



永州职业技术学院
YONG ZHOU VOCATIONAL TECHNICAL COLLEGE

2024 届工业机器人技术专业 毕业设计工作过程性材料

专业代码: 460305

适用年级: 2021 级

所属院(部): 工程学院

永州职业技术学院

目 录

一、学校相关资料.....	1
1. 永州职业技术学院 2024 年毕业设计工作方案.....	1
2. 永州职业技术学院关于开展 2024 届学生毕业设计学生中期检查的通知.....	9
3. 永州职业技术学院关于 2024 届学生毕业设计中期检查情况通报.....	13
4. 永州职业技术学院关于做好 2024 届学生毕业设计校内全面检查的通知.....	15
二、学院文件.....	16
1. 永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院 2024 届毕业设计工作实施方案.....	16
2. 永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院毕业设计实施与质量监控办法.....	27
三、毕业设计各阶段过程材料.....	31
1. 毕业设计选题指导阶段.....	31
2. 任务下达阶段.....	32
3. 过程指导阶段.....	34
4. 成果答辩阶段.....	37
5. 资料整理阶段.....	43
6. 质量监控阶段.....	44
四、毕业设计情况分析报告.....	52
1. 选题分析.....	52
2. 成绩分析.....	52
3. 存在的问题.....	54
4. 改进措施.....	54

一、学校相关资料

1. 永州职业技术学院 2024 年毕业设计工作方案

永州职业技术学院

Yongzhou Vocational Technical College

永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作方案

根据湖南省教育厅《关于印发〈关于加强高职高专院校学生专业技能考核工作的指导意见〉〈关于进一步加强高职高专院校学生毕业设计工作的指导意见〉的通知》（湘教发〔2019〕22 号）和《永州职业技术学院毕业设计管理办法》《永州职业技术学院毕业设计监控管理办法》《永州职业技术学院毕业设计相似性检测工作实施办法（试行）》等文件要求，推进我校毕业设计工作科学化、规范化、程序化开展，提高我校学生毕业设计成果质量，确保在全省毕业设计抽查中取得优异成绩，特制定本方案。

一、组织机构

成立永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作领导小组。

顾 问：黄小明

组 长：郑文飞

常务副组长：陈 强

副组长：李 勇 宾柱元 裴有为 欧阳正晟 黄义君
罗素琼

成 员：张 伟 简亚平 李祖祥 黄祥国 唐 丽
罗 辉 陈 彦 于桂阳 李德良 胡晓军

地址：湖南省永州市零陵区永州大道289号

电话：(0746)-6367092

领导小组下设毕业设计工作办公室，办公室设在教务处，办公室主任由张伟同志兼任。

毕业设计工作办公室职责：

制定、审核学校毕业设计相关工作的各项制度及方案，保证毕业设计工作高效有序开展；按照湖南省教育厅关于毕业设计抽查工作的相关要求，完成学校毕业设计工作；规范和督导各二级学院毕业设计工作组的工作；保障学生毕业设计账号发放和管理；做好各二级学院与各职能部门之间协调服务工作；组织校内毕业设计抽查工作；完成学生毕业设计材料的核定和上报；完成毕业设计工作量的审核。

根据学校毕业设计工作需要，毕业设计工作办公室下设三个工作组。

（一）学校 2024 届学生毕业设计工作组

主任：张 伟

副主任：简亚平 李祖祥 黄祥国 唐 丽 罗 辉

陈 彦 于桂阳 李德良 胡晓军

成 员：盘 辉 钱燕春 唐 敏 申永祥 刘美红

黄宁江 蒋永根 邓子林 胡志平 唐 伟

唐世章 全爱清 蒋 昊 袁秋华

（二）学校 2024 届学生毕业设计校内专家评审工作组

毕业设计校内评审专家名单经学校 2024 届学生毕业设计工作组审定后公布。

工作职责：在学校毕业设计工作领导小组的指导下，依据湖南省教育厅《关于进一步加强高职高专院校学生毕业设计工作的指导意见》（湘教发〔2019〕22 号）及《永州职业

技术学院毕业设计监控管理办法》《永州职业技术学院毕业设计相似性检测工作实施办法（试行）》对全校毕业设计工作开展检查和监控，发现问题并及时反馈意见和建议。

（三）二级学院 2024 届学生毕业设计工作组

二级学院院长任组长，教学副院长任副组长。成员名单由各二级学院自行拟订，并报学校毕业设计工作办公室备案。

二级学院毕业设计工作组职责：

制定二级学院毕业设计相关工作的制度、标准及方案；落实二级学院毕业设计指导教师和答辩教师，下达毕业设计《指导教师任务书》和《答辩教师任务书》；根据二级学院毕业设计工作方案要求，毕业设计指导教师指导学生选题、向学生下达《毕业设计任务书》；依据湖南省教育厅《高等职业院校学生毕业设计抽查评价指标及权重》两个一级评价指标，规范和督导毕业设计指导教师和答辩教师的工作，高质量完成《毕业设计成果》；依据《永州职业技术学院毕业设计监控管理办法》，二级学院对毕业设计工作做好自查和总结，结合校内评审专家意见做好整改和完善工作。

二级学院毕业设计工作组下设三个工作小组：

1. 二级学院毕业设计指导教师工作小组；
2. 二级学院毕业设计答辩教师工作小组；
3. 二级学院毕业设计成果审定工作小组。

三个工作小组均由二级学院院长任组长，教学副院长任副组长。成员名单、工作小组职责及考核办法由各二级学院自行拟订，并报学校毕业设计工作办公室备案。

二、2024 届学生毕业设计工作主要流程和时间节点

时间	实施内容	责任部门
2023年10月10日前	成立学校毕业设计工作组织机构，制定《永州职业技术学院2024届学生毕业设计工作方案》	教务处
2023年10月15日前	成立二级学院毕业设计工作组织机构，制定《XX学院2024届学生毕业设计工作方案》	二级学院
2023年10月22日前	二级学院修订和完善毕业设计相关工作的制度、标准	二级学院
2023年11月10日前	二级学院完成学生毕业设计的动员与启动工作，完成毕业设计选题，下达《毕业设计任务书》	二级学院
2023年11月15日至25日	学校毕业设计工作办公室进行毕业设计启动工作的检查；检查意见反馈至各二级学院	教务处
2023年12月26日前	二级学院完成校内第一轮检查整改工作	二级学院
2024年3月20日前	指导学生完成《毕业设计成果》第一稿	指导教师
2024年4月10日前	学校毕业设计工作办公室对毕业设计工作展开中期检查；检查意见反馈至各二级学院	教务处
2024年4月30日前	二级学院完成毕业设计相似性检查（查重）工作	二级学院
2024年5月1日前	各二级学院完成校内第二轮检查整改工作	二级学院
2024年5月14日前	指导学生完成《毕业设计成果》第二稿	指导教师
2024年5月15日-22日	制定《XX学院2024届学生毕业设计答辩方案》	二级学院
2024年5月17日-6月17日	毕业设计集中审核及现场答辩；学校毕业设计工作办公室进行毕业设计答辩检查	教务处
2024年5月25日-6月20日	指导学生完成《毕业设计成果》定稿；填写《毕业设计评阅表》	指导教师 答辩教师
2024年6月30日前	二级学院上传《毕业设计任务书》和《毕业设计成果》	指导教师
2024年7月1日-5日	二级学院自查《毕业设计任务书》和《毕业设计成果》，进行整改和完善。	二级学院
2024年7月6日-21日	组织校内评审专家对《毕业设计任务书》和《毕业设计成果》进行校内检查；检查意见反馈至各二级学院	教务处
2024年7月30日前	二级学院完成校内第三轮检查整改工作	二级学院
2024年8月1日至8月15日	学校毕业设计工作资料、学生毕业设计相关材料的汇总	教务处

2024年8月30日前	学校毕业设计工作办公室对毕业设计成果及提交的资料进行复核，核定工作量	教务处
时间待定	待查资料上报湖南省教育厅	教务处

本流程和时间节点为检查和考核点，各二级学院可根据学校整体教学工作安排和本学院实际情况进行调整。

三、毕业设计工作实施过程

（一）制度和标准建设

1. 严格执行《永州职业技术学院师生参加教学竞赛、教学项目建设、专业教学水平评价和抽查的奖惩办法》文件要求，做到赏罚分明、明确责任，更好地提高工作积极性。

2. 学校毕业设计工作办公室细化毕业设计工作考核量化指标，纳入对二级学院、教研室、教师教学工作考核中。

3. 严格贯彻落实湖南省教育厅《关于进一步加强高职高专院校学生毕业设计工作的指导意见》（湘教发〔2019〕22号）文件要求，进行《毕业设计标准》修订，以湖南省教育厅《高等职业院校学生毕业设计抽查评价指标及权重》为纲，结合《永州职业技术学院毕业设计标准（模板）》，各二级学院可根据各专业特色由各二级学院毕业设计指导教师工作小组制定《XX学院XX专业2024届学生毕业设计标准》，杜绝以论文、实习总结形式来表现毕业设计作品，杜绝抄袭、拷贝等学术不端现象的发生，经学校2024届学生毕业设计工作组审核讨论通过后执行。

4. 各二级学院严格执行《永州职业技术学院2024届学生毕业设计工作方案》。要求所有具备资格的教师均须参与毕业设计指导工作，对拒绝承担或连续2年未承担毕业设计工作任务的教师，二级学院可取消其推荐各类评优评先资格、

专业技术职务晋升资格等。

（二）毕业设计工作内容

1. 各二级学院及时将毕业设计管理系统平台学生问题账号报至学校毕业设计工作办公室进行处理；

2. 各二级学院按照《专业人才培养方案》完成《毕业设计》课程教学任务；

3. 各二级学院结合工作实际制定《XX学院2024届学生毕业设计工作方案》，保证二级学院毕业设计工作的启动、检查、答辩等环节的正常运行；

4. 各毕业设计指导教师必须严格贯彻湖南省教育厅《关于进一步加强高职高专院校学生毕业设计工作的指导意见》（湘教发〔2019〕22号）文件要求，指导学生完成毕业设计选题，下达《毕业设计任务书》，指导学生在规定时间内保质保量完成《毕业设计成果》；

5. 各二级学院毕业设计答辩教师工作小组严格按照《XX学院2024届学生毕业设计答辩方案》执行毕业设计答辩工作；

6. 各二级学院毕业设计成果审定小组必须按照湖南省教育厅《高等职业院校学生毕业设计抽查评价指标及权重》严格审定学生毕业设计成果，保证质量，确保合格率在90%以上；

7. 各二级学院随时关注湖南省教育厅关于2024届学生毕业设计工作有关文件精神，及时贯彻并调整相关工作内容。

（三）毕业设计督促与监控

通过学生意见反馈、教师评阅指导、二级学院自查、校

级检查对毕业设计工作和成果不断地做出诊断和改进。

1. 指导教师及时对学生毕业设计做出细致指导。各二级学院毕业设计工作组要加强对指导教师的督促与监控，及时收集学生、教师反映的意见和建议，不断改进工作。

2. 学校毕业设计工作办公室将例行常规检查，将发现的问题和情况及时反馈给各二级学院；各二级学院根据反馈意见整改和完善毕业设计工作。

3. 针对 2024 届学生毕业设计工作，学校将开展三轮校内检查。第一轮检查的重点为各二级学院毕业设计的启动工作；第二轮检查的重点为毕业设计工作进度；第三轮检查的重点为校内毕业设计答辩检查、《毕业设计任务书》及《毕业设计成果》，具体安排见后续通知。

4. 校内评审专家必须树立高度的责任感，对负责指导和评审的各二级学院毕业设计工作和成果如实提出意见和建议。

5. 每轮校内检查前，各二级学院先出具自查报告，检查后结合校内评审意见诊断问题、解决问题。2024 年 7 月底各二级学院做出《XX 学院 2024 届学生毕业设计工作总结》。

