造本 2023-1 班 | 必修 | | | | |
| | 3 | 智能制造工程专业导引 | 8 | 智造本 2023-1 班 | 必修 | | | | |
| | 4 | 机器人智能智造应用设计 | 32 | 智造本 2023-1 班 | 必修 | | | | |
| 本人指导(或兼职指导、联合培养)研究生情况: 三年中指导硕士研究生 12 人, 博士研究生 4 人 | | | | | | | | | |
| II-1-2 专业教师队伍 | | | | | | | | | |
| II-1-2-1 整体情况 | | | | | | | | | |
| 具有博士学位者比例 | | | 23% | | 具有硕士及以上学位者比例 | | 100% | | |
| 职称 | 比例 | 人数合计 | 35岁及以下 | 36至40岁 | 41至45岁 | 46至50岁 | 51至55岁 | 56至60岁 | 61岁及以上 |
| 正高级 | 23% | 3 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 1 |
| 副高级 | 46% | 6 | 0 | 1 | 4 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 中级 | 23% | 3 | 2 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 其他 | 8% | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 总计 | 100% | 13 | 3 | 2 | 4 | 1 | 0 | 2 | 1 |

| II-1-2-2 专业核心课程、专业课程教师一览表（公共课教师不填，本表可另附页续） | | | | | | | |
|--|----|---------|-------|------|------------|-------------|------|
| 姓名 | 性别 | 出生年月 | 职称 | 最高学位 | 授学位单位名称 | 获最高学位的专业名称 | 是否兼职 |
| 张勤 | 女 | 1964.9 | 教授 | 博士 | 日本国立金泽大学 | 机械电子工程 | 否 |
| 杜永军 | 男 | 1962.04 | 教授 | 博士 | 哈尔滨工程大学 | 固体力学 | 否 |
| 葛卫清 | 男 | 1966.11 | 教授 | 博士 | 华南理工大学 | 机械工程 | 否 |
| 张锦荣 | 男 | 1978.07 | 副教授 | 硕士 | 桂林电子科技大学 | 机械电子工程 | 否 |
| 黎小巨 | 女 | 1984.09 | 副教授 | 硕士 | 广东工业大学 | 机械设计及理论 | 否 |
| 方琳 | 女 | 1983.08 | 副教授 | 硕士 | 华中科技大学 | 项目管理 | 否 |
| 曾月鹏 | 男 | 1981.05 | 副教授 | 硕士 | 华南理工大学 | 机械设计及理论 | 否 |
| 吴蕾 | 女 | 1982.5 | 高级工程师 | 硕士 | 武汉理工大学 | 控制理论与控制工程 | 否 |
| 罗彦琦 | 女 | 1980.01 | 副教授 | 硕士 | 桂林电子科技大学 | 材料加工工程 | 否 |
| 丁娟 | 女 | 1982.11 | 讲师 | 硕士 | 武汉理工大学 | 自动化 | 否 |
| 陈淘凇 | 男 | 1991.09 | 讲师 | 硕士 | 广东工业大学 | 机械工程 | 否 |
| 张帅 | 男 | 1990.12 | 讲师 | 硕士 | 湖北工业大学 | 机械工程 | 否 |
| 百玉翀 | 男 | 1993.8 | 助教 | 硕士 | 重庆邮电大学 | 控制工程 | 否 |
| II-1-2-3 实验课程教师 | | | | | | | |
| 姓名 | 性别 | 出生年月 | 职称 | 最高学位 | 授学位单位名称 | 获最高学位的专业名称 | 是否兼职 |
| 郑志伟 | 男 | 1976.04 | 实验师 | 学士 | 华中科技大学 | 通信工程 | 否 |
| 黄海 | 男 | 1991.12 | 实验师 | 学士 | 东莞理工学院城市学院 | 机械设计制造及其自动化 | 否 |
| 黄广伟 | 男 | 1982.04 | 实验师 | 学士 | 东莞理工学院 | 机械设计制造及其自动化 | 否 |
| 彭见辉 | 男 | 1989.02 | 讲师 | 硕士 | 天津职业技术师范大学 | 机械制造及其自动化 | 否 |
| 吴蕾 | 女 | 1982.5 | 高级工程师 | 硕士 | 武汉理工大学 | 控制理论与控制工程 | 否 |
| 丁娟 | 女 | 1982.11 | 讲师 | 硕士 | 武汉理工大学 | 自动化 | 否 |

| II-2-1 教学管理规章制度清单一览表（包括师德师风、教学管理、质量监督、校风学风等） | | |
|--|-----------------------|----------|
| 序号 | 名 称 | 实施时间 |
| 师德师风 | | |
| 1 | 东莞城市学院教书育人工作条例 | 2021. 12 |
| 2 | 东莞城市学院教师职业行为负面清单及处理办法 | 2022. 1 |
| 3 | 东莞城市学院师德师风建设实施办法 | 2024. 3 |
| 教学管理 | | |
| 4 | 东莞城市学院学生课堂行为规范 | 2021. 12 |
| 5 | 东莞城市学院学生请假、考勤规定 | 2021. 12 |
| 6 | 东莞城市学院本科课程管理办法 | 2021. 12 |
| 7 | 东莞城市学院教材征订管理规定 | 2021. 12 |
| 8 | 东莞城市学院教师工作规范 | 2022. 4 |
| 9 | 东莞城市学院教学事故认定及处理办法 | 2022. 11 |
| 10 | 东莞城市学院教学运行管理工作规范 | 2022. 4 |
| 11 | 东莞城市学院在线课程运行管理办法 | 2022. 6 |
| 12 | 东莞城市学院关于通识教育选修课的规定 | 2022. 4 |
| 13 | 东莞城市学院重修和补修管理细则 | 2022. 4 |
| 14 | 东莞城市学院综合素质养成教育计划 | 2023. 3 |
| 15 | 东莞城市学院毕业实习管理办法 | 2021. 12 |
| 16 | 东莞城市学院学生实习与毕业设计经费使用办法 | 2022. 1 |
| 17 | 东莞城市学院校外实习管理规定 | 2022. 1 |

| | | |
|----|-----------------------------|----------|
| 18 | 东莞城市学院实践教学基地建设与管理办法 | 2021. 12 |
| 19 | 东莞城市学院毕业论文（设计）工作规范 | 2024. 10 |
| 20 | 东莞城市学院实践教学工作规范 | 2022. 1 |
| 21 | 东莞城市学院学科竞赛管理办法 | 2022. 6 |
| 22 | 东莞城市学院实验教学管理办法 | 2022. 4 |
| 23 | 东莞城市学院教学工作指导委员会章程 | 2021. 11 |
| 24 | 东莞城市学院教学质量与教学改革工程项目管理办法 | 2021. 11 |
| 25 | 东莞城市学院教学质量与教学改革工程项目专项资金管理办法 | 2021. 11 |
| 26 | 东莞城市学院专业建设经费使用管理办法 | 2021. 11 |
| 27 | 东莞城市学院本科课程教学大纲编写规范 | 2022. 1 |
| 28 | 东莞城市学院运动训练选修课程管理办法 | 2021. 12 |
| 29 | 东莞城市学院教学服务工作管理办法 | 2022. 1 |
| 30 | 东莞城市学院教研积分计算办法 | 2022. 1 |
| 31 | 东莞城市学院教研室管理规定 | 2022. 6 |
| 32 | 东莞城市学院课程建设与管理办法 | 2022. 4 |
| 33 | 东莞城市学院教材建设管理办法 | 2022. 4 |
| 34 | 东莞城市学院在线开放课程建设管理办法 | 2022. 6 |
| 35 | 东莞城市教学成果奖评审与奖励办法 | 2022. 6 |
| 36 | 东莞城市学院教书育人工作条例 | 2021. 12 |
| 37 | 东莞城市学院教学单位教学档案范围和保管期限管理规定 | 2021. 11 |
| 38 | 东莞城市学院实验室档案管理办法 | 2021. 11 |

| | | |
|----|--------------------------|----------|
| 39 | 东莞城市学院危险化学品安全管理办法 | 2021. 11 |
| 40 | 东莞城市学院实验室工作人员工作规程 | 2021. 11 |
| 41 | 东莞城市学院实验室管理规定 | 2021. 11 |
| 42 | 东莞城市学院实验室实验安全管理条例 | 2021. 11 |
| 43 | 东莞城市学院实验员工作守则 | 2021. 11 |
| 44 | 东莞城市学院学生实验守则 | 2021. 11 |
| 45 | 东莞城市学院实验室安全事故应急预案 | 2021. 11 |
| 46 | 东莞城市学院实验室人员准入与安全培训制度 | 2021. 11 |
| 47 | 东莞城市学院金工实习管理规定 | 2022. 4 |
| 48 | 东莞城市学院开放性实验室管理规定 | 2022. 4 |
| 49 | 东莞城市学院多媒体教室管理条例 | 2021. 11 |
| 50 | 东莞城市学院学士学位评定委员会工作办法 | 2025. 3 |
| 51 | 东莞城市学院学士学位授予工作实施细则 | 2025. 3 |
| 52 | 东莞城市学院本科生学分认定与转换工作管理办法 | 2022. 1 |
| 53 | 东莞城市学院学生转专业实施细则 | 2021. 11 |
| 54 | 东莞城市学院学籍管理规定 | 2021. 11 |
| 55 | 东莞城市学院学生转学实施细则 | 2022. 1 |
| 56 | 东莞城市学院优秀毕业生评选、奖励办法 | 2022. 1 |
| 57 | 东莞城市学院课程考核管理规定 | 2022. 1 |
| 58 | 东莞城市学院考场规则与违规处理规定 | 2022. 1 |
| 59 | 东莞城市学院各类考试保密安全突发事件应急处置预案 | 2022. 1 |

