

# 工业机器人技术专业毕业设计整体情况分析报告

## 一、毕业设计过程总结

2024 届工业机器人技术专业毕业设计过程经历了数月的精心准备和实施，涵盖了从选题、开题、中期检查到最终答辩的完整周期。在指导教师的细致辅导下，学生们成功地将理论知识转化为实际应用，实现了学术理解与工程实践的有效结合。在这一过程中，学生们不仅加深了对专业知识的掌握，还锻炼了解决实际工程问题的能力，以及团队合作和沟通技巧。

在设计初期阶段，学生们通过广泛的市场调研和分析，结合个人兴趣和行业发展趋势，选定了具有个性化和实用性的课题，例如工业机器人集成应用、机器人编程与操作、自动化生产线设计等。在设计实施阶段，学生们积极搜集相关资料，进行方案的可行性分析，并运用仿真软件或实验设备对设计方案进行了测试和验证，以不断改进和完善他们的设计。中期检查时，大部分学生已经完成了系统的基本构建，并实现了部分核心功能，这显示了他们认真的学习态度和坚实的专业技能。在最终的答辩环节，学生们通过 PPT 和其他视觉辅助工具展示了他们的设计成果，并对设计思路、关键技术点、创新之处以及在设计过程中遇到的问题 and 解决方案进行了清晰的讲解，赢得了评审老师们的一致好评。

## 二、选题分析

本次毕业设计选题紧密围绕工业机器人技术行业展开，并具备以下特征：

### 1、选题的多样性

本次毕业设计的选题涵盖了工业机器人技术的多个方面，包括基于 PLC 的控制系统设计、搬运和码垛机器人的优化设计、基于 ABB 机器人的集成应用、

自动化生产线的改进设计以及智能小车和控制系统的设计与实现。这种多样性体现了工业机器人技术的广泛应用，也满足了不同学生的兴趣和专业特长。

## 2、选题的实用性

选题紧密结合工业现场的实际需求，如简易桥式起重机控制程序设计、码垛搬运机器人 PLC 控制系统设计等，这些设计能够直接应用于工业生产，提高生产效率和安全性。同时，基于 ABB 机器人的集成应用和手机玻璃搬运方案设计，也体现了工业机器人在装备制造领域的应用。

## 3、选题的创新性

在选题中，学生勇于创新，如自动化生产线中搬运机械手臂的优化设计，学生发挥创新思维，提出新的解决方案。此外，基于 51 单片机的智能小车控制系统设计，也展示了学生在嵌入式系统方面的探索。

## 三、毕业设计目标

毕业设计的主要目标包括：

1. 应用所学理论知识和技能解决实际工程问题。
2. 培养学生的工程实践能力和创新思维。
3. 加强学生对工业机器人技术的理解和掌握。

## 四、毕业设计内容与主题

毕业设计内容涵盖了工业机器人技术的多个方面，主要包括：

1. 基于 PLC 的控制系统设计：如简易桥式起重机控制程序设计。
2. 搬运和码垛机器人的优化设计：如码垛搬运机器人 PLC 控制系统设计。
3. 基于 ABB 机器人的集成应用：如手机玻璃搬运方案设计。
4. 自动化生产线的改进设计：如自动化生产线中搬运机械手臂的优化设计。

5. 智能小车和控制系统的设计与实现：如基于 51 单片机的智能小车控制系统设计。

## 五、毕业设计实施过程

1. 选题指导阶段：教师提供选题方向，学生在教师指导下确定选题。
2. 开题论证阶段：学生撰写开题报告，教师审核，明确设计需求。
3. 设计实施阶段：学生进行设计，教师提供必要的指导和支持。
4. 成果答辩阶段：学生准备答辩材料，进行答辩，教师进行评价。