6. 每轮校内检查后，学校毕业设计工作办公室将校内评审意见反馈至各二级学院，2024 年 8 月底前做出《永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作总结》，2024 年 10 月底前指导制定《永州职业技术学院 2025 届学生毕业设计工作方案》。

7. 各二级学院做好对毕业设计指导教师的考核与定等，并与绩效挂钩。

8. 学校毕业设计工作办公室做好对各二级学院毕业设计工作组的考核与定等，并与绩效挂钩。

四、毕业设计保障与问责

(一) 做好 2024 届学生毕业设计资金预算。

(二) 学校毕业设计工作办公室和各二级学院毕业设计工作组做好教师工作量的统计和核实。

(三) 按《永州职业技术学院师生参加教学竞赛、教学项目建设、专业教学水平评价和抽查的奖惩办法》文件落实好责任。



2.永州职业技术学院关于开展 2024 届学生毕业设计学生中期检查的通知

永州职业技术学院

Yongzhou Vocational Technical College

关于开展 2024 届毕业学生毕业设计中期检查的通知

各学院：

根据《永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作方案》相关要求，为切实推进 2024 届学生毕业设计相关工作，切实规范 2024 届毕业生毕业设计过程管理，提高毕业设计指导、管理水平及毕业设计质量，决定于 2024 年 3 月 30 日 - 4 月 5 日开展 2024 届毕业设计的中期检查。

一、检查内容

毕业设计的选题、毕业设计任务书、毕业设计实施方案、毕业设计成果初稿等过程性文件等。

二、检查方式

各学院自查，学校毕业设计领导小组进行抽查。

三、各学院主要检查内容

1. 毕业设计的选题、毕业设计任务书及毕业设计成果初稿上传情况、学生毕业设计工作进度、学生毕业设计工作态度、学生毕业设计已完成工作的评价、学生毕业设计存在问题及建议。

2. 毕业设计任务书、毕业设计成果的撰写情况；毕业设计的选题、毕业设计初稿、拟定的指导过程完成情况以及相关资料等。

3. 二级学院毕业设计各小组机构设置情况，及针对毕业设计组织工作，开展相应的检查。除复查教研室检查内容外，还应对教研室此项工作开展情况进行检查，针对学院毕业设计组织、管理情况（包括整体安排、存在的问题及意见建议）等内容，形成总结。

4. 信息反馈

各学院填报附件一和附件二，于4月8日前以学院为单位汇总材料发送至教务处工作邮箱 yzzyjwc2022@126.com。

附件一：永州职业技术学院 XX 学院 2024 届毕业设计中期检查表

附件二：永州职业技术学院 XX 学院 2024 届毕业设计中期检查情况汇总表



附件一：

永州职业技术学院 学院 2024 届毕业设计中期检查表

二级学院		班级		专 业	
姓 名		学号		指导老师	
设计题目					
资料是否上传毕业设计指导与管理平台 (https://hnyzzy.xueshubang.net/)				任务书	成果初稿
指导情况	共指导 () 次	指导方式	邮件 () 次、微信或 QQ () 次 面对面 () 次、其他 () 次		
工作进度 (对照任务书) 已完成的内容： 待完成的内容：					
工作态度	认真 () 较认真 () 一般 () 不认真 ()				
质量评价 (对已完成的有关工作进行评价)				优 () 良 () 中 () 差 ()	
存在问题与建议					
教研室意见			学院意见		
教研室主任签字：			负责人签字：		
日期：			日期：		

附件二：

永州职业技术学院 XX 学院 2024 届毕业设计中期检查情况汇总表

序号	姓名	学号	专业	毕业设计选题	指导老师	毕业设计中期检查情况					
						任务书	成果初稿	指导次数	存在的问题	教研室自查意见	学院意见

3. 永州职业技术学院关于 2024 届学生毕业设计中期检查情况通报

永州职业技术学院

Yongzhou Vocational Technical College

关于 2024 届学生毕业设计中期检查情况通报

各学院：

根据《永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作方案》和学校《关于开展 2024 届毕业学生毕业设计中期检查的通知》的工作要求，为切实规范 2024 届毕业生毕业设计过程管理，提高毕业设计指导、管理水平及毕业设计质量。3 月 30 日—4 月 5 日教务处组织开展了对 2024 届学生毕业设计各学院中期自查和教务处系统抽样检查。现对检查中的情况通报如下：

一、基本情况

本次检查学生毕业设计 6298 人，其中，没有在毕业设计指导与管理平台提交毕业设计成果初稿的有 197 人。

二、存在的问题

1. 毕业设计选题不符合本专业培养目标，文档格式不规范不完整，任务书选题与成果不一致，任务书指导教师与成果指导教师不一致，任务下达时间不准确。

2. 任务书目的不明确，任务进程安排不合理，同一专业不同学生不同选题毕业设计各环节完成时间完成进度有雷同现象。

3. 毕业设计成果科学性、规范性体现不正确，新知识、新

技术、新工艺、新材料、新方法、新设备、新标准的运用没有表现清楚，实习中的案例图片不清晰、操作过程不完整，错别字多。

4. 个别学生的成果以论文形式体现。

三、下一步工作安排

请各学院针对以上问题对标《高等职业院校学生毕业设计抽查评价指标》要求加强学生毕业设计指导与管理平台的提交完成率和毕业设计成果作品的整改，5月份返校前完成第二轮成果审核和检测工作。



4.永州职业技术学院关于做好 2024 届学生毕业设计校内全面检查的通知

永州职业技术学院

Yongzhou Vocational Technical College

关于做好 2024 届学生毕业设计校内全面检查的通知

各学院：

我校 2024 届学生毕业设计已经进入最后冲刺和成果审核阶段，为确保学生毕业设计在全省抽查中取得合格以上成绩。根据《永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作方案》的文件要求，结合近年抽查实施和学校的实际情况，现组织开展我校 2024 届三年制高职大专学生毕业设计校内自查、专家普查和领导抽查工作。请毕业设计评审工作组、各学院于 7 月 1 日-7 月 30 日共同完成检查工作。



二、学院文件

永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院 2024 届学生毕业设计工作实施方案

依据《永州职业技术学院 2024 届学生毕业设计工作方案》、《永州职业技术学院毕业设计管理办法》、《永州职业技术学院毕业设计监控管理办法》和《永州职业技术学院毕业设计相似性检测工作实施办法（试行）》等文件的通知，为做好我院 2024 届学生毕业设计工作，提高学生毕业设计成果质量，确保我院学生毕业设计在省厅抽查中取得优异成绩，特制定本方案。

一、工程学院 2024 届毕业设计基本情况

工程学院 2024 届毕业班级共 25 个班级，毕业生数量共计 1120 人，其中三年制毕业生数量为 994 人，五年制毕业生数量为 126 人。具体专业班级及学生数量如下表所示：

表 1 2024 届毕业班级及学生数量一览表

序号	班级名称	学生人数	辅导员	备注
1	2021（3）工业机器人技术 1 班	55	肖丽娟	机械类专业学生 615 人（其中工业机器人技术专业的郑嘉俊同学 2023 年 3 月入伍、范剑锋同学 2023 年 9 月休学），实际毕业学生为 613 人
2	2021（3）工业机器人技术 2 班	55	肖丽娟	
3	2021（3）工业机器人技术 3 班	55	邓人玮	
4	2021（3）工业机器人技术 4 班	54	邓人玮	
5	2021（3）机电一体化技术 1 班	40	金言成	
6	2021（3）机电一体化技术 2 班	37	金言成	
7	2021（3）机电一体化技术 3 班	38	金言成	
8	2021（3）机电一体化技术 SMT1 班	44	李锦梅	
9	2021（3）机电一体化技术 SMT2 班	48	李锦梅	
10	2021（3）机电一体化技术 SMT3 班	47	李锦梅	
11	2021（3）机电一体化技术 SMT4 班	45	李锦梅	
12	2021（3）机械设计与自动化 1 班	50	李明发	
13	2021（3）机械设计与自动化 2 班	47	李明发	
14	2021（3）新能源汽车技术班	52	李明发	汽车类专业学生 94 人
15	2021（3）汽车制造与试验技术班	42	李明发	
16	2021（3）建筑工程技术 1 班	44	金言成	建筑类专业学生 285 人
17	2021（3）建筑工程技术 2 班	41	金言成	

序号	班级名称	学生人数	辅导员	备注
18	2021（3）工程造价 1 班	35	李锦梅	
19	2021（3）工程造价 2 班	33	李锦梅	
20	2021（3）建筑室内设计 1 班	44	吕迪杰	
21	2021（3）建筑室内设计 2 班	39	吕迪杰	
22	2021（3）建筑室内设计 3 班	49	何志喜	
三年制学生人数合计		994		
23	2019（5）机械设计与自动化班	45	邓人玮	
24	2019（5）汽车检测与维修 1 班	36	陈炜	
25	2019（5）建筑室内设计班	45	邓人玮	
五年制学生人数合计		126		
三年制学生及五年制学生人数合计		1120		

表 2 工程学院各专业 2024 届毕业学生人数一览表

序号	专业名称	毕业生数量			备注
		三年制	五年制	合计	
1	工业机器人技术	219		219	合计 299
2	机电一体化技术	115		115	
3	机电一体化技术 SMT	184		184	
4	机械制造及自动化	97	45	142	
5	新能源汽车技术	52		52	
6	汽车制造与试验技术	42	36	78	
7	建筑室内设计	132	45	177	
8	建筑工程技术	85		85	
9	工程造价	68		68	
合计		994	126	1120	

二、成立 2024 届工程学院毕业设计工作组等组织机构，为做好工程学院毕业设计工作提供组织保障

（一）成立 2024 届工程学院毕业设计工作组

成立以院长为组长，副书记为副组长，副院长、教学办主任、学工办主任、教学秘书、各教研室主任、毕业班级辅导员等为成员的 2024 届工程学院毕业设计工作组。

组 长：罗 辉

副组长：张超鹏

成 员：邓子林、魏媛、廖玲、颜海燕、谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、

颜昱琪、邓彦波、陈天佑、龚健、邓慧、莫乙帆、陈美英、肖丽娟、李锦梅、金言成、吕迪杰、何志喜、陈炜、邓人玮、李明发

毕业设计工作组职责：

- (1) 制订工程学院毕业设计相关制度、标准、方案；
- (2) 选派毕业设计指导教师和毕业答辩教师；
- (3) 下达关于毕业设计的《指导教师任务书》和《答辩教师任务书》（附职责和考核办法）到教师个人；
- (4) 指导、规范和督促毕业设计指导教师和毕业设计答辩教师的工作；
- (5) 依据省厅《毕业设计工作评价标准》和《毕业设计成果评价标准》检查工程学院各专业的毕业设计工作和学生毕业设计成果；
- (6) 依据《永州职业技术学院设计监控管理办法》，对工程学院毕业设计做好自查和总结，结合院内评审专家意见做好完善和整改工作。
- (7) 工作组下设毕业设计指导教师工作小组、毕业设计答辩教师工作小组、毕业设计成果评定工作小组等三个工作小组，指导、协调毕业设计工作有序开展。

(二) 成立 2024 届工程学院毕业设计指导教师工作小组

1、毕业设计指导教师工作小组

成立以院长为组长、教学副院长及教学办主任为副组长，各专业教研室主任为成员的工程学院毕业设计指导教师工作小组。

组 长：罗辉

副组长：邓子林、廖玲

成 员：谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪

毕业设计指导教师工作小组职责：

- (1) 落实各专业毕业设计指导教师；
- (2) 评定各专业教研室提交的毕业设计课题；
- (3) 向各专业毕业设计指导教师下达《指导教师任务书》；
- (4) 召开毕业设计动员大会，启动毕业设计工作；
- (5) 制订工程学院毕业设计集中辅导课表；
- (6) 检查毕业设计指导教师向学生下达的《毕业设计任务书》是否符合要求，提出整改意见并督促落实；
- (7) 对毕业设计指导教师在校期间集中辅导和个别指导情况进行检查和考核；
- (8) 对毕业设计指导教师在学生顶岗实习期间通过网络对学生的个别指导情况进行检查和考核，检查学生的毕业设计进度情况。