| | | |
|----|-----------------------------|----------|
| 60 | 东莞城市学院交流生学籍管理办法 | 2022. 4 |
| 61 | 东莞城市学院在校生课程免听和免修管理办法 | 2022. 4 |
| 62 | 东莞城市学院辅修专业管理规定 | 2022. 3 |
| 63 | 东莞城市学院辅修学士学位授予管理规定 | 2022. 3 |
| 64 | 东莞城市学院学生留级管理实施细则 | 2022. 4 |
| 65 | 东莞城市学院教师工作量计算与管理办法 | 2025. 1 |
| 66 | 东莞城市学院校政行企协同教学实施细则 | 2022. 1 |
| 67 | 东莞城市学院专业建设工作管理办法 | 2022. 1 |
| 68 | 东莞城市学院专业设置与调整管理办法 | 2022. 1 |
| 69 | 东莞城市学院结业学生重（补）修课程实施细则 | 2021. 11 |
| 70 | 东莞城市学院优秀课程教学大纲评选办法 | 2022. 4 |
| 71 | 东莞城市学院课程教学大纲编制工作优秀单位评选办法 | 2022. 4 |
| 72 | 东莞城市学院学生专业学习指导讲座管理办法 | 2022. 4 |
| 73 | 东莞城市学院教科研优秀成果奖励办法 | 202. 11 |
| 74 | 东莞城市学院教学卓越奖评选办法 | 2022. 9 |
| 75 | 东莞城市学院实验室建设项目管理办法 | 2023. 1 |
| 76 | 东莞城市学院现代产业学院建设与管理办法 | 2023. 4 |
| 77 | 东莞城市学院二级学院下属系设置与管理办法 | 2023. 3 |
| 78 | 东莞城市学院劳务报酬开支标准管理办法 | 2023. 11 |
| | 质量监督 | |
| 79 | 东莞城市学院新增学士学位授予专业审核与质量监督管理办法 | 2024. 11 |

| | | |
|-------------|-------------------------|----------|
| 80 | 东莞城市学院教学督导工作管理办法 | 2024. 9 |
| 81 | 东莞城市学院学生教育教学信息员工作实施细则 | 2023. 9 |
| 82 | 东莞城市学院领导干部听课管理办法 | 2024. 10 |
| 83 | 东莞城市学院教育教学评估专家库管理办法 | 2021. 9 |
| 84 | 东莞城市学院课程外审实施办法 | 2022. 1 |
| 85 | 东莞城市学院基于学生学习成效的学生评教实施办法 | 2022. 1 |
| 86 | 东莞城市学院校、院两级教学督导工作实施办法 | 2022. 10 |
| 87 | 东莞城市学院教师教学质量综合评价实施细则 | 2023. 9 |
| 88 | 东莞城市学院本科教育主要教学环节质量标准 | 2023. 10 |
| 校风学风 | | |
| 89 | 东莞城市学院学风预警工作指导意见 | 2023. 3 |

II-2-2 科学研究

II-2-2-1 本专业教师近3年科研工作总体情况

| | | | | | |
|--------------|------------------|---------------|-------------|-------------|-----------|
| 教师参加科研比例 | | 77% | | | |
| 科研经费 (万元) | 出版专著(含教材) (部) | 发表学术论文 (篇) | 获奖成果 (项) | 鉴定成果 (项) | 专利 (项) |
| 98.4 | 2 | 24 | 0 | 5 | 10 |

II-2-2-2 本专业教师近3年主要科研(含鉴定)成果(限10项)

| 序号 | 成果名称 | 姓名 | 署名次序 | 转化或应用情况 |
|----|-----------------------|-----|------|-------------------------|
| 1 | 智能涂装成套设备的研究与开发 | 黎小巨 | 1 | 在流体自动化领域已商用 |
| 2 | 直压式压料机的设计与研究 | 陈淘凇 | 1 | 已应用于新能源电池电极废料的收集 |
| 3 | 脑栓通醇沉药渣固液分离提取技术的运用与研究 | 张锦荣 | 1 | 该提取技术已应用于目前的脑栓通醇沉药渣固液分离 |

| | | | | |
|---|----------------|-----|---|--|
| 4 | 线圈在线视觉检测装置 | 陈洵凜 | 2 | 已应用于手机无线充电线圈的自动化生产 |
| 5 | 一种伸展式辅助老人如厕站立椅 | 黎小巨 | 1 | 中华人民共和国专利局实用新型专利, 2021.08 (ZL202022664502.8) |
| 6 | 厢式卡车货物智能码垛装车系统 | 肖健 | 1 | 广东力生智能有限公司, 2021.9, 年产生效益 100 万 |

II-2-2-3 本专业教师近 3 年有代表性的转化或被采用的科研成果 (限 10 项)

| 序号 | 成果名称 | 姓名 | 署名次序 | 获奖名称、等级或鉴定单位、时间 |
|----|----------------|-----|------|--|
| 1 | 一种伸展式辅助老人如厕站立椅 | 黎小巨 | 1 | 中华人民共和国专利局实用新型专利, 2021.08 (ZL202022664502.8) |
| 2 | 厢式卡车货物智能码垛装车系统 | 肖健 | 1 | 广东力生智能有限公司, 2021.9, 年产生效益 100 万 |

II-2-2-4 本专业教师近 3 年发表的学术文章 (含出版专著、教材) (限 10 项)

| 序号 | 名称 | 姓名 (注次序) | 时间 | 刊物、会议名称或出版单位 | 备注 |
|----|--|----------|---------|--|-------|
| 1 | 一种改进的基于九圆点的摄像机自标定算法 | 陈洵凜 1 | 2021.01 | 机床与液压 | 北大核心 |
| 2 | Optimization of electrical discharge machining processing for ceramics using Grey-Taguchi system | 曾月鹏 1 | 2021.09 | ModernPhysics Letters B (SCI) | SCI |
| 3 | Multi-Performance Optimization in Electrical Discharge Machining of Al2O3 Ceramics Using Taguchi Base AHP Weighted TOPSIS Method | 曾月鹏 1 | 2021.9 | Science Sitation Index Expanded (SCI-E) | SCI-E |
| 4 | Educational Innovation and Effectiveness Evaluation in the Era of Smart Education: An Empirical Study | 方琳 1 | 2024.3 | 2024 13th International Conference on Educational and Information Technology | EI 会议 |
| 5 | Relation Network Using Metalearning for Intelligent Machinery Fault Diagnosis with Few Labeled Samples | 方琳 1 | 2024.5 | Sensors and Materials | SCI |
| 6 | Collision position prediction of end-effector for multi degree of freedom industrial robots | 吴蕾 1 | 2024.4 | WOP in Engineering and Science Research | EI 会议 |
| 7 | Optimal trajectory control of the wall polishing robot | 吴蕾 1 | 2024.8 | 2024 4 th International Conference on Internet of Things and Machine Learning | EI 会议 |

II-2-2-5 本专业教师近 3 年承担的代表性科研项目 (限填 10 项)

| 序号 | 项目名称 | 项目来源 | 起讫时间 | 经费 (万元) | 姓名 | 承担工作 |
|----|------|------|------|---------|----|------|
|----|------|------|------|---------|----|------|

| | | | | | | |
|---|---------------------------------|----------------|------------|-----|-----|----|
| 1 | 基于双目视觉的机器人无序目标识别与抓取的关键技术研究 | 广东省教育厅 | 2021.07 至今 | 5 | 陈洵凇 | 主持 |
| 2 | 基于深度学习的农业除草机器人关键技术研究 | 东莞市科技局 | 2023.03 至今 | 0.8 | 陈洵凇 | 主持 |
| 3 | 视觉引导的激光去毛刺系统的设计与研究 | 东莞城市学院 | 2023.09-至今 | 1.5 | 陈洵凇 | 主持 |
| 4 | 基于深度学习的工业混流式智能喷涂关键技术研究 | 广东省普通高校认定类科研项目 | 2021.8 至今 | 2 | 黎小巨 | 主持 |
| 5 | 直压式压料机的设计与研究 | 横向课题 | 2021.9 至今 | 5 | 陈洵凇 | 主持 |
| 6 | 基于关系网络的 3D 打印机少样本故障诊断 | 广东省教育厅 | 2022.9 至今 | 5 | 方琳 | 主持 |
| 7 | 烧结板式集尘器的设计与开发 | 横向课题 | 2024.10 至今 | 6.5 | 张帅 | 主持 |
| 8 | 超声波除尘器产品开发 | 横向课题 | 2021 年 11 | 5 | 张帅 | 主持 |
| 9 | 热处理技术对 VSM1068 微型步进电机外壳磁性能影响的研究 | 横向课题 | 2021.8 至今 | 5 | 罗彦琦 | 主持 |