## 六、毕业设计成绩分析

根据提供的成绩卡，以下为详细的成绩分析：

1. 成绩分布：大多数学生的成绩为“及格”，少数学生获得“中”或“良”，表明学生整体上达到了毕业设计的基本要求，但优秀率不高。
2. 成绩提升：部分学生通过补交资料或重修后成绩由“不及格”提升至“及格”，说明这些学生在额外的努力和指导下能够达到毕业要求。
3. 选题多样性：学生的选题覆盖了工业机器人技术的多个应用领域，显示了学生的兴趣和专业方向的多样性。
4. 成果类型：学生的毕业设计成果包括方案设计和实物，表明学生能够将设计思想转化为实际可行的方案或产品。

## 七、存在问题

1. 成绩两极分化：部分学生成绩优秀，而个别学生成绩不及格，需要关注这部分学生的学习和指导。
2. 实物成果较少：相较于方案设计，实物成果数量较少，表明在实践应用方面还有提升空间。

3. 实践能力有待提高：部分学生的设计偏向于理论，缺乏实际操作和验证。

## 八、改进建议

1. 加强指导：对于成绩较低的学生，教师应提供更多的个别指导和支持。
2. 鼓励实践：鼓励学生将设计方案转化为实物，提升其实践能力和创新能力。
3. 多样化评价：考虑引入多样化的评价体系，全面评价学生的综合能力。
4. 增加实践环节：在课程设计中增加更多的实践环节，如实验室操作、现场实习等。
5. 强化团队合作：鼓励学生进行团队合作，以提高他们的协作能力和项目管理技能。

## 九、结论

毕业设计是工业机器人技术专业教育的重要组成部分，它不仅检验了学生的专业技能，还培养了他们的创新能力和工程实践能力。通过这次毕业设计，学生能够将理论知识应用于实际问题的解决中，为将来的职业生涯打下了坚实的基础。未来的教学中应继续强化实践环节，提升学生的实际操作能力，并鼓励学生进行创新和探索。

附件 1：毕业设计选题汇总表

附件 2：毕业设计检查汇总表

附件 3：二级学院毕业设计工作方案

附件 4：工业机器人技术专业答辩方案

附件 5：工业机器人技术专业第一次毕业设计抽查结果

附件 6：工业机器人技术专业第二次毕业设计抽查结果

附件 1：毕业设计选题汇总表

毕业设计选题汇总表

二级学院（盖章）： 防灾与救援学院

填报日期： 2024 年 9 月 10 日

| 序号 | 专业名称    | 班级    | 学号           | 学生姓名 | 选题来源师  | 选题名称                      | 成果类型 |
|----|---------|-------|--------------|------|--------|---------------------------|------|
| 1  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 201705500129 | 杨志毅  | 学生自拟   | 码垛机械手 PLC 控制系统程序设计        | 方案设计 |
| 2  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 201801300202 | 谢卓鑫  | 企业提供   | 智能循迹避障小车控制系统设计与实现         | 实物   |
| 3  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 201901300168 | 谢一安  | 学生自拟   | 码垛搬运机器人 PLC 控制系统设计        | 方案设计 |
| 4  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 201902300386 | 魏典   | 教师制定   | 基于 ABB 机器人的手机玻璃搬运方案设计     | 方案设计 |
| 5  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202001300388 | 廖宇   | 学生自拟   | 智能交通灯 PLC 控制系统程序设计        | 方案设计 |
| 6  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300407 | 李聪   | 校企共同开发 | 自动化生产线中搬运机械手臂的优化设计        | 方案设计 |
| 7  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300408 | 黄海涛  | 学生自拟   | 基于 PLC 的自动搅拌控制系统设计        | 方案设计 |
| 8  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300409 | 周超林  | 企业提供   | 基于 51 单片机的智能小车控制系统设计      | 实物   |
| 9  | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300411 | 周国海  | 企业提供   | 基于 ABB 工业机器人的弧焊工作站方案设计    | 方案设计 |
| 10 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300412 | 肖程彬  | 教师制定   | 基于 robotstudio 的饮料灌装工作站设计 | 方案设计 |
| 11 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300413 | 刘诗雨  | 校企共同开发 | 基于 RobotStudio 的分类码垛工作站设计 | 方案设计 |
| 12 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300414 | 雷林涛  | 学生自拟   | 玻璃框夹具的设计                  | 方案设计 |
| 13 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300415 | 何文杰  | 企业提供   | 基于 ABB 机器人的有害垃圾分拣系统设计     | 方案设计 |
| 14 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300416 | 谢自强  | 教师制定   | 雕刻机器人工作站的方案设计             | 方案设计 |
| 15 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300417 | 丁浩   | 校企共同开发 | 啤酒框搬运夹具的设计                | 方案设计 |
| 16 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300418 | 兰红杰  | 学生自拟   | 多功能出租车计价器的设计              | 实物   |