2、成立各专业毕业设计工作执行小组成员

指导教师是毕业设计的第一责任人，对学生毕业设计工作负直接责任。负责提供毕业设计选题，包括选题的依据、目的、要求、主要内容、进行方式等，供学院毕业设计工作组进行课题审核和学生进行选择，把好“选题关”。在毕业设计开始阶段负责编制并向学生下达毕业设计任务书，并提出具体、明确的要求，指定主要参考资料，制订周密的进度计划，做到心中有数。在毕业设计过程中负责审查学生毕业设计总体方案及设计思路、步骤、方法，指导学生正确开展毕业设计各项工作。

定期检查学生的毕业设计工作进度，及时解答和处理学生提出的有关问题，并从阅读、检索文献、谋篇布局、行文格式、文字表达与选题和创新设计等方面对学生进行全程指导。

全程指导学生完成毕业设计作品（产品）的制作，指导学生按照正确格式撰

写毕业设计相关说明，对学生提交的毕业设计初稿进行指导与修改，认真评阅每份毕业设计的全部资料，写出评定意见，直至毕业设计完成。各专业毕业设计工作执行小组成员名单如下：

(1) 建筑室内设计专业毕业设计工作执行小组

组长：吴艺鸣

成员：周旭婷、龙超、魏俊波、周四方、蒋芸池、杨小华、宋扬蔡青、高慧颖

(2) 机电一体化技术专业毕业设计工作执行小组

组长：谢晓华

成员：罗辉、邓子林、刘东来、张义武、蒋文华、向国玲、何玉山、蒋智蓓、李勇辉、王维、毛硕、胡师柿、王国强、曾文钦、周清、王本胜、屈正龙、邓人玮、刘文涛

(3) 建筑工程技术专业毕业设计工作执行小组

组长：龚健

成员：廖玲、李辉政、吴志辉、龚健

(4) 工业机器人技术专业毕业设计工作执行小组

组长：张义武

成员：罗辉、邓子林、谢晓华、周美容、周贤文、吕海英、刘东来、毛硕、邵湘勇、张顺、彭伟、崔亚飞、张玲波、周理建

(5) 机械制造与自动化专业毕业设计工作执行小组

组长：蒋文华

成员：罗辉、邓子林、何根茂、蒋太波、陈晓辉、莫乙帆、唐忠平

(6) 工程造价专业毕业设计工作执行小组

组长：颜昱琪

成员：唐晓民、邹翌、冯杨、王翠平

(7) 汽车制造与试验技术专业毕业设计工作执行小组

组长：邓彦波

成员：陈义、陈宁娟、杨洪镔、吕军、唐茂林

(8) 新能源汽车技术专业毕业设计工作执行小组

组长：陈天佑

成员：睦建国、何昌玉、刘钊希、王禹甸、曾国梁

(三) 成立 2024 届工程学院毕业设计答辩教师工作小组

成立以院长为组长、教学副院长及教学办主任为副组长，教学秘书、各专业教研室主任为成员的工程学院毕业设计答辩教师工作小组。

组 长：罗 辉

副组长：邓子林、廖 玲

成 员：谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪、邓慧、莫乙帆、陈美英

毕业设计答辩教师工作小组职责：

(1) 落实各专业毕业设计答辩教师，组建各专业毕业答辩小组；

(2) 制订工程学院各专业的毕业设计答辩安排表；

(3) 组织召开毕业设计答辩工作会议，安排毕业答辩流程；

(4) 检查毕业设计现场答辩是否符合流程；

(5) 检查毕业设计答辩记录和成绩评定是否符合要求。

(四) 成立 2024 届工程学院毕业设计成果评定工作小组

成立以院长为组长，教学副院长及教学办主任为副组长，各教研室主任、各专业带头人为成员的工程学院毕业设计成果评定工作小组。

组 长：罗 辉

副组长：邓子林、廖玲

成 员：谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪、李辉政、周旭婷

毕业设计成果评定工作小组职责：

(1) 对学生毕业设计的初稿、修改稿、终稿进行不少于三轮的全面检查，提出整改意见下发至各指导老师并督促整改到位；

(2) 在学院开展的三轮检查前组织二级学院自查并出具自查报告。根据院内评审专家组意见诊断问题，组织整改落实到位，做出《诊改报告》；

(3) 对照省厅标准对学生的毕业设计成果进行审查评定，确保学生毕业设计成果符合省厅要求，合格率达到 100%。

三、抓好四个关键环节，强化毕业设计过程控制

1、抓好毕业设计课题的审批环节

各专业的毕业设计课题要紧贴生产实际和职业岗位技能要求或者来源于实际项目，通过毕业设计训练学生解决实际问题能力。各专业的毕业设计课题由毕业设计指导老师提交至各教研室主任初审后报学院毕业设计指导教师工作小组审核确定。

2、抓好毕业设计任务书的审批环节

毕业设计任务书是学生开展毕业设计的指导性文件，毕业设计条件应具体明了，毕业设计任务书应明确设计目的、工作任务和应提交的设计作品，毕业设

计任务书由毕业设计指导老师报教研室主任初审，由学院毕业设计指导教师工作小组审核批准后下发学生。

3、抓好毕业设计进度的审核环节

毕业设计进度安排应科学合理，便于设计任务的实施。毕业设计所依据的规范、标准应符合现行的行业规范和标准要求。学生应严格按照毕业任务书的时间节点安排开始毕业设计。

4、抓好毕业设计指导环节

指导老师通过在校期间的与学生面对面的集中辅导、分组指导和顶岗实习期间对学生进行个别指导，帮助学生按要求完成毕业设计。指导老师在学生顶岗实习期间对每名学生进行个别指导（含毕业设计指导和实习指导）每周不低于 1 次。

四、对照省厅《毕业设计成果评价标准及权重》对学生的毕业设计成果进行三道把关，确保毕业设计成果质量

- 1、指导教师对所指导的学生毕业设计成果进行第一道检查把关。
- 2、教研室主任对本专业的学生毕业设计成果进行第二道检查把关。
- 3、学院毕业设计成果评定工作小组对本院各专业的学生毕业设计成果进行第三道检查把关。

五、毕业设计工作实施步骤

1、依据省厅《学生毕业设计成果评价标准》及《毕业设计成果评价指标及权重》组织各专业指导委员会分专业修订《智能制造与建筑工程学院学生毕业设计标准》。

2、修订《智能制造与建筑工程学院指导教师职责及考核办法》、《智能制造

与建筑工程学院答辩教师职责及考核办法》。

3、选派毕业设计指导教师。智能制造与建筑工程学院向指导教师下达《指导教师任务书》，召开毕业设计工作会议和学生动员大会启动毕业设计工作。

4、组织学生选择毕业设计课题，指导教师向学生下达《毕业设计任务书》。

5、毕业设计指导教师组织学生掌握毕业设计平台使用方法，并上传《毕业设计任务书》。

6、指导教师在校内对学生的毕业设计进行集中辅导和分组指导，形成毕业设计成果初稿、修改稿和作品。

7、在学生毕业顶岗实习阶段，指导教师对学生的毕业设计进行个别指导，帮助学生修改完善毕业设计成果，并向毕业设计平台上传毕业设计成果中期检查稿和最终稿。

9、组织毕业答辩，评定学生毕业设计成果。对毕业设计成果达不到要求的指导学生进一步修改完善直到符合要求为止，并向毕业设计平台上传最终成果。

工程学院毕业设计工作组对指导教师的指导过程、毕业设计答辩过程及毕业设计成果评定过程进行全面的督促检查和监控。

六、毕业设计工作进度安排

时间	工作内容	责任人	参与人员
2023.10.15 前	成立智能制造与建筑工程学院毕业设计组织机构、制定智能制造与建筑工程学院毕业设计工作实施方案。	罗辉、张超鹏、邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2023.10.31 前	智能制造与建筑工程学院向指导教师下达《指导教师任务书》。召开毕业设计工作会议启动毕业设计工作。	罗辉、张超鹏、邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2023.11.5 前	各指导教师完成《毕业设计任务书》的拟定，并上交给教研室进行初审。	各教研室主任	全体毕业设计指导教师
2023.11.10 前	各教研室将初审合格的《毕业设计任务书》上交学院进行审核。	罗辉、邓子林、廖玲	全体教研室主任
2023.11.25 前	修订《智能制造与建筑工程学院指导教师职责及考核办法》、《智能制造与建筑工程学院	邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈

时间	工作内容	责任人	参与人员
	答辩教师职责及考核办法》。		天佑、龚健、颜昱琪
2023.11.12 前	对各指导教师拟定的《毕业设计任务书》进行最终定稿。	罗辉、邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2023.11.12 日	在三教 101C、102C、103C 等多媒体报告厅分专业群召开毕业设计学生动员大会，提出毕业设计的要求。	罗辉、张超鹏、邓子林、廖玲	全体教研室主任、全体毕业班级辅导员
2023.11.12 前	完善、修订毕业设计相关制度、标准。	邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2023.11.15 前	对学生进行毕业设计相关知识培训，指导学生掌握毕业设计基本流程、向学生下达《毕业设计任务书》。	各指导教师	
2023.11.22 前	学生在指导教师的指导下完成毕业设计初稿	各指导教师	
2023.11.27 前	学生在指导教师的指导下完成毕业设计修改稿	各指导教师	
2023.11.30 前	学生在指导教师的指导下完成毕业设计作品	各指导教师	
2023.12.5 前	教研室、智能制造与建筑工程学院组织第一轮检查，出具自查报告，并进行整改。	邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2023.12.12 前	根据学院第一轮检查意见完成智能制造与建筑工程学院整改工作。	罗辉、邓子林、廖玲	谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2023.12.31 前	学院组织各教研室开展第二轮检查，出具自查报告，并进行整改。	罗辉、张超鹏	邓子林、廖玲、谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2024.4.30 前	学生在指导教师的指导下完成《毕业设计作品》	各指导教师	
2024.5.10 前	学院组织各教研室开展第三轮检查，出具自查报告，并进行整改。	罗辉、张超鹏	邓子林、廖玲、谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪
2024.5.17-21	毕业设计现场答辩。	罗辉、张超鹏	毕业答辩教师工作小组
2024.5.30 前	组织毕业设计成绩评定	罗辉、张超鹏	毕业设计成果评定工作小组
2024.6.20 前	根据学校第二轮检查意见完成工程学院整改工作	罗辉、张超鹏	邓子林、廖玲、谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜昱琪

时间	工作内容	责任人	参与人员
2024.7.10 日前	根据学校第三轮检查意见完成智能制造与建筑工程学院整改工作。	罗辉、张超鹏	邓子林、廖玲、谢晓华、张义武、蒋文华、吴艺鸣、邓彦波、陈天佑、龚健、颜显琪

七、毕业设计监控与结果运用

通过校级检查、学院自查、教师评阅指导、学生意见反馈等方式，对毕业设计工作和成果不断地做出诊断和改进。

1、指导教师及时对学生毕业设计做出细致指导。毕业设计指导教师工作小组要加强对指导教师的督促与监控，及时收集学生、教师反映的意见和建议，不断改进工作。

2、毕业设计工作组每周开展毕业设计工作例行常规检查，发现的问题和情况及时反馈给毕业设计指导教师工作小组，毕业设计指导教师工作小组组织相关指导教师及时进行整改并向毕业设计工作组汇报整改结果。