III 教育教学管理体系

III-1 课堂教学与课程建设

III-1-1 课程资源建设

III-1-1-1 公共课

| 课程名称 | 使用教材 | | | | 课时 |
|----------|---------------------------|-------|---------|------|----|
| | 教材名称 | 主编 | 出版单位 | 出版年份 | |
| 思想道德与法治 | 思想道德与法治(2023年版)(马工程重点教材) | 本书编写组 | 高等教育出版社 | 2023 | 48 |
| 中国近现代史纲要 | 中国近现代史纲要(2023年版)(马工程重点教材) | 本书编写组 | 高等教育出版社 | 2023 | 48 |

| | | | | | |
|----------------------|---------------------------------------|---------------|------------|------|----|
| 马克思主义基本原理 | 马克思主义基本原理(2023年版)(马工程重点教材) | 本书编写组 | 高等教育出版社 | 2023 | 48 |
| 毛泽东思想和中国特色社会主义理论体系概论 | 毛泽东思想和中国特色社会主义理论体系概论(2023年版)(马工程重点教材) | 本书编写组 | 高等教育出版社 | 2023 | 32 |
| 习近平新时代中国特色社会主义思想概论 | 习近平新时代中国特色社会主义思想概论(马工程重点教材) | 本书编写组 顾海良 | 高等教育出版社 | 2023 | 48 |
| 形势与政策 1 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 2 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 3 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 4 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 5 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 6 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 7 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 形势与政策 8 | 形势与政策 | 高校教材编委会 | 广东人民出版社 | 2023 | 8 |
| 大学英语(一) 1 | 新视野大学英语视听说教程 | 金霞 | 外语教学与研究出版社 | 2023 | 48 |
| 大学英语(一) 2 | 新视野大学英语视听说教程 | 金霞 | 外语教学与研究出版社 | 2023 | 48 |
| 大学英语(一) 3 | 新视野大学英语视听说教程 | 金霞 | 外语教学与研究出版社 | 2023 | 32 |
| 大学英语(一) 4 | 新视野大学英语视听说教程 | 金霞 | 外语教学与研究出版社 | 2023 | 32 |
| 大学体育 1 | 大学体育与健康 | 黄平, 赵少平 主编 | 首都师范大学出版社 | 2022 | 30 |
| 大学体育 2 | 大学体育与健康 | 黄平, 赵少平 主编 | 首都师范大学出版社 | 2022 | 32 |
| 大学体育 3 | 大学体育与健康 | 黄平, 赵少平 主编 | 首都师范大学出版社 | 2022 | 32 |

| | | | | | |
|-----------|----------------------|-----------------|---------------|------|----|
| 大学体育 4 | 大学体育与健康 | 黄平, 赵少平 主编 | 首都师范大学 出版社 | 2022 | 32 |
| 大学计算机 | 大学计算机思维与应用 | 蹇柯 胡良兰 潘玉茹 | 电子科技大学 出版社 | 2019 | 48 |
| 大学生心理健康教育 | 大学生心理健康教育 新编 | 黄艳苹 | 武汉大学出版 社 | 2020 | 32 |
| 创新创业教育 | “互联网+”大学生创 新创业教程 | 吴晓义等 | 广东教育出版 社 | 2021 | 32 |
| 大学生职业规划 | 大学生生涯发展与就 业力提升 | 谢珊 | 广东高等教育 出版社 | 2022 | 16 |
| 就业指导 | 大学生生涯发展与就 业力提升 | 谢珊 | 广东高等教育 出版社 | 2022 | 16 |
| 劳动教育 1 | 大学生劳动教育实用 教程(微课版) | 唐伟军 | 湖南科学技术 出版社 | 2023 | 8 |
| 劳动教育 2 | 大学生劳动教育实用 教程(微课版) | 唐伟军 | 湖南科学技术 出版社 | 2023 | 8 |
| 劳动教育 3 | 大学生劳动教育实用 教程(微课版) | 唐伟军 | 湖南科学技术 出版社 | 2023 | 8 |
| 劳动教育 4 | 大学生劳动教育实用 教程(微课版) | 唐伟军 | 湖南科学技术 出版社 | 2023 | 8 |
| 高等数学 1 | 高等数学上(第二版) | 郝志峰 | 北京大学出版 社 | 2022 | 56 |
| 高等数学 2 | 高等数学(第二 版)(下) | 郝志峰 | 北京大学出版 社 | 2022 | 64 |
| 线性代数 | 线性代数(第 2 版) | 周勇, 李继猛 | 北京大学出版 社 | 2022 | 32 |
| 概率论与数理统计 | 概率论与数理统计 | 韩旭里, 谢永 钦主编 | 北京大学出版 社 | 2018 | 32 |
| 大学物理(二) | 大学物理(第二版) | 刘晓莹 | 北京邮电大学 出版社 | 2021 | 56 |
| 军事理论 | 大学军事教程 | 刘建荣, 付强, 皮立龙 | 国防科技大学 出版社 | 2019 | 32 |

III-1-1-2 专业(专业基础)课

| 课程名称 | 使用教材 | | | | 课时 |
|----------|------------|-----|---------|------|----|
| | 教材名称 | 主编 | 出版单位 | 出版时间 | |
| 机械制造技术基础 | 《机械制造技术基础》 | 黄健求 | 机械工业出版社 | 2023 | 48 |

| | | | | | |
|-------------|------------------------------|-----|-----------|------|----|
| 机电传动与控制 | 《机电传与动控制》 | 冯清秀 | 华中科技大学出版社 | 2023 | 48 |
| 传感与检测技术 | 《传感器原理及应用》 | 吴建平 | 机械工业出版社 | 2023 | 32 |
| PLC 原理及应用 | 《PLC 应用技术》 | 孙春虎 | 西北工业大学出版社 | 2024 | 40 |
| 互换性与技术测量 | 《互换性与测量技术基础案例教程》 | 马惠萍 | 机械工业出版社 | 2023 | 32 |
| 生产管理与控制 | 《机械工程项目管理》 | 孙树栋 | 武汉理工大学出版社 | 2025 | 32 |
| 液压与气动技术 | 《液压与气压传动技术》 | 李兵主 | 华中科技大学出版社 | 2022 | 32 |
| 程序设计基础 | 《C 程序设计》 | 谭浩强 | 清华大学出版社 | 2022 | 40 |
| 三维绘图软件应用 | 《SolidWorks2016 中文版快速入门实例教程》 | 胡仁喜 | 机械工业出版社 | 2023 | 32 |
| 工程力学 | 《工程力学》 | 何庭蕙 | 华南理工大学出版社 | 2020 | 56 |
| 机械原理 | 《机械原理》 | 孙恒 | 高等教育出版社 | 2021 | 48 |
| 控制工程基础 | 《机械工程控制基础》 | 杨叔子 | 华中科技大学出版社 | 2021 | 48 |
| 机械设计 | 《机械设计》 | 濮良贵 | 高等教育出版社 | 2021 | 56 |
| 工程制图 | 《工程制图》 | 徐祖茂 | 高等教育出版社 | 2019 | 48 |
| 工业物联网数据采集技术 | 工业数据采集技术与应用 | 白斌 | 机械工业出版社 | 2023 | 48 |
| 电子技术基础 | 电子技术基础 | 丁伟 | 机械工业出版社 | 2023 | 56 |
| 人工智能基础 | 人工智能基础 | 丁艳 | 机械工业出版社 | 2025 | 32 |
| 智能机器人技术 | 机器人操作系统 ROS 应用实践 | 彭刚 | 电子工业出版社 | 2023 | 48 |
| 增材制造技术 | 增材制造技术 | 吴超群 | 机械工业出版社 | 2025 | 32 |
| 工程材料与成型技术 | 机械工程材料（第3版） | 杨建民 | 机械工业出版社 | 2018 | 32 |
| 智能制造概论 | 智能制造导论 | 陈明 | 机械工业出版社 | 2023 | 32 |
| 数字化工厂技术 | 数字化与智能化车间 | 朱海平 | 清华大学出版社 | 2024 | 32 |
| 数字孪生技术 | 数字孪生系统设计与实践 | 丁盈 | 清华大学出版社 | 2023 | 48 |