|    |         |       |              |     |        |                              |      |
|----|---------|-------|--------------|-----|--------|------------------------------|------|
| 17 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300419 | 张云杰 | 教师制定   | 汽车铅酸蓄电池夹具的设计                 | 方案设计 |
| 18 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300420 | 唐家豪 | 学生自拟   | 基于单片机的自动浇花器设计与制作             | 实物   |
| 19 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300421 | 杨树长 | 学生自拟   | 锂离子蓄电池组夹具的设计                 | 方案设计 |
| 20 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300422 | 姚彬  | 教师制定   | 基于 SOLIDWORKS 的糕点切片机设计       | 方案设计 |
| 21 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300423 | 黄明武 | 企业提供   | 基于单片机的作息时间控制钟系统设计            | 实物   |
| 22 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300424 | 龙娉  | 学生自拟   | 汽车变速箱夹具的设计                   | 方案设计 |
| 23 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300425 | 谭又荣 | 校企共同开发 | 基于 PLC 的工业锅炉控制系统设计           | 方案设计 |
| 24 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300426 | 林轩  | 校企共同开发 | 基于 ABB 工业机器人码垛工作站方案设计        | 方案设计 |
| 25 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300427 | 喻逸宸 | 企业提供   | 基于单片机的清洁机器人控制系统设计            | 方案设计 |
| 26 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300428 | 阳湘钰 | 学生自拟   | 汽车连杆夹具的设计                    | 方案设计 |
| 27 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300414 | 雷林涛 | 企业提供   | 玻璃框夹具的设计                     | 方案设计 |
| 28 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300429 | 邹启跃 | 企业提供   | 基于 ABB 工业机器人饮料装箱工作站方案设计      | 方案设计 |
| 29 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300430 | 尹超  | 企业提供   | 方便面成品堆垛工作站方案设计               | 方案设计 |
| 30 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300431 | 羊家福 | 学生自拟   | 一种可检测导线是否带电的装置               | 方案设计 |
| 31 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300432 | 何楚  | 企业提供   | 普通车床的 PLC 控制                 | 方案设计 |
| 32 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300433 | 蒋旺  | 学生自拟   | 电子万年历的设计                     | 实物   |
| 33 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300434 | 张华  | 教师制定   | 基于 ABB 工业机器人喷涂与码垛工作站设计方案     | 方案设计 |
| 34 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300435 | 罗文豪 | 教师制定   | 基于 51 单片机 PM2.5 粉尘检测仪的 设计与制作 | 实物   |
| 35 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300436 | 付升  | 学生自拟   | 纸箱搬运夹具设计                     | 方案设计 |
| 36 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300437 | 肖杰龙 | 教师制定   | 基于 PLC 的立体仓库自动控制系统设计         | 方案设计 |