3、毕业设计成果评定工作小组做好对学生毕业设计的考核与定等。

4、毕业设计工作组负责做好毕业设计指导教师工作量的统计与核实。

5、毕业设计工作组负责做好对毕业设计指导教师的考核与定等，按《永州职业技术学院关于师生参加各类教学竞赛、教学项目建设、专业技能和毕业设计抽查的奖励办法》落实好责任，并将考核结果与绩效及年终评优评先挂钩。

智能制造与建筑工程学院



2023年10月25日

永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院

毕业设计实施与质量监控办法

毕业设计是人才培养方案中重要的实践性教学环节，为进一步加强 2024 届毕业设计工作的管理，规范毕业设计教学环节过程管理，强化毕业设计教学运行过程中的质量监控，保证和提高毕业设计教学环节质量，特制订实施本办法。

一、成立质量监控管理机构

成立以院长及书记为组长，教学副院长、教学办主任及学工办主任为副组长，各教研室主任、教学秘书、各毕业班辅导员等成员组成的毕业设计质量监控管理工作小组。

1、人员组成

组长：罗辉、张超鹏

副组长：邓子林、蒋文华、颜海燕

成员：谢晓华、张义武、蒋太波、龚健、吴艺鸣、颜昱琪、邓彦波、陈天佑、毛硕、邓慧、莫乙帆、肖丽娟、邓佳成、邓人玮、金言成、吕迪杰、何志喜、李锦梅、李明发、陈炜

2、工作职责

(1) 制订毕业设计质量监控实施办法；

(2) 组织实施对毕业设计质量的监控；

(3) 对毕业设计质量监控过程中出现的问题进行处理。

二、毕业设计实施过程与质量监控办法

1、毕业设计选题环节

该环节是对毕业设计的教学准备以及下达任务和指导选题进行监控，主要监控内容包括：

(1) 毕业设计准备工作监控：主要监控各专业毕业设计标准及毕业设计工作计划等的制订情况。

(2) 毕业设计指导教师资质审查监控：在职称、学历、专业背景等方面考察毕业设计指导教师资质。初次指导毕业设计的教师应配备有经验的教师协同指导，鼓励各专业引进企业专家兼任毕业设计指导教师，实行“校内指导教师+企业指导教师”的“双导师”制。

(3) 毕业设计选题监控：各专业毕业设计工作执行小组对毕业设计课题进行论证，按照专业培养目标及教学基本要求选定课题。同时，各专业应建立毕业设计选题查重机制，选题3年内不能重复使用。

2、毕业设计环节

该环节是对毕业设计的组织实施和考核评价进行监控，是毕业设计质量监控的重点，主要包括：

(1) 学生毕业设计监控：重点监控学生毕业设计的学习态度、

出勤纪律等情况,对学习不努力、表现差的学生及时进行教育和警示,采取补救措施。由指导教师及辅导员组织安排学生定期汇报课题进展情况,对进展缓慢的课题提出整改措施。

(2) 毕业设计指导教师监控: 指导教师必须认真履行指导职责,坚持立德树人,从严要求,加强思想教育、安全教育、考勤等方面的管理工作,全程督促和指导学生按计划完成毕业设计,及时解决学生在毕业设计过程中遇到的各种问题。

(3) 毕业设计过程进展监控: 对照毕业设计组织实施与考核评价工作计划,对毕业设计实施过程进行动态监控,确保按照既定的工作进度实施。

(4) 毕业设计答辩监控: 主要监控各专业毕业设计答辩工作方案及其实施情况。要求答辩工作方案合理完善、答辩工作机构健全、工作流程规范。各专业成立毕业设计答辩小组,指导教师和答辩小组认真评审学生毕业设计,审查学生答辩资格,认真组织答辩和成绩评定。其中答辩小组成员应包含至少 3 名指导老师,学生答辩时须制作答辩 PPT。

(5) 毕业设计评价监控: 主要监控教师对学生毕业设计成绩评定的合理性。学生毕业设计总评成绩由毕业设计成果成绩和答辩成绩综合而成。

3、毕业设计成果审定工作监控

该环节是对毕业设计工作和学生毕业设计成果质量进行审定的后期监控，主要包括：

（1）毕业设计成果质量监控：主要监控学生毕业设计成果的质量。由工程学院组织对学生毕业设计成果进行抽查，按照监控标准严格评审，监控学生撰写毕业设计的规范性，完成毕业设计成果的科学性、规范性、完整性和实用性。

（2）毕业设计评优监控：主要监控优秀毕业设计和优秀毕业设计指导教师评选的客观性、公正性等。

（3）毕业设计工作总结监控：主要监控毕业设计工作总结的完成情况。

毕业设计工作完成后，各专业教研室认真进行毕业设计工作总结，提交毕业设计工作总结报告，报告内容包括毕业设计总体运行情况、质量分析、管理经验、今后的打算等。

智能制造与建筑工程学院

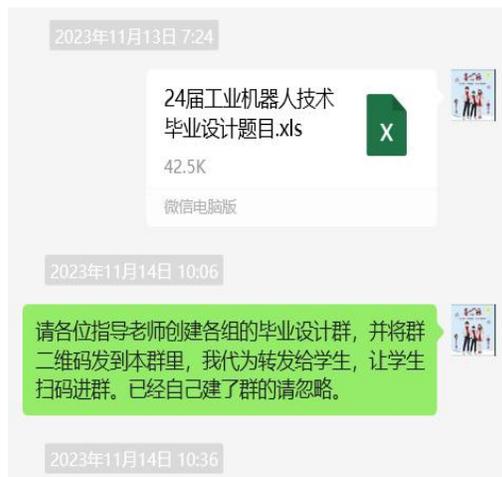
2023年10月25日

智能制造与建筑工程学院

三、毕业设计各阶段过程材料

1. 毕业设计选题指导阶段

2024 届参与毕业设计的工业机器人技术专业学生共 216 人，安排指导老师 12 人。毕业设计命题方向主要为工业机器人搬运码垛、激光切割、焊接打磨、视觉分拣和工装夹具设计五个方向。以小组为单位，针对学生的实际进行命题和选题，确保一生一题，且不与近三年毕业设计命题相同。



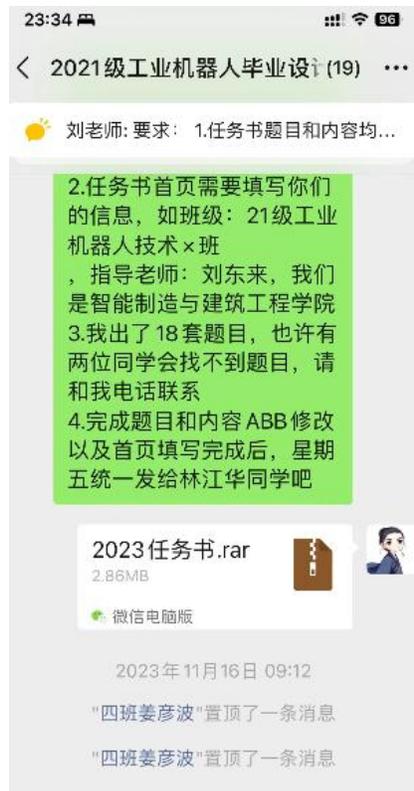
2021级工业机器人技术专业指导老师与选题安排表

序号	姓名	班级	学号	毕业设计选题题目	指导老师
1	肖文彪	21级工业机器人技术1班	201913040917	基于ABB机器人的A型接口焊接方案设计	张义武
2	袁超强	21级工业机器人技术2班	202113040839	基于ABB机器人的安装耳架焊接方案设计	张义武
3	邓凯中	21级工业机器人技术2班	202113040721	基于ABB机器人的双耳架零件焊接方案设计	张义武
4	谢柳	21级工业机器人技术2班	202113040733	基于ABB机器人的侧支架焊接方案设计	张义武
5	邹玉娇	21级工业机器人技术1班	202113040830	基于ABB机器人的方形底座焊接方案设计	张义武
6	张治祥	21级工业机器人技术3班	202113040911	基于ABB机器人的管子支架焊接方案设计	张义武
7	周少东	21级工业机器人技术4班	202113040920	基于ABB机器人的后U形安装架焊接方案设计	张义武
8	胡洋	21级工业机器人技术4班	202113040815	基于ABB机器人的后眼型安装架焊接方案设计	张义武
9	李钦	21级工业机器人技术2班	202113040886	基于ABB机器人的角度调节板焊接方案设计	张义武
10	刘丽银	21级工业机器人技术1班	202113040922	基于ABB机器人的软轴托架焊接方案设计	张义武
11	何树彪	21级工业机器人技术4班	202113040115	基于ABB机器人的任何刀座焊接方案设计	张义武
12	谢刚	21级工业机器人技术3班	202113040763	基于ABB机器人的凸缘法兰盘焊接方案设计	张义武
13	何清清	21级工业机器人技术3班	202113040625	基于ABB机器人的梯形支架焊接方案设计	张义武
14	刘清泉	21级工业机器人技术2班	202113040876	基于ABB机器人的中间法兰焊接方案设计	张义武
15	阳永煌	21级工业机器人技术1班	202113040867	基于ABB机器人的轴承座焊接方案设计	张义武
16	王雨东	21级工业机器人技术3班	202113040908	基于ABB机器人的轴衬架焊接方案设计	张义武
17	李弘	21级工业机器人技术1班	202113040924	基于ABB机器人的强力角件焊接方案设计	张义武
18	黄学涛	21级工业机器人技术3班	202113040897	基于ABB机器人的凸形板打磨方案设计	张义武