| III-1-1-3 实验课 | | | | | |
|----------------------------------|-----------------|--------|--------------|----------------|------------|
| 课程名称 | 使用教材 | | | | 课时 |
| | 教材名称 | 主编 | 出版单位 | 出版时间 | |
| 电工电子实习 | 电子电工实习教程 | 利敏慧 | 东莞城市学院 | 2023 | 16 |
| 金工实习 | 金工实习 | 周梓荣 | 高等教育出版社 | 2022 | 64 |
| 机械设计课程设计 | 机械设计课程设计 | 李育锡 | 高等教育出版社 | 2023 | 32 |
| 电子综合设计与制作 | 电子产品制作综合教程 | 廖轶涵 | 化学工业出版社 | 2019 | 32 |
| 机械制造技术基础课课程设计 | 机械制造技术基础课程设计指南 | 崇凯 | 化学工业出版社 | 2020 | 32 |
| 机电一体化系统设计 | 机电一体化实训设备实验指导手册 | 自编教材 | 广东省机械研究所有限公司 | 2020 | 32 |
| 智能制造技术创新训练 | 智能制造生产线运营与维护 | 刘怀兰 | 机械工业出版社 | 2022 | 32 |
| III-1-1-4 教材建设 | | | | | |
| 使用近3年出版的新教材比例 | | 86% | | 使用省部级及以上获奖教材比例 | |
| | | | | 55% | |
| 序号 | 编写出版或自编教材名称 | 主编 | 编写内容字数 | 出版时间或编写时间 | 出版或使用情况 |
| 1 | 数控铣加工中心 | 东莞城市学院 | 4.5万 | 2018.10 | 实训指导书(44人) |
| 2 | 模具制造 | 东莞城市学院 | 5.3万 | 2018.10 | 实训指导书(44人) |
| 3 | 加工中心产品工艺分析 | 东莞城市学院 | 0.33万 | 2018.10 | 实训指导书(44人) |
| 4 | 电工电子实习 | 张黎红 | 3.5万 | 2019.02 | 实训指导书(44人) |
| III-1-2 实践教学 | | | | | |
| III-1-2-1 实习实践 | | | | | |
| 校外实习实践教学基地 (含3年内拟建,在名称后标注“▲”) | | | | | |
| 序号 | 单位名称 | 是否有协议 | 承担的教学任务 | | 每次接受学生人数 |
| 1 | 中山遨博智能机器人有限公司 | 有 | 生产实习、毕业设计等 | | 50 |
| 2 | 东莞市高技能公共实训中心 | 是 | 生产实习、毕业设计等 | | 70 |

| | | | | |
|---|-----------------|---|------------|----|
| 3 | 伟易达(东莞)塑胶制品有限公司 | 是 | 生产实习、毕业设计等 | 30 |
| 4 | 东莞市精雕职业培训第二学校 | 是 | 生产实习、毕业设计等 | 70 |
| 5 | 旺盈环保包装实业有限公司▲ | 否 | 生产实习、毕业设计等 | 50 |

校内、外实习实践教学具体安排及管理相关情况

实习实践教学目的是培养学生的工程意识和实践动手能力，加强理论联系实际，了解企业文化，了解本专业发展趋势，提高学生适应社会的能力。

一、实习实践教学安排

集中实习实践教学内容包括：金工实习、电工电子实习、电子综合设计与制作、课程设计（安排在校内进行），生产实习、毕业实习（安排在校外进行）。其中课程设计包括：机电一体化系统设计、机械设计课程设计、智能制造技术创新训练等，共计 41 周。校内实验指导老师共计 9 人，校外实践教学基地 4 个，能够满足课内外实践教学需求。根据专业培养计划的要求，专业制定了金工实习、电工电子实习、生产实习等各环节的教学大纲。实习教学环节大纲齐全，满足实习教学的需要，并与企业合编生产实习指导书 4 本。

二、校内校外实习实践教学实施情况

1. 针对学生的特点，安排实践课程其内容和深度循序渐进，并将实践课程作为必修课程，将实践动手能力培养贯穿学生整个四年学习中，具体实施情况如下：

(1) 金工实习：集中在校内的工程训练中心完成，培养学生掌握车工、铣工、钳工、线切割、激光加工等机械加工基本技能。

(2) 电工电子实习：集中在校内的工程训练中心完成，认识电子元器件，焊接电路，完成收音机、电子钟等制作。

(3) 机械设计课程设计：集中在校内的实训室、机房完成，培养学生掌握减速箱部件的主要零件，如阶梯轴、箱体、齿轮、带轮等典型零件的设计方法。

(4) 机电一体化系统设计：集中在校内实验室、机房完成，培养学生掌握电机传动控制系统设计、电气元件的选型及应用、电气工程设计等能力。

(5) 电子综合设计与制作：集中在校内的专业实验室完成，训练学生综合应用各种电子技术知识，掌握小型电子系统的设计方法和制作过程的能力。

(6) 智能制造技术创新训练：使学生掌握智能产线设计所必备的知识 and 基本技能，初步形成处理实际问题的能力。掌握工业机器人的操作、编程、调试基本能力，熟练使用机器视觉等智能传感器设备，熟悉与逻辑可编程控制器协调作业的工艺以及在整个生产制造系统中的大体框架和思路，具备创新性系统设计和方案设计的能力。

(10) 生产实习：本专业具有中山遨博智能科技股份有限公司、东莞市高技能公共实训中心、东莞市精雕职业培训第二学校和伟易达(东莞)塑胶制品有限公司等实习基地，可让学生进行岗位轮岗实训，了解制造执行系统、数字化工厂技术、材料、机械零件加工新技术、行业发展动态等，使学生对本专业有一个初步的全面感知。

(11) 毕业实习（第七学期 5 周、第八学期 4 周，共 9 周）：主要集中在校外实习基地完成，参观和了解智能工厂及科研部门的实际设计、生产、销售等具体部门的实际运行状况，以及了解国内外同行业的技术水平。

(12) 毕业设计（第八学期 12 周）：主要在校内以及中山遨博智能科技股份有限公司等企业，结合企业研发项目来完成，培养学生在结合学科基础课、专业主干课及专业方向课学习的基础上，研究专业理论和实际问题，学会从中发现问题、收集资料、分析问题，并最终解决问题的能力。

2. 加强专业课程教学改革，提高学生动手能力

专业课程的教学工作，对学生动手能力的培养、掌握当前企业急需的技术有重要意义，因此，对一些课程的教学进行了改革和实践。

针对 PLC 在企业中的应用，学院根据企业的典型自动化生产线，建成 PLC 控制实验室，在“机电系统整合设计”课程中，多次聘请厂家讲解 PLC 编程软件、仿真软件、软硬件的搭建和控制等知识点。这样做使学生不仅掌握了常用 PLC 编程软件的应用，也使学生了解到企业在自动控制开发设计的过程，从而提高学生接受能力和学习兴趣。

3. 引进企业将研发项目设置在学院，学生课外时间参加该研发机构工作

本专业引进了一些企业将其研发项目设置在学校内，使学生在学习期间，利用课余时间就可以直接参与企业项目的开发工作，且毕业后也可以在该企业就业。采用这种模式，不仅解决了学生训练项目的来源、学生动手制作所需的材料费用，而且企业有专人进行指导。

4. 以实际项目作为学生的训练项目，培养学生创新、动手能力

将实际应用项目甚至直接将企业需求的项目作为本科生训练项目，鼓励学生积极参加项目的开发工作，培养学生创新思想和动手能力，将所学的知识运用到实际应用中，组成跨学科创新实践团队。

三、实习实践教学成效

通过本专业的实践教学探索，学生实践动手能力取得明显的效果，能掌握数字化工厂技术、数字孪生等应用，也对智能设备的结构、系统等有了直观的认知。将实际项目作为学生训练项目，鼓励学生参与实际工程项目的研发工作和学科竞赛，近 3 年来，学生获得挑战杯省级三等奖一项；全国大学生创新创意设计大赛国家级三等奖两项、省级一等奖一项、二等奖两项、三等奖一项；全国大学生机械创新设计大赛省级二等奖、三等奖各一项。

III-1-2-2 专业实验室情况

| 序号 | 实验室名称 (含 3 年内拟建, 在名称后标注“▲”) | 实验室面积 (M ²) | 实验室 人员配备 (人) | 仪器设备 (台、件) | | 仪器设备 总值 (万元) |
|----|--------------------------------|----------------------------|--------------------|------------|------|--------------------|
| | | | | 合计 | 万元以上 | |
| 1 | 工业机器人基础及拆装实验室 | 54 | 1 | 20 | 12 | 126.7 |
| 2 | 智能机器人及机器视觉实验室 | 108 | 1 | 34 | 24 | 93.44 |

| | | | | | | |
|----|--------------|------|---|-----|-----|--------|
| 3 | 机械设计实验室 | 216 | 1 | 46 | 12 | 33.797 |
| 4 | 机械原理实验室 | 216 | 1 | 32 | 5 | 24.5 |
| 5 | 机械制造技术实验室 | 108 | 1 | 52 | 2 | 16.6 |
| 6 | 液压与气动实验室 | 108 | 1 | 10 | 8 | 61.90 |
| 7 | 工程力学实验室 | 108 | 1 | 27 | 3 | 23.3 |
| 8 | 机电传动与控制实验室 | 54 | 1 | 16 | 8 | 43.2 |
| 9 | 模拟&高频电路实验室 | 216 | 1 | 378 | 1 | 109.9 |
| 10 | 数字电路&通信原理实验室 | 216 | 1 | 220 | 4 | 79.2 |
| 11 | EDA&单片机实验室 | 216 | 1 | 257 | 8 | 102.4 |
| 12 | PLC 实验室 | 164 | 1 | 77 | 26 | 105.3 |
| 13 | 智能工厂综合实训室▲ | 1314 | 1 | 149 | 140 | 365.3 |

III-1-2-3 专业实验室仪器设备一览表（指单价高于 800 元的教学仪器设备，本表可另附页续）

| 序号 | 仪器设备名称 (含 3 年内拟购, 在名称后标注“▲”) | 品牌及型号、规格 | 数量 | 单价(元) | 国别、厂家 | 出厂年份 |
|---------------|------------------------------------|------------------|----|--------|-----------------|------------|
| 工业机器人基础及拆装实验室 | | | | | | |
| 1 | 工业机器人机械与电气系统拆装实训平台 | GMI-CZPT-01 | 2 | 207000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022.08.01 |
| 2 | 六轴机器人拆装展板 | GMI-CZZB-02 | 1 | 90000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022.08.01 |
| 3 | 工业机器人基础教学工作站 | GMI-JCPT-03 | 2 | 260000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022.08.01 |
| 4 | 工业机器人基础教学工作站配套科研教学软件 | GMI-JCPT-04 | 1 | 28000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022.08.01 |
| 5 | 3D 激光传感器(3D 激光相机) | GMI-3DPT-05 | 1 | 110000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022.08.01 |
| 6 | 智能控制器高级应用模块 | GMI-ZZKZ-06 | 1 | 110000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022.08.01 |
| 7 | 企业级千兆网络交换机 | H3C5500V2-28C-E1 | 1 | 5000 | 中国、广东省机械研究所有限 | 2022.08.01 |

| | | | | | | |
|---------------|---------------|------------------|----|-------|-----------------|--------------|
| | | | | | 公司 | |
| 8 | 网络及电源综合布线工程 | GMI 定制 | 1 | 29000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022. 08. 01 |
| 9 | 电脑 | 戴尔 3991 | 6 | 5500 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022. 08. 01 |
| 10 | 空调 | 格力清凉湾 | 2 | 10400 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022. 08. 01 |
| 11 | 无线扩音 | 飞利浦 SD60 | 1 | 1200 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022. 08. 01 |
| 12 | 双系统教学一体机 | 灵维 LJ-C86 | 1 | 16000 | 中国、广东省机械研究所有限公司 | 2022. 08. 01 |
| 智能机器人及机器视觉实验室 | | | | | | |
| 1 | ROS 智能机器人开发平台 | Spark-I | 5 | 85000 | 深圳创想未来机器人有限公司 | 2024. 09. 01 |
| 2 | ROS 智能小车 | Scorpio-H | 8 | 29800 | 深圳创想未来机器人有限公司 | 2024. 09. 01 |
| 3 | 机器视觉检测教学平台 | 公司自研 | 10 | 20000 | 深圳创想未来机器人有限公司 | 2024. 09. 01 |
| 4 | 电脑 | 联想 M450 | 10 | 5500 | 联想 | 2024. 09. 01 |
| 5 | 双系统教学一体机 | 灵维 LJ-C86 | 1 | 16000 | 灵维 | 2024. 09. 01 |
| 机械设计实验室 | | | | | | |
| 1 | 轴系结构设计实验箱 | CQX-B/Fe 创意组合式钢制 | 10 | 5145 | 湖南 | 2019-06-25 |
| 2 | 减速箱模型 | CQCJ-B 铝制 | 20 | 2700 | 湖南 | 2020-10-26 |
| 3 | 智能带传动实验台 | 湖南长庆 CQP-C | 4 | 12075 | 湖南 | 2019-06-25 |
| 4 | 智能带传动 | TYK-II | 2 | 12500 | 湖南 | 2019-07-13 |
| 5 | 机械设计（零件）陈列柜 | CQZSG-B | 1 | 64100 | 湖南 | 2019-06-25 |
| 6 | 台式电脑 | 联想家悦 H430 | 4 | 3780 | 中国 | 2019-06-25 |
| 7 | 带传动实验台（台式） | 浙江中维 ZW-DCT | 5 | 16000 | 浙江 | 2020-10-26 |

| 机械原理实验室 | | | | | | |
|-----------|----------------------|-------------------|----|--------|----|------------|
| 1 | 机构运动创新设计方案及仿真实验台 | CQJP-D | 2 | 40000 | 湖南 | 2020-07-13 |
| 2 | 钢制机构运动简图测绘模型 | CQJ-D/Fe (50 件) | 1 | 24000 | 湖南 | 2020-07-13 |
| 3 | 机构运动简图测绘模型 (复杂机构) | CQJ-C (50 件) | 1 | 10000 | 湖南 | 2020-07-13 |
| 4 | 机构运动简图测绘模型 | CQJ-B (10 件) | 2 | 5000 | 湖南 | 2020-07-13 |
| 5 | 机械原理语音多功能控制陈列柜 | CQYG-10B(共 10 个柜) | 1 | 55700 | 湖南 | 2020-02-28 |
| 6 | CQC-A 渐开线齿轮参数测定实验箱 | CQC-A | 25 | 2625 | 湖南 | 2020-06-25 |
| 机械制造技术实验室 | | | | | | |
| 1 | 车刀量角台 | CQLY-A | 5 | 1050 | 湖南 | 2018-06-25 |
| 2 | 拆装用机床夹具 (设计) 模型 | 上海百睿 BR-M07B | 2 | 23000 | 上海 | 2018-06-25 |
| 3 | 车刀量角台 | CQLY-A | 25 | 1100 | 湖南 | 2018-07-13 |
| 4 | 夹具模型 | 浙江中维 ZW-DCT | 20 | 4375 | 浙江 | 2020-10-26 |
| 液压与气动实验室 | | | | | | |
| 1 | 可视液压技术综合平台 | ZWYZ-M/A2 | 2 | 52000 | 浙江 | 2020-12-28 |
| 2 | 机电液气一体化实验教学培训系统 | CQJDY-M/A2 | 2 | 69825 | 湖南 | 2016-06-25 |
| 3 | 气压技术创新设计综合实验台 | 湖南宇航 RCQCS-A 型 | 1 | 59000 | 湖南 | 2016-06-25 |
| 4 | 实用液压测试综合实验台 | 湖南宇航 RCYCS-C 型 | 1 | 145500 | 湖南 | 2016-06-25 |
| 5 | 可视液压基本回路创新设计实验台 (双面) | 湖南宇航 RCYCS-A 型 | 1 | 109500 | 湖南 | 2016-06-25 |
| 6 | 液压气压拆装元件 | 湖南长庆 | 1 | 53600 | 湖南 | 2016-06-25 |
| 7 | 台式电脑 | 联想家悦 H430 | 2 | 3780 | 中国 | 2016-06-25 |
| 工程力学实验室 | | | | | | |
| 1 | 纯弯曲正应力实验台 | 兰德 BZ8003 | 6 | 9187.5 | 苏州 | 2020-06-25 |
| 2 | 台式电脑 | 联想家悦 H430 | 4 | 3780 | 广州 | 2020-06-25 |

| | | | | | | |
|--------------|-------------------|----------------|----|---------|----|------------|
| 3 | 数字扭力测试仪 | HIT-500 | 6 | 4800 | 苏州 | 2020-06-25 |
| 4 | 弯扭组合实验台 | BZ8004 | 2 | 30750 | 苏州 | 2020-06-25 |
| 5 | 静态电阻应变仪 | DSY- YT-20 | 4 | 8000 | 苏州 | 2020-06-25 |
| 6 | 微机控制电液伺服 万能试验机 | SHT4205 | 1 | 173000 | 上海 | 2020-06-25 |
| 7 | 预调平衡箱 | DSY-Y20D | 4 | 5800 | 上海 | 2020-06-25 |
| 机电传动与控制实验室 | | | | | | |
| 1 | 电机及电气技术实 验装置 | DDSZ-1 型 | 6 | 50500 | 浙江 | 2019-05-20 |
| 2 | 电机及电气技术实 验装置 | DDSZ-1 型 | 2 | 46987.5 | 浙江 | 2019-06-25 |
| 3 | 台式电脑 | HP Pro3330MT | 8 | 4380 | 中国 | 2019-05-20 |
| 模拟&高频电路实验室 | | | | | | |
| 1 | 高频电子线路实验 箱 | 天煌 THKGPZ-2 | 55 | 3450 | 杭州 | 2017-07-14 |
| 2 | 高频毫伏表 | 上海无仪 HFJ-8G | 48 | 1480 | 上海 | 2017-07-14 |
| 3 | 高频信号发生器 | 江苏绿扬 YB1052A | 45 | 2500 | 扬州 | 2017-07-14 |
| 4 | 模拟电路实验箱 | 天煌 THM-3A | 55 | 2950 | 杭州 | 2017-07-14 |
| 5 | 模拟函数信号发生 器 | 固纬 SFG-2110 | 55 | 2350 | 苏州 | 2017-07-14 |
| 6 | 模拟双踪示波器 | 固纬 GOS-6031 | 54 | 3400 | 苏州 | 2017-07-14 |
| 7 | 信号发生器 | 固纬 AFG-2225 | 10 | 2700 | 苏州 | 2017-07-14 |
| 8 | 信号与系统实验箱 | 天煌 THKSS-C | 55 | 3860 | 杭州 | 2017-07-14 |
| 9 | 液晶投影机 | 爱普生 EB-C2080XN | 1 | 11000 | 杭州 | 2017-07-14 |
| 数字电路&通信原理实验室 | | | | | | |
| 1 | 数字电路实验箱 | THD-1 | 55 | 2180 | 浙江 | 2022-7-10 |
| 2 | 数字合成函数发生 器 | SPF05A | 55 | 2460 | 南京 | 2022-7-10 |
| 3 | 数字式存储示波器 | GDS-1072A-U | 55 | 3980 | 苏州 | 2022-7-10 |
| 4 | 数字集成电路测试 仪 | YB3117 | 2 | 14850 | 江苏 | 2022-7-10 |