贺达	21级工业机器人技术3班	202113040915	基于ABB机器人的箱装电视机码垛方案设计	刘东来	阳燕	21级工业机器人技术2班	202113040934	基于FANUC机器人的“X”形模块激光切割方案设计	周美容
李丽	21级工业机器人技术4班	202113040731	基于ABB机器人的药盒装箱方案设计	刘东来	易杰	21级工业机器人技术2班	202113040760	基于FANUC机器人的“一”字板激光切割方案设计	周美容
黄雯芳	21级工业机器人技术2班	202113040850	基于ABB机器人的袋装面粉码垛方案设计	刘东来	张石清	21级工业机器人技术4班	202113040907	基于FANUC机器人的齿形板激光切割方案设计	周美容
欧阳意	21级工业机器人技术4班	202113040775	基于ABB机器人的拨罐器盒装箱码垛方案设计	刘东来	郑永平	21级工业机器人技术4班	202113040753	基于FANUC机器人的刷片激光切割方案设计	周美容
崔博	21级工业机器人技术2班	202113040844	基于ABB机器人的装箱豆浆机码垛方案毕业设计	刘东来	周荣宏	21级工业机器人技术2班	202113040660	基于FANUC机器人的车用盖板激光切割方案设计	周美容
龙浩庆	21级工业机器人技术3班	202113040865	基于ABB机器人的加工零件码垛方案设计	刘东来	周舟	21级工业机器人技术3班	202113040810	基于FANUC机器人的齿盘模型激光切割方案设计	周美容
姜彦波	21级工业机器人技术4班	202113040717	基于ABB机器人的电饭煲装箱方案设计	刘东来	朱显全	21级工业机器人技术1班	202113040855	基于FANUC机器人的接线片激光切割方案设计	周美容
张帆	21级工业机器人技术1班	202113040736	基于ABB机器人的饼干盒码垛方案设计	刘东来	唐涛	21级工业机器人技术4班	202113040801	虎钳丝杆的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
林江华	21级工业机器人技术2班	202113040751	基于ABB机器人的封口罐头搬运与码垛设计	刘东来	陈文强	21级工业机器人技术3班	202113040742	把手的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
唐艺	21级工业机器人技术3班	202113040881	基于ABB机器人的盒装粽子装箱方案设计	刘东来	周浦	21级工业机器人技术3班	202113040758	穿边法兰的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
龙相回	21级工业机器人技术3班	202113040872	基于ABB机器人的笔记本电脑装箱方案设计	刘东来	黄帆	21级工业机器人技术2班	202113040792	套筒法兰的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
许斌	21级工业机器人技术4班	202113040912	基于ABB机器人的箱装打印机搬运方案设计	刘东来	戴文相	21级工业机器人技术4班	202113040720	拨叉的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
崔轩铭	21级工业机器人技术4班	202113040899	基于ABB机器人的路由器盒装箱搬运方案设计	刘东来	孟士超	21级工业机器人技术3班	202113040798	轴套法兰的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
刘烈辉	21级工业机器人技术3班	202113040836	基于ABB机器人的智能空调码垛方案设计	刘东来	周伟军	21级工业机器人技术4班	202113040777	顶针闸门的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
刘帆	21级工业机器人技术4班	202113040746	基于ABB机器人的手机盒装箱方案设计	刘东来	陈聪颖	21级工业机器人技术4班	202113040863	虎钳底座的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
冯尹明	21级工业机器人技术2班	202113040929	基于ABB机器人的青花瓷水杯装箱方案设计	刘东来	田慧婷	21级工业机器人技术4班	202113040835	调节螺栓的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
石岩	21级工业机器人技术4班	202113040905	基于ABB机器人的食用面条装箱方案设计	刘东来	张宇轩	21级工业机器人技术3班	202113040799	缺口法兰的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
肖敏桃	21级工业机器人技术3班	202113040916	基于ABB机器人的盒装皮鞋装箱方案设计	刘东来	王宇威	21级工业机器人技术2班	202113040769	虎钳动块的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
杨燕	21级工业机器人技术1班	202113040892	基于FANUC机器人的中间法兰焊接方案设计	张玲波	刘力原	21级工业机器人技术2班	202113040882	上封盖的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
陈奕豪	21级工业机器人技术1班	202113040894	基于FANUC机器人的角度调节板焊接方案设计	张玲波	吴浩	21级工业机器人技术2班	202113040785	支架台的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
朱泽明	21级工业机器人技术2班	202113040761	基于FANUC机器人的强力角件焊接方案设计	张玲波	赵伟军	21级工业机器人技术1班	202113040858	调节螺母的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
毛照林	21级工业机器人技术1班	202113040789	基于FANUC机器人的球面三孔板打磨方案设计	张玲波	汪纯亮	21级工业机器人技术1班	202113040942	凸台筒盖的机床加工机器人上下料工装设计	张顺
					王东	21级工业机器人技术4班	202113040782	凸台基体的机床加工机器人上下料工装设计	张顺

谢升	21级工业机器人技术4班	202113040816	箱装打印机的机器人搬运工装设计	邵湘勇	曹继宏	21级工业机器人技术1班	202113040732	基于FANUC机器人的手柄轴机床加工上下料方案设计	崔亚飞
张超	21级工业机器人技术3班	202113040778	箱装空调的机器人码垛工装设计	邵湘勇	周佳美	21级工业机器人技术1班	202113040766	基于FANUC机器人的套筒法兰机床加工上下料方案设计	崔亚飞
黄鸣	21级工业机器人技术4班	202113040740	封口罐头装箱的机器人工装设计	邵湘勇	向财贵	21级工业机器人技术1班	202113040847	基于FANUC机器人的凸台基体机床加工上下料方案设计	崔亚飞
谭九鹏	21级工业机器人技术2班	202113040735	手机盒的机器人装箱工装设计	邵湘勇	谭磊	21级工业机器人技术2班	202113040752	基于FANUC机器人的半圆基体机床加工上下料方案设计	崔亚飞
胡苏鸣	21级工业机器人技术4班	202113040809	袋装面粉的机器人码垛工装设计	邵湘勇	陈正科	21级工业机器人技术2班	202113040842	基于FANUC机器人的上封盖机床加工上下料方案设计	崔亚飞
尹代杰	21级工业机器人技术4班	202113040796	药盒的机器人装箱工装设计	邵湘勇	谢林峰	21级工业机器人技术2班	202113040823	基于FANUC机器人的上盖基体机床加工上下料方案设计	崔亚飞
樊高	21级工业机器人技术1班	202113040822	笔记本电脑的机器人装箱工装设计	邵湘勇	周海洋	21级工业机器人技术2班	202113040906	基于FANUC机器人的凸台筒盖机床加工上下料方案设计	崔亚飞
于浩	21级工业机器人技术3班	202113040824	盒装粽子的机器人装箱工装设计	邵湘勇	徐佩	21级工业机器人技术2班	202113040828	基于FANUC机器人的穿边法兰机床加工上下料方案设计	崔亚飞
陶石豪	21级工业机器人技术3班	202113040900	盒装电饭煲的机器人装箱工装设计	邵湘勇	马斌	21级工业机器人技术2班	202113040885	基于FANUC机器人的轴套法兰机床加工上下料方案设计	崔亚飞
阳明	21级工业机器人技术3班	202113040744	盒装榨汁机的机器人装箱工装设计	邵湘勇	杨佳豪	21级工业机器人技术3班	202113040921	基于FANUC机器人的顶针闸门机床加工上下料方案设计	崔亚飞
曹星星	21级工业机器人技术1班	202113040718	拨罐器盒的机器人装箱工装设计	邵湘勇	雷圣山	21级工业机器人技术3班	202113040743	基于FANUC机器人的支架台机床加工上下料方案设计	崔亚飞
银文彪	21级工业机器人技术1班	202113040807	袋装大米机器人的码垛工装设计	邵湘勇	邓红涛	21级工业机器人技术4班	202113040832	基于FANUC机器人的虎钳丝杆机床加工上下料方案设计	崔亚飞
杨政英	21级工业机器人技术1班	202113040862	基于单片机的四人抢答器设计与制作	毛硕	蒋国华	21级工业机器人技术4班	202113040846	基于FANUC机器人的调节螺栓机床加工上下料方案设计	崔亚飞
赵英	21级工业机器人技术1班	202113040587	基于单片机的颜色识别分拣平台设计与制作	毛硕					

2. 任务下达阶段



3. 过程指导阶段



2023年工业机器人技术专业毕业设计集中指导安排表
(11月27日-12月1日)

	指导时间	班级	指导老师	课时数(节)
1	11月27日 1-10节	2022级工业机器人1班	张义武	10
2	11月27日 1-10节	2022级工业机器人2班	周贤文	10
3	11月30日 7-11节 12月1日 7-11节	2022级工业机器人3班	崔亚飞	10
4	11月28日 7-11节 12月1日 7-11节	2022级工业机器人4班	吕海英	10
5	11月28日 1-10节	2022级工业机器人1班	周美容	10
6	11月28日 1-10节	2022级工业机器人2班	张玲波	10
7	11月28日 1-10节	2022级工业机器人3班	邵湘勇	10
8	11月30日 1-10节	2022级工业机器人4班	刘东来	10
9	11月29日 1-10节	2022级工业机器人1班	张顺	10
10	11月30日 1-10节	2022级工业机器人2班	彭伟	10
11	11月27日 5-7节 12月1日 5-11节	2022级工业机器人3班	周瑾建	10
毕业设计总计划课时数=28X4=112节			实际指导课时总计	110

2023年工业机器人技术专业毕业设计集中指导课时汇总表

	指导老师	课时数	备注
1	张义武	10	
2	周贤文	10	
3	崔亚飞	10	
4	吕海英	10	
5	周美容	10	
6	张玲波	10	
7	邵湘勇	10	
8	刘东来	10	
9	张顺	10	
10	彭伟	10	
11	周瑾建	10	

永州职业技术学院

智能制造与建筑工程学院学生毕业设计指导记录表

学生姓名	唐学涛	专业班级	2021级工业机器人技术3班	学号	202113040897
指导教师	张义武	指导时间	2023.11.18--11.23	指导地点	微信
指导过程记录	<p>The screenshots show a series of messages from a student to a teacher. The student asks for help with a 3D model, the teacher suggests increasing the size to 200mm diameter. The student then asks about tool selection, and the teacher recommends using electric tools over pneumatic ones. Finally, the student asks about file formats, and the teacher suggests using STEP format.</p>				

4. 成果答辩阶段

2024 届工业机器人技术专业毕业设计答辩工作方案

一、答辩对象

所有 2024 届工业机器人技术专业毕业设计符合答辩条件的毕业生。本次答辩将学生分为四个组，每组学生统一时间进行网络在线答辩。具体分组及时间安排见下表：

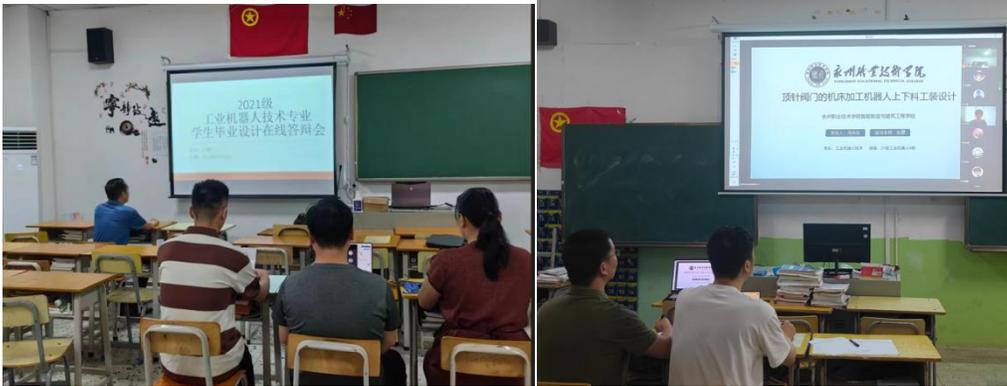
组别	学生安排	答辩老师	答辩时间
第一答辩小组	第 1 组（张顺组）、第 2 组（彭伟组）、第 3 组（崔亚飞组）	邓子林、彭伟、崔亚飞、张顺	6 月 15 日 上午
第二答辩小组	第 4 组（周美容组）、第 5 组（周贤文组）、第 6 组（张义武组）	罗辉、周美容、周贤文、张义武	6 月 15 日 下午
第三答辩小组	第 7 组（张玲波组）、第 8 组（吕海英组）、第 9 组（刘东来组）	邓子林、刘东来、张玲波、吕海英	6 月 16 日 上午
第四答辩小组	第 10 组（邵湘勇组）、第 11 组（周理建组） 四个小组答辩没通过的学生	罗辉、张义武、邵湘勇、周理建	6 月 16 日 下午

二、答辩时间和地点

答辩时间：6 月 15 日 8:30-12:00、14:00-17:00；6 月 16 日 8:30-12:00、14:00-17:00。

答辩地点：3 教学楼 A 栋 101-104

三、答辩委员会设置




苏州职业技术学院
 Suzhou Vocational College of Science and Technology

毕业设计答辩

题目：基于ABB机器人的铰链托架焊接方案设计

答辩人：刘丽银 **指导老师：张义斌**

班级：21级工业机器人一班

工业机器人技术专业



2、设计过程

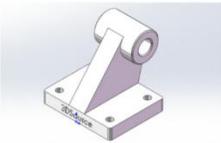
- 1、工件分析：该工件由一个圆形底座和一个凸缘端焊接组成



- 2、机器人选型：经过机器人在线平台的几款机器人对比，最终选定了IRB 2400型号机器人



产品分析



轴承座



轴承座焊接位置

本次毕业设计是自动焊接轴承座，轴承座是一个支撑轴承，可以提供稳固的支撑和径向旋转作用，轴承座的加工通常是将轴承座与轴承孔进行焊接得到。从任务书可知，如图示，以下轴承座的三视图，其材料为Q235钢。如图示，轴承座与轴的连接形式为“I”形坡口。