| | | | | | | |
|------------|---------------------|---------------------------|----|-----------|----|------------|
| 5 | 电脑 | DELL | 2 | 5200 | 厦门 | 2022-7-10 |
| 6 | 通信原理实验箱 | ZY11801G | 49 | 5214.06 | 湖北 | 2023-10-1 |
| 7 | 液晶投影机 | 爱普生 EB-C2080XN | 2 | 11000 | 杭州 | 2022-07-14 |
| EDA&单片机实验室 | | | | | | |
| 1 | 单片机实验箱 | FB-EDU-P51E | 53 | 3338.95 | 广州 | 2016-9-1 |
| 2 | proteus 电子设计仿真实验系统 | proteus VSM For 8051-8052 | 1 | 102595.12 | 广州 | 2016-9-1 |
| 3 | EDA/SOPC 实验开发系统 | GW48-PK2+ | 51 | 4554.45 | 杭州 | 2016-9-1 |
| 4 | 高性能 EDA/SOPC 实验开发系统 | GW48-PK4+ | 2 | 7957.2 | 杭州 | 2016-9-1 |
| 5 | 创新创意平台 | uARM 智能机械臂套件 | 2 | 12800 | 杭州 | 2016-04-13 |
| 6 | 智能硬件-Dpad 教学套件 | Dpad 嵌入式学习套件 (zed) | 5 | 12590 | 杭州 | 2015-04-13 |
| 7 | 模拟电路口袋实验室 | 口袋实验室 (AD) | 30 | 1980 | 杭州 | 2015-04-13 |
| 8 | 数字逻辑口袋实验室 | Basys3 | 30 | 1258 | 杭州 | 2015-04-13 |
| 9 | 智能硬件创业平台 | ZYNQ-7010 (Zybo) | 30 | 1920 | 杭州 | 2015-04-13 |
| 10 | 台式电脑 | 惠普 HP3380 MT 系列 | 53 | 4763.85 | 杭州 | 2016-09-01 |
| PLC 实验室 | | | | | | |
| 1 | 显示器 | PHILIPS 243V7QSBF/93 | 25 | 850 | 上海 | 2019-09-18 |
| 2 | 机电一体化试验台 | 广东省机械研究所 GMI-JDYTH-01 | 26 | 35000 | 广州 | 2020-06-09 |
| 3 | 台式电脑 | HP Pro3380 MTPC | 26 | 4700 | 中国 | 2018-01-19 |
| 智能工厂综合实训室▲ | | | | | | |
| 1 | 五轴加工中心 | 广州数控 | 1 | 520000 | 广州 | 2025 |
| 2 | 3 轴加工中心 | 广州数控 | 4 | 96000 | 广州 | 2025 |
| 3 | 工业机器人 | 广州数控 | 4 | 48000 | 广州 | 2025 |
| 4 | 机器人手爪 | 广州数控 | 4 | 7200 | 广州 | 2025 |
| 5 | 单元立体料仓 | 广州数控 | 4 | 11200 | 广州 | 2025 |

| | | | | | | |
|----|------------------|------|----|--------|----|------|
| 6 | 原料与成品立体仓库 | 广州数控 | 1 | 3500 | 广州 | 2025 |
| 7 | 协作机器人及夹具 | 广州数控 | 1 | 150000 | 广州 | 2025 |
| 8 | 移动 AGV 底座 | 广州数控 | 1 | 140000 | 广州 | 2025 |
| 9 | 电子看板 | 广州数控 | 4 | 16000 | 广州 | 2025 |
| 10 | 中央控制柜 | 广州数控 | 4 | 18400 | 广州 | 2025 |
| 11 | 制造执行系统 MES | 广州数控 | 4 | 24000 | 广州 | 2025 |
| 12 | 安全防护系统 | 广州数控 | 4 | 24000 | 广州 | 2025 |
| 13 | 数字化车间管理系统 (含服务器) | 广州数控 | 1 | 2000 | 广州 | 2025 |
| 14 | 编程和设计工位计算机 | 广州数控 | 8 | 6400 | 广州 | 2025 |
| 15 | 智能制造概念设计软件 | 广州数控 | 50 | 4000 | 广州 | 2025 |
| 16 | 智能产线数字化管理与虚拟调试软件 | 广州数控 | 50 | 20000 | 广州 | 2025 |

III-1-2-4 实验及综合性、设计性实验开设一览表

| 序号 | 有实验的课程名称 | 课程要求 | | 项 目 名 称 (综合性、设计性实验在项目名称后标注“▲”) | 学时 |
|----|----------|------|----|-----------------------------------|----|
| | | 必修 | 选修 | | |
| 1 | 机械设计 | √ | | 零件认识 | 2 |
| | | | | 皮带传动实验▲ | 2 |
| | | | | 减速器拆装(根据已拆装的减速器,设计类似的减速器并画出装配图) | 2 |
| 2 | 机械原理 | √ | | 齿轮范成加工 | 2 |
| | | | | 机构运动简图与机构自由度计算 | 2 |
| | | | | 渐开线直齿圆柱齿轮参数测定▲ | 2 |
| 3 | 机械制造技术基础 | √ | | 车刀几何角度测量 | 2 |
| | | | | 夹具拆装 | 2 |
| | | | | 加工误差统计分析实验▲ | 2 |
| 4 | 工程力学 | √ | | 材料拉伸实验 | 2 |
| | | | | 扭转实验▲ | 2 |

| | | | | | |
|----|------------|---|--|----------------------|---|
| | | | | 压缩实验 | 2 |
| 5 | 机电传动与控制 | √ | | 直流电动机认知、正反转和调速实验 | 2 |
| | | | | 三相异步电动机的启动与调速 | 2 |
| | | | | 三相异步电动机的正反转控制▲ | 2 |
| | | | | 步进电动机的基本原理和控制实验 | 2 |
| 6 | 电子技术基础 | √ | | TTL 逻辑门测试 | 2 |
| | | | | 组合逻辑电路的设计▲ | 2 |
| | | | | 译码器及其应用 | 2 |
| | | | | 计数器 | 2 |
| 7 | 嵌入式系统原理及应用 | √ | | 中断实验 | 4 |
| | | | | 定时器实验 | 4 |
| | | | | 串行口实验 | 4 |
| | | | | 直流电机实验▲ | 4 |
| 8 | PLC 原理及应用 | √ | | 水塔水位模拟 | 2 |
| | | | | 十字交通灯控制 | 2 |
| | | | | 三相鼠笼式异步电动机星/三角转换启动控制 | 2 |
| | | | | 装配流水线的模拟控制▲ | 2 |
| 9 | 传感与检测技术 | √ | | 信号的采样与恢复 | 2 |
| | | | | 直流全桥的应用 —— 电子秤实验▲ | 2 |
| | | | | 压电式传感器测振动实验 | 2 |
| | | | | 光电传感器测试实验 | 2 |
| 10 | 工业机器人技术基础 | √ | | 工业机器人基本结构认知 | 2 |
| | | | | 工业机器人控制系统基本认知▲ | 2 |
| | | | | 工业机器人控制系统 I/O 接口模块 | 2 |
| | | | | 工业机器人控制器及示教器 | 2 |
| 11 | 控制工程基础 | √ | | 线性系统稳态误差的研究 | 2 |

| | | | | |
|----|----------|---|---------------------|----|
| | | | 线性系统的稳定性分析▲ | 2 |
| | | | 典型环节和系统频率特性的测量 | 2 |
| 12 | 智能机器人技术 | √ | ROS 安装 | 2 |
| | | | ROS 基本操作 | 2 |
| | | | 机器人模型建立 | 2 |
| | | | 移动机器人激光 SLAM▲ | 2 |
| | | | 移动机器人自主导航 (1) ▲ | 2 |
| | | | 移动机器人自主导航 (2) ▲ | 2 |
| | | | 基于多传感器的 SLAM▲ | 4 |
| 13 | 机器视觉技术 | √ | 缺陷检测 | 2 |
| | | | 字符识别实验 | 2 |
| | | | 几何测量 | 2 |
| 14 | 电工电子实习 | √ | 用电安全、低压电工常识、元器件基本知识 | 2 |
| | | | 元器件的识别与检测 | 2 |
| | | | 焊接练习 | 2 |
| | | | 焊接收音机 | 6 |
| | | | 收音机调试 | 4 |
| 15 | 金工实习 | √ | 钳工 | 6 |
| | | | 车工 | 6 |
| | | | 铣工 | 6 |
| | | | 线切割 | 7 |
| | | | 数控车 | 7 |
| 16 | 机械设计课程设计 | √ | 传动方案及传动件结构设计▲ | 4 |
| | | | 二级减速器结构设计▲ | 8 |
| | | | 零件图装配图▲ | 10 |
| | | | 设计说明书▲ | 6 |