基于FANUC机器人的月饼视觉分拣装盒方案设计

姓名：陈紫霞
班级：21级工业机器人技术1班
学号：202113040726
指导老师：周理建





永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院

工业机器人技术专业毕业设计答辩记录表

学生姓名	曾继宏	专业班级	2021 级工业机器人技术 1 班	学号	202113040732
指导教师	崔亚飞	答辩时间	6 月 15 日	答辩地点	3 教学楼 A 栋 103
毕业设计题目	基于 FANUC 机器人的手柄轴机床加工上下料方案设计				
毕业设计答辩记录					
评价内容	分值	评价指标		得分	备注
答辩递交材料质量	15	毕业设计成果说明书、答辩 PPT		13	
毕业设计成果介绍	15	描述完整规范程度、普通话		14	
回答问题的思路及见解	60	思路清晰程度、回答速度、正确率		47	
答辩时反映的知识面	10	查阅资料的能力、课外知识面		8	
合计	100			81	
<p>经答辩小组综合评价，认定 曾继宏 同学答辩成绩为： 81 分。</p> <p>答辩小组老师签名： <i>邓子林 彭伟 崔亚飞 张颖</i></p> <p style="text-align: right;">第一答辩小组 2024 年 6 月 15 日</p>					

永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院

工业机器人技术 专业毕业设计答辩记录表

学生姓名	何清清	专业班级	2021 级工业机器人技术 3 班	学号	202113040825
指导教师	张义武	答辩时间	6 月 15 日	答辩地点	3 教学楼 A 栋 101
毕业设计题目	基于 ABB 机器人的梯形支架焊接方案设计				
毕业设计答辩记录					
评价内容	分值	评价指标		得分	备注
答辩递交材料质量	15	毕业设计成果说明书、答辩 PPT		10	
毕业设计成果介绍	15	描述完整规范程度、普通话		12	
回答问题的思路及见解	60	思路清晰程度、回答速度、正确率		55	
答辩时反映的知识面	10	查阅资料的能力、课外知识面		8	
合计	100			85	
<p>经答辩小组综合评价，认定何清清同学答辩成绩为：85 分。</p> <p style="text-align: center;">答辩小组老师签名：罗辉 张义武 周贤文 周美容</p> <p style="text-align: right;">第二答辩小组 2024 年 6 月 15 日</p>					

永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院

工业机器人技术专业毕业设计答辩记录表

学生姓名	崔轩铭	专业班级	21级工业机器人技术4班	学号	202113040899
指导教师	刘东来	答辩时间	6月16日	答辩地点	3教学楼A栋103
毕业设计题目	基于ABB机器人的盒装小型路由器装箱方案设计				
毕业设计答辩记录					
评价内容	分值	评价指标	得分	备注	
答辩递交材料质量	15	毕业设计成果说明书、答辩PPT	13		
毕业设计成果介绍	15	描述完整规范程度、普通话	12		
回答问题的思路及见解	60	思路清晰程度、回答速度、正确率	51	问题记录见附件	
答辩时反映的知识面	10	查阅资料的能力、课外知识面	9		
合计	100		85		
<p>经答辩小组综合评价,认定 崔轩铭 同学答辩成绩为: 85 分。</p> <p style="text-align: center;">答辩小组老师签名: 邓子林 吕海英 刘东来 张玲波</p> <p style="text-align: right;">第三答辩小组 2024年6月16日</p>					

永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院

工业机器人技术专业毕业设计答辩记录表

学生姓名	贺芮鹏	专业班级	2021级工业机器人技术3班	学号	202113040851
指导教师	邵湘勇	答辩时间	6月16日	答辩地点	3教学楼A栋104
毕业设计题目	青花瓷水杯的机器人装箱工装设计				
毕业设计答辩记录					
评价内容	分值	评价指标		得分	备注
答辩递交材料质量	15	毕业设计成果说明书、答辩PPT		10	
毕业设计成果介绍	15	描述完整规范程度、普通话		12	
回答问题的思路及见解	60	思路清晰程度、回答速度、正确率		46	
答辩时反映的知识面	10	查阅资料的能力、课外知识面		7	
合计	100			75	
<p>经答辩小组综合评价，认定 贺芮鹏 同学答辩成绩为：75分。</p> <p style="text-align: center;">答辩小组老师签名： </p> <p style="text-align: right;">第四答辩小组 2024年6月16日</p>					

5. 资料整理阶段





6. 质量监控阶段

(1) 进行中中期检查

工业机器人技术专业毕业设计作品中期完成情况汇总表										
序号	姓名	班级	学号	毕业设计题目	毕业设计上交资料情况				备注	指导老师
					任务书	作品(视频)	说明书	其他		
1	肖文彪	21级工业机器人技术1班	201913040917	基于ABB机器人的A型接口焊接方案设计	√	×	×	×		张义武
2	袁超强	21级工业机器人技术2班	202113040839	基于ABB机器人的安装耳环支架焊接方案设计	√	√	√	×		张义武
3	邓凯中	21级工业机器人技术2班	202113040721	基于ABB机器人的双耳环安装件焊接方案设计	√	×	√	×		张义武
4	谢柳	21级工业机器人技术2班	202113040733	基于ABB机器人的侧支架焊接方案设计	√	×	√	×		张义武
5	邹玉娇	21级工业机器人技术1班	202113040830	基于ABB机器人的方形底座焊接方案设计	√	√	√	×		张义武
6	张治祥	21级工业机器人技术3班	202113040911	基于ABB机器人的管子支架焊接方案设计	√	×	√	×		张义武
7	周少东	21级工业机器人技术4班	202113040920	基于ABB机器人的后U形安装架焊接方案设计	√	√	√	√		张义武
8	明洋	21级工业机器人技术4班	202113040815	基于ABB机器人的后眼型安装架焊接方案设计	√	√	√	×		张义武
9	李钦	21级工业机器人技术2班	202113040886	基于ABB机器人的角度调节板焊接方案设计	√	×	√	×		张义武
10	刘丽银	21级工业机器人技术1班	202113040922	基于ABB机器人的铰链托架焊接方案设计	√	×	×	×		张义武
11	何树彪	21级工业机器人技术4班	202113040115	基于ABB机器人的径向刀座焊接方案设计	√	√	√	×		张义武

永州职业技术学院 2024 届毕业设计中期检查表

二级学院	工程学 院	班级	21 级工业机器人技 术 2 班	专业	工业机器人 技术
姓 名	袁超强	学号	202113040839	指导老师	张义武
设计题目	基于 ABB 机器人的安装耳环支架焊接方案设计				
资料是否上传毕业设计指导与管理平台 (http://hnyzzy.xueshubang.net/)				任务书	成果初稿
				是	否
指导情况	共指导 (12) 次	指导方式	邮件 (2) 次、微信或 QQ (8) 次 面对面 (2) 次、其他 () 次		
<p>工作进度 (对照任务书)</p> <p>已完成的内容： 毕业设计作品说明书的初稿，动作程序，仿真视频</p> <p>待完成的内容：完善毕业设计作品说明书内容。</p>					
工作态度	认真 (√) 较认真 () 一般 () 不认真 ()				
质量评价 (对已完成的有关工作进行评价)				优 () 良 (√) 中 () 差 ()	
<p>存在问题与建议</p> <p style="padding-left: 20px;">修改产品的零件图；毕业设计作品说明书中有很多参数都是用表格的截图，尽量自己绘制表格；仿真工作站中有多余的机器人和设备，应删除。</p>					
教研室意见			学院意见		
请指导老师及时督促学生完善毕业设计内容。			同意教研室意见。		
教研室主任签字：张义武			负责人签字：罗琛		
日期：2023.4.2			日期：2023.4.3		

永州职业技术学院智能制造与建筑工程学院 2024 届毕业设计中期检查情况汇总表

序号	姓名	学号	专业	毕业设计选题	指导老师	毕业设计中期检查情况					
						任务书	成果初稿	指导次数	存在的问题	教研室自查意见	学院意见
1	肖文彪	201913040917	工业机器人技术	基于ABB机器人的A型接口焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书已完成	10	零件图不规范, 视频不清晰	属实	属实
2	袁超强	202113040839	工业机器人技术	基于ABB机器人的安装耳环支架焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书已完成	12	说明书已完成	属实	属实
3	邓凯中	202113040721	工业机器人技术	基于ABB机器人的双耳环安装件焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书未完成	9	零件图不规范, 说明书未完成	属实	属实
4	谢柳	202113040733	工业机器人技术	基于ABB机器人的侧支架焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书完成初稿	8	说明书需要修改	属实	属实
5	邹玉娇	202113040830	工业机器人技术	基于ABB机器人的方形底座焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书完成初稿	10	说明书已完成	属实	属实

序号	姓名	学号	专业	毕业设计选题	指导老师	毕业设计中期检查情况					
						任务书	成果初稿	指导次数	存在的问题	教研室自查意见	学院意见
6	张治祥	202113040911	工业机器人技术	基于ABB机器人的管子支架焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书完成初稿	9	说明书需要修改	属实	属实
7	周少东	202113040920	工业机器人技术	基于ABB机器人的后U形安装架焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书完成初稿	10	说明书已完成	属实	属实
8	明洋	202113040815	工业机器人技术	基于ABB机器人的后眼型安装架焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书未完成	10	说明书部分未完成	属实	属实
9	李钦	202113040886	工业机器人技术	基于ABB机器人的角度调节板焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书完成初稿	12	内容不完整, 格式错误	属实	属实
10	刘丽银	202113040922	工业机器人技术	基于ABB机器人的铰链托架焊接方案设计	张义武	完成	作品完成说明书完成初稿	12	内容错误, 字体不对	属实	属实
11	何树彪	202113040115	工业机器人技术	基于ABB机器人的径向刀座焊接方	张义武	完成	作品完成说明书完	10	说明书已完成	属实	属实

(2) 毕业设计作品查重

2021级工业机器人技术专业毕业设计查重时间安排表

序号	姓名	班级	学号	毕业设计选题题目	指导老师	查重时间安排
1	肖文彪	21级工业机器人技术1班	201913040917	基于ABB机器人的A型接口焊接方案设计	张义武	2024年4月24日-29日
2	袁超强	21级工业机器人技术2班	202113040839	基于ABB机器人的安装耳环支架焊接方案设计	张义武	
3	邓凯中	21级工业机器人技术2班	202113040721	基于ABB机器人的双耳环安装件焊接方案设计	张义武	
4	谢柳	21级工业机器人技术2班	202113040733	基于ABB机器人的侧支架焊接方案设计	张义武	
5	邹玉娇	21级工业机器人技术1班	202113040830	基于ABB机器人的方形底座焊接方案设计	张义武	
6	张治祥	21级工业机器人技术3班	202113040911	基于ABB机器人的管子支架焊接方案设计	张义武	
7	周少东	21级工业机器人技术4班	202113040920	基于ABB机器人的后U形安装架焊接方案设计	张义武	
8	明洋	21级工业机器人技术4班	202113040815	基于ABB机器人的后眼型安装架焊接方案设计	张义武	
9	李钦	21级工业机器人技术2班	202113040886	基于ABB机器人的角度调节板焊接方案设计	张义武	
10	刘丽银	21级工业机器人技术1班	202113040922	基于ABB机器人的铰链托架焊接方案设计	张义武	
11	何树彪	21级工业机器人技术4班	202113040115	基于ABB机器人的径向刀座焊接方案设计	张义武	
12	谢娟	21级工业机器人技术3班	202113040763	基于ABB机器人的凸缘法兰盘焊接方案设计	张义武	