| | | | | |
|----|------------------|---|------------------|----|
| | | | 答辩▲ | 4 |
| 17 | 电子综合设计与制作 | √ | 方案讨论与设计▲ | 4 |
| | | | 电路仿真 | 4 |
| | | | 电路调试 | 4 |
| | | | 焊接电路 | 6 |
| | | | 作品制作与调试 | 8 |
| | | | 撰写报告及验收作品 | 6 |
| 18 | 机械制造技术基础 课程设计 | √ | 工艺分析、毛坯选择▲ | 4 |
| | | | 制订加工方案▲ | 4 |
| | | | 编制机械加工工艺规程▲ | 4 |
| | | | 夹具方案确定▲ | 4 |
| | | | 夹具结构设计▲ | 12 |
| | | | 编写设计计算说明书▲ | 4 |
| 19 | 机电一体化系统设计 | √ | PLC 控制气缸编程及调试 | 4 |
| | | | PLC 控制步进系统编程 | 6 |
| | | | 步进系统调试 | 4 |
| | | | PLC 控制伺服系统编程 | 6 |
| | | | 伺服系统调试 | 4 |
| | | | PLC 控制变频系统编程 | 4 |
| | | | 变频系统调试及课程设计说明书撰写 | 4 |
| 20 | 智能制造技术创新 训练 | √ | 总体方案设计 | 4 |
| | | | 输送系统主要零件装配设计 | 4 |
| | | | 工业机器人编程及末端操作器设计 | 4 |
| | | | 视觉设计及选型 | 4 |
| | | | PLC 编程, 调试, 下载 | 4 |
| | | | HMI 画面设计与控制 | 4 |

| | | | | | | |
|--|-------------|-----------------------------------|---------|---------------------|------|-------|
| | | | | 系统联调 | 4 | |
| | | | | 撰写课程设计说明书 | 4 | |
| III-2 教育研究 | | | | | | |
| III-2-1 教学改革与建设研究 | | | | | | |
| III-2-1-1 本专业教师近3年获省部级及以上优秀教学成果、教材奖情况 | | | | | | |
| 序号 | 获奖类别 | 获奖等级 | 获奖成果名称 | 主要完成人 | 获奖年度 | |
| 1 | 无 | 无 | 无 | 无 | 无 | |
| III-2-1-2 本专业教师近3年教学改革研究项目 | | | | | | |
| 序号 | 课题编号 | 课题名称 | 来源 | 启讫时间 | 负责人 | 承担工作 |
| 1 | 361 | 机械设计（重点课程） | 广东省教育厅 | 2021.3-2023.3 | 方琳 | 项目负责人 |
| 2 | 2020zlgc004 | 线上线下混合式课程-机电传动与控制 | 东莞城市学院 | 2020.7-2022.7 | 黎小巨 | 项目负责人 |
| 3 | 2021yjjg005 | 基于OBE的机械工程专业人才培养模式的综合改革 | 东莞城市学院 | 2021.7-2023.7 | 吴蕾 | 项目负责人 |
| 4 | 2022yjjg038 | “工业机器人技术基础”教学改革研究与实践 | 东莞城市学院 | 2023.4-2024.4 | 张帅 | 项目负责人 |
| 5 | 无 | 2023年度一流课程（线上线下混合） | 广东省教育厅 | 2023.12-2026.12 | 黎小巨 | 项目负责人 |
| 6 | 无 | 2023年度一流课程（线上线下混合） | 广东省教育厅 | 2023.12-2026.12 | 曾月鹏 | 项目负责人 |
| 7 | 1503 | 新工科背景下以提升学术感知能力和工程实践能力为双导向的教学改革研究 | 广东省教育厅 | 2021.07-2024.10 | 罗彦琦 | 项目负责人 |
| III-3-1 管理队伍结构 | | | | | | |
| 序号 | 机构名称 | | 专职管理人员数 | 其中具有中级以上职称或硕士以上学位人数 | | |
| 1 | 东莞城市学院教务部 | | 17 | 12 | | |

| | | | |
|---|-------------------|----|----|
| 2 | 东莞城市学院教学质量监测与评估中心 | 10 | 10 |
| 3 | 城建与智造学院 | 13 | 13 |

IV 教学条件与利用

IV-1 图书资料和校园网建设与利用

| | | | | | | | | | |
|------------------|---------|----------------|--------|----------------|--------|---------------|-----|---------------|---|
| 3年内本专业图书文献资料购置经费 | | | | | 14.5万元 | | | | |
| 馆藏总量 (万册) | 41.2072 | 中文藏书量 (万册) | 5.1377 | 外文藏书量 (万册) | 0.0695 | 中文期刊 (种) | 36 | 外文期刊 (种) | 0 |
| 数据库 (种) | 7 | 中文电子图书 (万册) | 2.675 | 外文电子图书 (万册) | 0.0618 | 中文电子期刊 (种) | 126 | 外文电子期刊 (种) | 9 |

订购主要专业期刊、重要图书的名称、刊物主办单位、册数、时间（注明已订购或拟3年内订购）

一、主要专业期刊

| 序号 | 期刊名称 | 主办单位 | 册数 | 起订时间 | 备注 |
|----|----------------|----------------|----|---------|-----|
| 1 | 电机与控制学报 | 哈尔滨理工大学 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 2 | 半导体技术 | 中国电科集团公司第十三研究所 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 3 | 机械设计与制造 | 辽宁省机械研究院 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 4 | 仪表技术与传感器 | 沈阳仪表科学研究院 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 5 | 控制工程 | 东北大学主办 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 6 | 机械工程学报 | 中国机械工程学会 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 7 | 机械科学与技术 | 西北工业大学 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 8 | 液压与气动 | 北京机械工业自动化研究所 | 5 | 2018年9月 | 已订购 |
| 9 | 实验技术与管理 | 清华大学 | 5 | 2019年3月 | 已订购 |
| 10 | 图学学报(原:工程图学学报) | 中国工程图学学会 | 5 | 2020年9月 | 已订购 |

二、重要图书

| 序号 | 图书名称 | 出版社 | 册数 | 订购时间 | 备注 |
|----|--------|-------------|----|----------|-----|
| 1 | 数字化工技术 | 北京航空航天大学出版社 | 10 | 2024年10月 | 已订购 |

| | | | | | |
|----|----------------|-------------|----|----------|-----|
| 2 | 工业机器人操作与应用简明教程 | 北京航空航天大学出版社 | 10 | 2024年10月 | 已订购 |
| 3 | 数字孪生技术 | 电子工业出版社 | 10 | 2024年7月 | 已订购 |
| 4 | 智能机器人技术 | 机械工业出版社 | 10 | 2022年4月 | 已订购 |
| 5 | 机电传动与控制 | 华中科技大学出版社 | 10 | 2023年4月 | 已订购 |
| 6 | 可编程控制器原理及应用 | 清华大学出版社 | 10 | 2022年10月 | 已订购 |
| 7 | 机械制造技术基础 | 清华大学出版社 | 10 | 2023年10月 | 已订购 |
| 8 | 机械原理 | 清华大学出版社 | 10 | 2022年6月 | 已订购 |
| 9 | 工业大数据分析及应用 | 清华大学出版社 | 10 | 2023年9月 | 已订购 |
| 10 | 机器视觉技术 | 北京理工大学出版社 | 10 | 2023年3月 | 已订购 |

订购主要数字资源的时间和名称（含电子图书、期刊、全文数据库、文摘索引数据库等，注明已订购或拟3年内订购）

| 序号 | 数字资源名称 | 订购时间 |
|----|-----------------|-------------|
| 1 | CNKI 中国知网 | 2012年11月-至今 |
| 2 | 超星电子图书 | 永久使用 |
| 3 | 优阅外文数字图书馆 | 永久使用 |
| 4 | 银符考试模拟题库应用系统 | 2010年12月-至今 |
| 5 | 国研网 | 2014年4月-至今 |
| 6 | Emerald 外文期刊数据库 | 2016年6月-至今 |
| 7 | MyET 英语多媒体资源库 | 2016年6月-至今 |

| IV-2 经费投入 | | |
|----------------------|----------------|--------|
| 3年内学校年均向本专业拟投入专业建设经费 | | 150万元 |
| 序号 | 主要用途 | 金额(万元) |
| 1 | 实验设备 | 300 |
| 2 | 学生生产实习、毕业实习 | 3 |
| 3 | 校企调研及差旅费 | 10 |
| 4 | 实验设备维护(修)费 | 15 |
| 5 | 专用材料费(含体育维持费等) | 30 |
| 6 | 学生活动费 | 20 |
| 7 | 教学改革科研业务费 | 20 |
| 8 | 培训费 | 30 |
| 9 | 课程开发 | 12 |
| 10 | 专家讲座交流 | 10 |
| 共 计 | | 450 |

V 审核意见

(对照国家要求自评意见, 不超过 600 字。)

一、特色与优势

(一) 专业定位合理, 人才培养目标明确

本专业定位准确, 办学思路清晰, 指导思想正确。人才培养目标明确, 专业人才培养方案符合普通高等学校本专业类教学质量国家标准要求, 开设课程紧密结合地方产业需求和专业技术发展。

(二) 教学基本条件较为完善

有一支素质较高, 职称、学历、年龄结构合理、工程实践经验较丰富的专业教师队伍。本专业实验设施齐全, 建有 12 个实验室, 所有实践环节按人才培养计划要求均能实施, 实验开出率 100%。稳定的校内外实习基地共 5 个, 为实践教学提供了有力保障。

(三) 积极开展产学研合作, 探索人才培养途径

积极开展产学研合作, 引进企业在学院设置研发项目, 学生利用课余时间参与研发工作, 锻炼和提高了学生的动手能力和创新意识, 提高学生就业质量。充分利用东莞的资源优势, 鼓励学生参与实际项目的研发, 校企协同育人, 培养具有实践能力与创新意识的应用型人才。

(四) 人才培养特色明显

注重学生创新意识和实践能力培养, 本专业学生参加各类竞赛活动, 学生获得挑战杯、全国大学生机械创新设计大赛、全国大学生创新创意设计大赛、全国数学建模大赛等荣誉多项。学生理论和动手实践能力强。

二、不足之处和改进措施

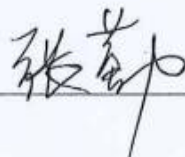
(一) 教师服务地方经济发展的能力需进一步提升。鼓励教师更多参与企业技术创新, 努力提高教师的科研与教研水平, 提高服务社会的能力。

(二) 充分利用大湾区的产业链优势, 进一步凝练专业特色, 鼓励教师进一步加强课程建设和教学改革, 进一步强化人才培养质量。

本专业对照《广东省新增学士学位授予专业评审指标体系》的要求, 已达到学士学位授予基本条件, 现申请批准本专业获得学士学位授予权。

专业
自
评
意
见

专业负责人(签章):




2025 年 3 月 20 日

| | |
|--------------|---|
| 院系审核意见 | <p>经审核，智能制造工程专业达到了《广东省新增学士学位授予专业评审指标体系》的要求，符合学士学位授予权的条件。</p> <p style="text-align: center;">  院系负责人（签章）： <i>Su</i> 2025年3月20日 </p> |
| 单位学位评定委员会意见* | <p style="text-align: center;">  单位学位评定委员会主席（签章）： <i>李</i> 2025年4月16日 </p> |
| 申请单位承诺 | <p>上述材料真实可靠、准确无误，不涉及国家秘密并可在互联网上公示及公开评审，其一切后果和法律责任由我单位承担。</p> <p style="text-align: right;">  单位公章 2025年4月16日 </p> |

*申请新增学位授权单位此栏由单位学术评定委员会（主席）签章。

东莞城市学院智能制造工程专业 申请新增学士学位授予权专家评审意见表

| 专家姓名 | 所在单位 | 所在专业 | 职务、职称 |
|---|--------|----------|-------|
| 张勤 | 东莞城市学院 | 机器人与智能制造 | 教授 |
| <p>1. 办学定位与目标：该专业办学定位清晰，旨在培养掌握智能制造领域基本理论、关键技术和系统集成能力的高素质复合型人才。目标聚焦于服务国家智能制造发展战略，满足企业对智能制造工程师的迫切需求，强调理论与实践相结合，注重学生创新思维与解决复杂工程问题的能力培养。</p> <p>2. 教学体系构建：专业建设规划科学合理，紧密跟踪国际智能制造技术发展前沿，结合国内行业需求，形成特色鲜明的专业体系。教学体系构建完善，采用“基础理论+专业技能+创新实践”的三维教学模式，既强调扎实的专业知识基础，又注重实际操作技能和创新能力的培养。通过案例分析、项目驱动、校企合作等多种教学手段，增强学生的学习主动性和实践能力。</p> <p>3. 教学条件评估：专业教学条件雄厚、满足人才培养及专业发展需求。实验教学仪器设备配备齐全，建有 1 个广东省实验教学示范中心；实验实践体系完整、特色鲜明，实验课程开出率 100%，其中综合性、设计性实验占实验课程总数大于 30%，，能够满足学生在智能制造系统设计、优化、调试等方面的学习需求。同时，图书馆资源丰富，电子数据库更新及时，为学生提供了良好的学习环境。</p> <p>4. 师资队伍结构：师资队伍结构合理，拥有一支由学术带头人、行业专家和企业导师组成的多元化教学团队。教师队伍中既有深厚的学术造诣，又具备丰富的工程实践经验，能够有效指导学生理论与实践相结合的学习过程。</p> <p>综上所述，智能制造工程专业建设水平达到新增学士学位授予条件，建议该专业为新增学士学位授予专业。</p> <div style="text-align: right; margin-top: 20px;">  </div> | | | |

东莞城市学院智能制造工程专业 申请新增学士学位授予权专家评审意见表

| 专家姓名 | 所在单位 | 所在专业 | 职务、职称 |
|---|--------|------|-------|
| 王建国 | 东莞理工学院 | 机械工程 | 教授 |
| <p>1.专业定位准确，办学思路清晰，发展规划合理。人才培养方案注重地方特色，注重培养现代“科学-技术-工程”工科思维，提升创新意识及创新能力，保证输出人才具备从事智能制造、技术开发、科学研究、生产组织及管理等多方面综合素质，符合东莞市产业升级需求，就业前景良好。</p> <p>2.师资队伍构成合理、建设水平较高。师资队伍学历及年龄结构合理；定期组织教研研讨活动，获得市级工程技术研究中心--东莞市智能制造工程技术研究中心立项建设。</p> <p>3.专业教学条件雄厚、满足人才培养及专业发展需求。实验教学仪器设备配备齐全，建有1个广东省实验教学示范中心；实验实践体系完整、特色鲜明，实验课程开出率100%，其中综合性、设计性实验占实验课程总数大于30%，专业图书种类齐全、电子资源丰富；专业教学条件满足应用型本科人才培养要求；</p> <p>4.教学管理规范，保障机制健全。教学管理制度健全，课程建设规范，教学质量监控到位，符合专业培养目标要求。</p> <p>智能制造工程专业建设水平达到新增学士学位授予条件，建议该专业为新增学士学位授予专业。</p> | | | |
| <div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center;"> <div style="text-align: center;"> <p>专家签名: </p> <p>(专家所在单位盖章)</p> </div> <div style="margin-left: 20px;"> </div> </div> | | | |

东莞城市学院智能制造工程专业
申请新增学士学位授予权专家评审意见表

| 专家姓名 | 所在单位 | 所在专业 | 职务、职称 |
|------|--------|-------|--------|
| 陈朝大 | 广州航海学院 | 机器人工程 | 副教授 硕导 |

东莞城市学院智能制造工程专业设置以服务地方经济社会建设为导向，依托学校机械工程省级重点培育学科，为区域行业企业培养应用创新型人才。专业培养目标明确，毕业要求合理、清晰。专业人才培养方案符合学校人才培养目标的总体要求。

专业教师队伍的职称结构、年龄结构、学历结构合理，整体素质符合学校定位和人才培养目标的要求，能够满足理论、实践教学需要，能够保障教学质量的稳步提高及专业的可持续发展。课程建设有措施、有成效，教材选用规范，重视教学改革，就业面较广。校内外的实验场所能够满足该专业学生的实践教学，教学经费投入能够满足人才培养需要，经费来源稳定可靠。

综上，东莞城市学院智能制造工程专业满足《广东省新增学士学位授予专业评审指标体系》（试行）各项指标要求，符合学士学位授予权的条件。



东莞城市学院智能制造工程专业 申请新增学士学位授予权专家评审意见表

| 专家姓名 | 所在单位 | 所在专业 | 职务、职称 |
|------|--------------------|--------|----------|
| 李硕 | 武昌首义学院 机电与自动化学院 | 机械电子工程 | 常务副院长、教授 |

东莞城市学院智能制造工程专业人才培养目标明确，专业定位合理，符合当今社会发展对智能制造工程专业人才的需求，符合学校的办学定位和发展规划，专业申请材料详实。

专业师资队伍结构合理，能够满足课程教学需要；实验实训等教学条件建设较好，能够满足实践教学的需要；专业人才培养方案制定的比较合理、规范，教学管理制度完善。

综上，东莞城市学院智能制造工程专业已达到《广东省普通高等学校学士学位授权专业评审指标体系》的要求，符合学士学位授予权的条件。

专家签名：

(专家所在单位武昌首义学院)



东莞城市学院智能制造工程专业 申请新增学士学位授予权专家评审意见表

| 专家姓名 | 所在单位 | 所在专业 | 职务、职称 |
|------|--------|------|---------|
| 任斌 | 东莞理工学院 | 自动化 | 院长、二级教授 |

东莞城市学院智能制造工程专业旨在立足东莞、面向粤港澳大湾区，根植地方产业培养东莞急需的智能制造高素质应用型人才，定位准确。培养方案注重学生实践能力培养，具有地方特色，培养方案合理可行。

专业师资结构合理，教学科研水平较高，有科研项目支撑，专业建设期间专任教师曾获得市级工程技术研究中心平台--东莞市智能制造工程技术研究中心立项建设。

专业实验室配备完善、实验室建设经费投入达 300 多万元，建有工业机器人、ROS 机器人、机器视觉、PLC 技术 4 个实验室，图书资料经费与场地均有保障。

课程建设规划科学合理，配套措施得力，教学管理制度健全，教学质量监控体系完善。

实习与实训体系设计科学合理，符合应用型本科人才培养目标。

智能制造工程专业建设水平达到新增学士学位授予条件，建议该专业为新增学士学位授予专业。

专家签名

(专家所在单位盖章)