工程学院2024届毕业设计成果查重结果汇总表

学号	姓名	所属院系	学生所属班级	选题名称	指导老师	第一次查重结果	第二次查重结果	第三次查重结果
202113040768	王云龙	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的电池视觉分拣方案设计	周理建	2.50%		
202113040784	谭嘉琪	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于FANUC机器人的手机颜色识别与分拣装箱方案设计	周理建	0.60%		
202113040788	谢年昆	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的儿童积木颜色识别与分拣方案设计	周理建	4.70%		
202113040916	潘玉华	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的液晶屏表面缺陷检测方案设计	周理建	3.30%		
202113040932	黎江	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的手机尺寸检测方案设计	周理建	5.80%		
202113040939	华怡雯	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于FANUC机器人的儿童积木颜色识别与分拣方案设计	周理建	5.10%		
202113040855	朱登全	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于FANUC机器人的接线卡激光切割方案设计	周美蓉	0%		
202113040910	曹杰	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于FANUC机器人的五环标志激光切割方案设计	周美蓉	6.70%		
201913040201	李耀宇	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的异形桁架板激光切割方案设计	周贤文	0%		
202113040896	刘进	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的调距板激光切割方案设计	周贤文	1.80%		
202113040941	李杰	工程学院	2021(3)工业机器人1班	基于ABB机器人的异形板激光切割方案设计	周贤文	0.50%		
202113040752	谭磊	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的半圆箱体机加工上下料方案设计	崔亚飞	0%		
202113040817	肖军	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于机器视觉的物流色标识别及分拣方案设计	崔亚飞	5.40%		
202113040823	曹林楠	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的上盖箱体机加工上下料方案设计	崔亚飞	0.50%		
202113040828	徐佩	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的冲边法兰机加工上下料方案设计	崔亚飞	0%		
202113040842	陈正科	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的上封盖机加工上下料方案设计	崔亚飞	0%		
202113040885	马斌	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的拨叉机加工上下料方案设计	崔亚飞	1.80%		
202113040906	周海洋	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的凸台调距机加工上下料方案设计	崔亚飞	0.90%		
202113040751	林江华	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的封口罐头装箱方案设计	刘东来	0%		
202113040844	梁攀	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的灌装豆浆机装箱方案设计	刘东来	2.50%		
202113040850	黄雯芳	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的灌装面粉机装箱方案设计	刘东来	0%		
202113040929	魏尹明	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的陶瓷水杯装箱方案设计	刘东来	0%		
202113040604	彭毓义	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的食用面条装箱方案设计	吕海英	11.70%		
202113040730	王欢	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的灌装豆浆机装箱方案设计	吕海英	0.70%		
202113040772	张婷	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的电饭煲装箱方案设计	吕海英	2.40%		
202113040774	曹敏琪	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的电饭煲装箱方案设计	吕海英	2.50%		
202113040811	李鑫	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的陶瓷水杯装箱方案设计	吕海英	8.70%		
202113040826	叶子涵	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的手机盒装箱方案设计	吕海英	2.80%		
202113040849	郑明中	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的封口罐头装箱方案设计	吕海英	4.70%		
202113040852	李正帅	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的精装打印书搬运方案设计	吕海英	1.70%		
202113040833	龙海霖	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的缺口法兰机加工上下料方案设计	彭伟	2.40%		
202113040845	廖涛	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的把手机加工上下料方案设计	彭伟	0%		
202113040874	周俊	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的把手机加工上下料方案设计	彭伟	0.90%		
202113040901	张友军	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的虎钳底座机加工上下料方案设计	彭伟	0%		
202113040938	彭慧丽	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于ABB机器人的虎钳丝杆机加工上下料方案设计	彭伟	0%		
202113040696	易鹏	工程学院	2021(3)工业机器人2班	食用面条的机器人装箱方案设计	邵湘勇	0%		
202113040735	董九鹏	工程学院	2021(3)工业机器人2班	手机盒的机器人装箱方案设计	邵湘勇	0.70%		
202113040902	张一主	工程学院	2021(3)工业机器人2班	精装豆浆机的机器人码垛方案设计	邵湘勇	1.30%		
202113040723	彭鸿丰	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的轴承套圈焊接方案设计	张转波	1.50%		
202113040756	向清明	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的轴承套圈焊接方案设计	张转波	3.50%		
202113040761	朱泽明	工程学院	2021(3)工业机器人2班	基于FANUC机器人的端力角件焊接方案设计	张转波	3%		
202113040769	王宇成	工程学院	2021(3)工业机器人2班	虎钳动块的机加工机器人上下料方案设计	张顺	2.60%		

名称	作者	写作助手	AIGC	上传日期	格式	查重率	总复制比	表格	公式	图片	操作
20211304024-马才雄-基于ABB机器人的磁力轴连接方案设计.插图版	马才雄	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	1.9%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304030-唐超-基于ABB机器人的双环零件焊接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0.7%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304032-刘国超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	刘国超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304035-梁宇坤-基于ABB机器人的方形轴销轴连接方案设计	梁宇坤	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304039-周玉坤-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	周玉坤	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304040-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304042-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304043-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304044-马才雄-基于ABB机器人的磁力轴连接方案设计	马才雄	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	1.9%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304045-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304046-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304047-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304048-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304049-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304050-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304051-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304052-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304053-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304054-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304055-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304056-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304057-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304058-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304059-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304060-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304061-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304062-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304063-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304064-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304065-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304066-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304067-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304068-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304069-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304070-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304071-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304072-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304073-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304074-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304075-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304076-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304077-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304078-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304079-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304080-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304081-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304082-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304083-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304084-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304085-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304086-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304087-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304088-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304089-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304090-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304091-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304092-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304093-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304094-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304095-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304096-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304097-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304098-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304099-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单
20211304100-唐超-基于ABB机器人的轴销轴连接方案设计	唐超	0%	0%	2024-04-24	选择报告单	0%	0%	-	公式 0	0	选择报告单

(3) 校内专家检查

5447	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人4班	何树彪	基于ABB机器人的径向刀座焊接方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/1557	张义武		参考文献偏少, 仅1个	无
5885	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人2班	彭钺义	基于FANUC机器人的食用面条装箱方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/3344	吕海英	较好	较好	无
5936	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人2班	周英宏	基于FANUC机器人的刷片激光切割方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/4071	周美容	1、图片命名排版不规范	1、目录排版不规范。2、行距不统一	无
5965	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人2班	易鹏	食用面条的机器人装箱工装设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/4120	邵湘勇	1、序号使用不统一。		无
5985	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人4班	姜彦波	基于ABB机器人的电饭煲装箱方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/1055	刘东来	1、指导老师签名时间早于毕业设计时间。		无
5986	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人1班	曹星星	拨罐器盒的机器人装箱工装设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/4138	邵湘勇	1、序号使用不统一。	1、排版不规范。	无
5987	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人4班	汪宇翔	基于ABB机器人的风叶视觉抓取去毛刺方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/3605	周理建	1、序号使用不统一。		无
5988	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人4班	黄文相	拔叉的机床加工机器人上下料工装设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/3663	张顺			无
5989	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人2班	邓朝中	基于ABB机器人的双耳环零件焊接方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/1549	张义武		1、参考文献表述不规范。	无
5990	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人4班	肖薇	基于ABB机器人的调节螺栓机床加工上下料方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/2261	彭伟	1、序号使用不统一。	1、行距不统一。	无
5991	工程学院	工业机器人技术	2021(3)工业机器人2班	彭鸿丰	基于FANUC机器人的径向刀座焊接方案设计	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/676	张玲波	1、封面不完整。	1、图表命名排版不美观。	无
	工业机电	工业机器人技术	2021(3)工业机器人1班		基于ABB机器人的拔叉	http://hnyzzy.xueshubang.net/s/1557				

(4) 毕业设计成绩评定

永州职业技术学院学生毕业设计评阅表

学生姓名	曾继宏	学号	202113040732	二级学院	智能制造与建筑工程学院
专业班级	2021级工业机器人技术1班		指导老师	崔亚飞	
选题名称	基于FANUC机器人的手柄轴机床加工上下料方案设计				
成果形式	毕业设计作品说明书、仿真视频				
指导教师评价意见: 曾继宏同学在整个设计过程中能够及时与指导老师进行交流沟通,能够按要求改正毕业设计中的不当之处,毕业设计工作认真负责,态度积极端正。 该同学在毕业设计过程中,查阅资料,论证充分,图表齐备,有的一定的独立见解,能够综合运用所学的理论和实践知识独立完成毕业设计任务书所规定的任务,格式正确,条理清晰,取得了较好的表现成果。					
建议成果成绩 (82)		是否同意参加答辩 (是)			
指导老师签名	崔亚飞		2024年6月10日		
答辩意见: 是否通过 (是)					
建议答辩成绩 (81)					
答辩组教师签名	邓子林	彭伟	崔亚飞	张顺	
2024年6月15日					
成绩评定 (良好)					
成绩评定工作小组组长 (签名)	罗辉				
2024年6月18日					

永州职业技术学院学生毕业设计评阅表

学生姓名	周少东	学号	202113040920	二级学院	智能制造与建筑工程学院
专业班级	2021级工业机器人技术4班		指导老师	张义武	
选题名称	基于ABB机器人的后U形安装架焊接方案设计				
成果形式	毕业设计作品说明书、仿真视频				
指导教师评价意见: 周少东同学在毕业设计及制作的过程中,表现比较积极主动,能够综合运用所学的理论和实践知识独立完成毕业设计任务书所规定的任务,取得了较好的效果。在整个设计过程中能够及时与指导老师进行交流沟通,能够按要求改正毕业设计中的不当之处,毕业设计工作认真负责,态度积极端正。					
建议成果成绩 (90)		是否同意参加答辩 (是)			
指导老师签名	张义武		2024年6月10日		
答辩意见: 是否通过 (是)					
建议答辩成绩 (80)					
答辩组教师签名	罗辉	张义武	周美蓉	周贤文	
2024年6月15日					
成绩评定 (良好)					
成绩评定工作小组组长 (签名)	罗辉				
2024年6月18日					

永州职业技术学院学生毕业设计评阅表

学生姓名	曹星星	学号	202113040718	二级学院	智能制造与建筑工程学院
专业班级	2021级工业机器人技术1班		指导老师	邵湘勇	
选题名称	拨罐器盒的机器人装箱工装设计				
成果形式	1. 毕业设计作品说明书 2. 末端执行器中非标件零件图 3. RoboGuide (或 RoboStudio) 中末端执行器抓取零件的仿真视频				
指导教师评价意见: 曹星星同学在毕业设计过程中,毕业设计思路清晰,能够综合运用所学的理论和实践知识,遇到问题能积极主动查阅资料或向指导老师请教与交流,毕业设计过程完整,实操操作能力强,成果展示效果较好。毕业设计工作认真负责,态度积极端正。					
建议成果成绩 (82)		是否同意参加答辩 (是)			
指导老师签名	邵湘勇		2024年6月10日		
答辩意见: 是否通过 (是)					
建议答辩成绩 (78)					
答辩组教师签名	罗辉	张义武	邵湘勇	周贤文	
2024年6月16日					
成绩评定 (良好)					
成绩评定工作小组组长 (签名)	罗辉				
2024年6月18日					

永州职业技术学院学生毕业设计评阅表

学生姓名	刘力原	学号	202113040882	二级学院	智能制造与建筑工程学院
专业班级	2021级工业机器人技术2班		指导老师	张顺	
选题名称	上封盖的机床加工机器人上下料工装设计				
成果形式	毕业设计作品说明书、零件图、仿真视频				
指导教师评价意见: 刘力原同学在整个设计过程中能够及时与指导老师进行交流沟通,能够按要求改正毕业设计中的不当之处,毕业设计工作认真负责,态度积极端正。 该同学在毕业设计过程中,查阅资料,论证充分,图表齐备,有的一定的独立见解,能够综合运用所学的理论和实践知识独立完成毕业设计任务书所规定的任务,格式正确,条理清晰,取得了较好的表现成果。					
建议成果成绩 (75)		是否同意参加答辩 (是)			
指导老师签名	张顺		2024年6月10日		
答辩意见: 是否通过 (是)					
建议答辩成绩 (85)					
答辩组教师签名	邓子林	彭伟	崔亚飞	张顺	
2024年6月15日					
成绩评定 (良好)					
成绩评定工作小组组长 (签名)	罗辉				
2024年6月18日					

2024届工程学院工业机器人技术专业毕业设计成绩汇总

序号	专业班级	学号	姓名	毕业设计题目	毕业设计 成果成绩	毕业设计 答辩成绩	总评	等级
1	21级工业机器人技术1班	201913040917	肖文彪	基于ABB机器人的A型接口焊接方案设计	65	80	68	及格
2	21级工业机器人技术2班	202113040839	袁超强	基于ABB机器人的安装耳环支架焊接方案设计	85	80	84	良好
3	21级工业机器人技术2班	202113040721	邓凯中	基于ABB机器人的双耳环安装件焊接方案设计	75	75	75	良好
4	21级工业机器人技术2班	202113040733	谢柳	基于ABB机器人的侧支架焊接方案设计	75	80	77	良好
5	21级工业机器人技术1班	202113040830	邹玉娇	基于ABB机器人的方形底座焊接方案设计	80	70	78	良好
6	21级工业机器人技术3班	202113040911	张治祥	基于ABB机器人的管子支架焊接方案设计	70	80	72	良好
7	21级工业机器人技术4班	202113040920	周少东	基于ABB机器人的后U形安装架焊接方案设计	90	80	88	良好
8	21级工业机器人技术4班	202113040815	明洋	基于ABB机器人的后眼型安装架焊接方案设计	80	80	80	良好
9	21级工业机器人技术2班	202113040886	李钦	基于ABB机器人的角度调节板焊接方案设计	70	80	72	良好
10	21级工业机器人技术1班	202113040922	刘丽银	基于ABB机器人的铰链托架焊接方案设计	65	75	67	及格
11	21级工业机器人技术4班	202113040115	何树彪	基于ABB机器人的径向刀座焊接方案设计	80	85	82	良好
12	21级工业机器人技术3班	202113040763	谢娟	基于ABB机器人的凸缘法兰盘焊接方案设计	78	83	79	良好

13	21级工业机器人技术3班	202113040825	何清清	基于ABB机器人的梯形支架焊接方案设计	80	85	82	良好
14	21级工业机器人技术2班	202113040876	刘清泉	基于ABB机器人的中间法兰焊接方案设计	90	85	89	良好
15	21级工业机器人技术1班	202113040867	阳永煌	基于ABB机器人的轴承座焊接方案设计	80	80	80	良好
16	21级工业机器人技术3班	202113040908	王雨东	基于ABB机器人的轴承挂架焊接方案设计	80	85	81	良好
17	21级工业机器人技术1班	202113040924	李弘	基于ABB机器人的强力角件焊接方案设计	65	85	69	及格
18	21级工业机器人技术3班	202113040897	唐学涛	基于ABB机器人的齿形板打磨方案设计	85	85	85	良好
19	21级工业机器人技术2班	202113040841	马才智	基于机器视觉的齿轮分拣方案设计	75	85	77	良好
20	21级工业机器人技术3班	202113040724	陈柏良	基于ABB机器人的拔叉机床加工上下料方案设计	60	70	65	及格
21	21级工业机器人技术2班	202113040845	廖涛	基于ABB机器人的把手机床加工上下料方案设计	80	80	80	良好
22	21级工业机器人技术4班	202113040793	李莞洋	基于ABB机器人的半圆基体机床加工上下料方案设计	70	80	75	良好
23	21级工业机器人技术3班	202113040877	左宇	基于ABB机器人的泵盖上体机床加工上下料方案设计	80	80	80	良好
24	21级工业机器人技术4班	202113040812	唐一	基于ABB机器人的调节螺母机床加工上下料方案设计	85	85	85	良好
25	21级工业机器人技术2班	202113040874	周俊	基于ABB机器人的顶针阀门机床加工上下料方案设计	80	80	80	良好
26	21级工业机器人技术1班	202113040765	蒋翔	基于ABB机器人的虎钳动块机床加工上下料方案设计	80	80	80	良好
27	21级工业机器人技术2班	2.02113E+11	张友军	基于ABB机器人的虎钳底座机床加工上下料方案设计	80	80	80	良好

(5) 最终检查上传

2024年6月18日 11:14

毕业设计信息反馈
根据《永州职业技术学院2024届学生毕业设计工作方案》，请各专业教研室主任通知毕业设计指导老师按时间节点和任务要求于6月28日前将所有毕业生的《毕业设计任务书》和《毕业设计成果》的最终稿上传至毕业设计管理系统，学院将定期通报任务书和成果的上传情况!



2024年7月7日 15:55

接教务处通知:
2024届毕业设计最终稿不需要上传《毕业设计评审表》，只需要上传任务书和成果!请各位专业教研室主任通知所有毕业设计指导老师在毕业设计平台最终稿栏目中删除掉《毕业设计评审表》!



2024年8月5日 16:47

2024年8月24日 17:48

@所有人 根据学院统一安排，请各位指导老师于8月26号（星期一）上午9点，带上笔记本电脑，到学院3教二楼统一集中进行毕业设计修订工作。



2024年8月24日 17:55



刘东来

收到

2024年8月24日 18:01



崔亚飞

收到

2024年8月24日 18:26



张顺

收到

2024年8月25日 8:12

拟申请调整毕业设计抽查学生名单汇总表

序号	姓名	学生学号	身份证号码	专业代码	专业名称	申请类型	备注
1	李旦	202113040755	430523200301014317	460305	工业机器人技术	不纳入抽查	春季入伍
2	杨志勇	202113040878	430181200307297831	460305	工业机器人技术	不纳入抽查	春季入伍
3	彭铖义	202113040604	430482200306132237	460305	工业机器人技术	不纳入抽查	春季入伍
4	蔡创	202113040762	431129200205040096	460305	工业机器人技术	不纳入抽查	春季入伍
5	赵伟军	202113040777	430523200205056613	460305	工业机器人技术	不纳入抽查	春季入伍
6	杨磊	202113040892	430423200401060059	460305	工业机器人技术	不纳入抽查	春季入伍

四、毕业设计情况分析报告

从 2023 年 10 月 9 日开始毕业设计工作,共有 12 位老师参与本专业毕业设计指导工作,每人指导 18 至 20 名学生,共指导本专业学生完成毕业设计作品 216 份。经过选题指导阶段、开题论证阶段、指导过程阶段、资料整理阶段、成果答辩阶段,至 2024 年 5 月 19 日,完成毕业设计工作。指导老师和学生能按时间节点推进毕业设计工作。

1. 选题分析

本轮毕业设计工作中,命题主要以产品设计类和方案设计类题型为主。产品设计类主要是根据不同的工作环境和要求来设计工业机器人末端执行装置;方案设计类主要包括工业机器人在搬运码垛、激光切割、焊接、打磨以及视觉识别分拣等场合的应用方案设计;命题涉及面广,综合性强,难度适中。

2. 成绩分析

本专业参加毕业设计毕业生共有 216 名,从毕业设计成果成绩来看,大部分学生处于 71 分至 90 分区间,有 163 人,占总人数 75.4%,见图 1。

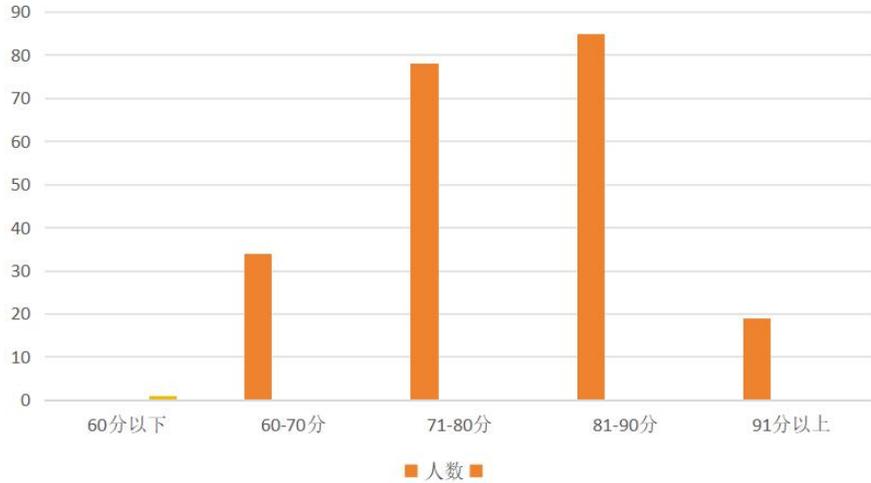


图 1 毕业设计成果成绩

从毕业设计答辩成绩来看，其学生分布大致与成果成绩相差不大。这反映了学生完成成果的水平与答辩表现水平相当，毕业设计答辩成绩见图 2。

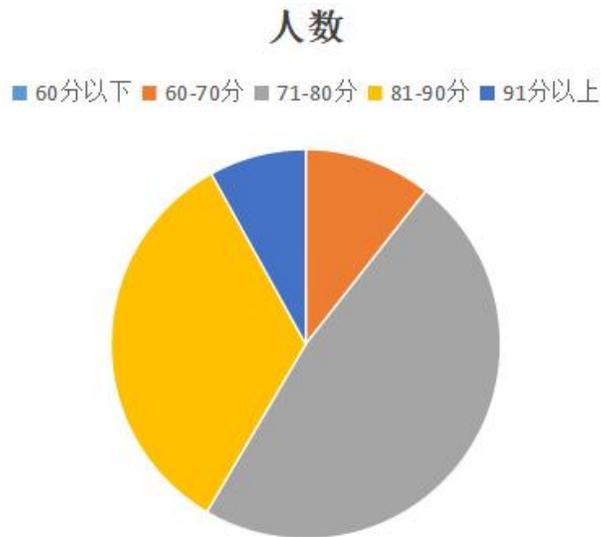


图 2.毕业设计答辩成绩

从总评成绩来看，0 人不及格，39 人及格，161 人良好，16 人优秀。及格率为 100%，见图 3。

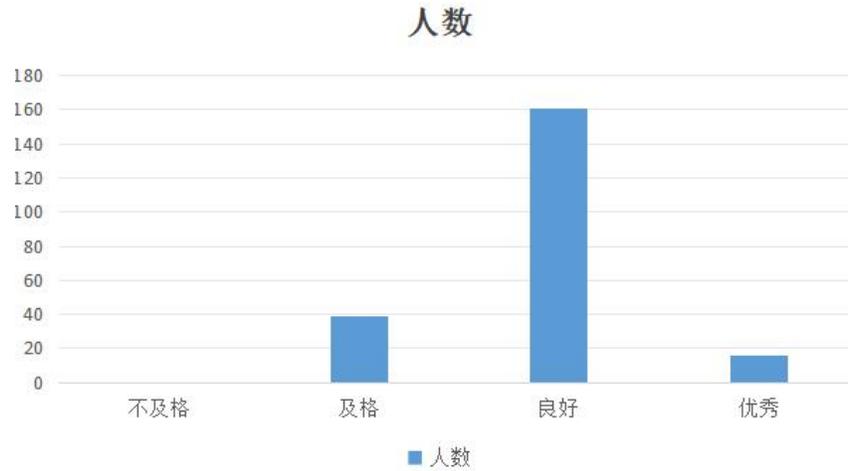


图 3.毕业设计总评成绩

3. 存在的问题

毕业设计类型较单一；

学生对文字表达、文档排版方面的能力有所欠缺。

4. 改进措施

加强指导老师对产品设计类、方案设计类的理论和技能学习，丰富学生的选题类型。

应在平时《信息技术》课程教学过程中增加 Word 文档编辑内容；增加《应用文写作》课程；