|    |         |       |              |     |        |                           |      |
|----|---------|-------|--------------|-----|--------|---------------------------|------|
| 37 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300438 | 张翼  | 企业提供   | 智能定时插座的设计                 | 实物   |
| 38 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300439 | 段振翔 | 教师制定   | 基于 51 单片机射频 IC 卡酒店门禁系统的设计 | 实物   |
| 39 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300440 | 袁倩  | 学生自拟   | 汽车发动机的连杆工艺及夹具设计           | 方案设计 |
| 40 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300441 | 刘易斯 | 教师制定   | 基于 STC89C52 的多功能小车设计与制作   | 实物   |
| 41 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300442 | 肖劲  | 学生自拟   | 基于 PLC 的水塔供水系统控制程序设计      | 方案设计 |
| 42 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300443 | 唐斌  | 企业提供   | 智能水温控制系统的设计               | 方案设计 |
| 43 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300444 | 宋友杨 | 校企共同开发 | 基于单片机自动浇水装置设计             | 实物   |
| 44 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300445 | 肖景  | 教师制定   | 泡面搬运机器人工装夹具设计             | 方案设计 |
| 45 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300446 | 余涛  | 教师制定   | 基于 PLC 的钢卷自动定长裁剪控制系统设计    | 方案设计 |
| 46 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300447 | 秦玉柱 | 教师制定   | 基于 51 单片机湿温控制系统的设计及制作     | 实物   |
| 47 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300448 | 潘喆涛 | 校企共同开发 | 基于单片机的实现俄罗斯方块游戏设计         | 实物   |
| 48 | 工业机器人技术 | 工业机器人 | 202102300449 | 朱诒康 | 企业提供   | 基于 PLC 的机械手抓大小球控制系统设计     | 方案设计 |

备注：各二级学院分专业提交，此表一式三份，二级学院一份，专业带头人一份，教务处一份。提交电子档时使用 Excel 文档。多名指导教师用 “，” 号分开。

附件 2：毕业设计检查汇总表

防灾与救援学院工业机器人技术专业毕业设计检查汇总表

| 序号 | 学生姓名 | 学号           | 选题                    | 指导老师 | 毕业设计检查内容 |           |          |          |          |          | 毕业设计成果类型 | 成绩评定 | 备注 |
|----|------|--------------|-----------------------|------|----------|-----------|----------|----------|----------|----------|----------|------|----|
|    |      |              |                       |      | 毕业设计任务书  | 毕业设计成果说明书 | 毕业设计评阅情况 | 毕业设计答辩情况 | 毕业设计指导记录 | 毕业设计资料上传 |          |      |    |
| 1  | 杨志毅  | 201705500129 | 码垛机械手 PLC 控制系统程序设计    | 叶阿敏  | 合格       | 合格        | 合格       | 合格       | 有        | 合格       | 实物       | 及格   |    |
| 2  | 谢卓鑫  | 201801300202 | 智能循迹避障小车控制系统设计与实现     | 许名熠  | 合格       | 合格        | 合格       | 合格       | 有        | 合格       | 实物       | 及格   |    |
| 3  | 谢一安  | 201901300168 | 码垛搬运机器人 PLC 控制系统设计    | 叶阿敏  | 合格       | 合格        | 合格       | 合格       | 有        | 合格       | 实物       | 及格   |    |
| 4  | 魏典   | 201902300386 | 基于 ABB 机器人的手机玻璃搬运方案设计 | 何志敏  | 合格       | 合格        | 合格       | 合格       | 有        | 合格       | 实物       | 及格   |    |
| 5  | 廖宇   | 202001300388 | 智能交通灯 PLC 控制系统程序设计    | 叶阿敏  | 合格       | 合格        | 合格       | 合格       | 有        | 合格       | 实物       | 及格   |    |
| 6  | 李聪   | 202102300407 | 自动化生产线中搬运机械手臂的优化设计    | 丁景峰  | 合格       | 合格        | 合格       | 合格       | 有        | 合格       | 实物       | 及格   |    |

|    |     |              |                           |     |    |    |    |    |   |    |    |    |  |
|----|-----|--------------|---------------------------|-----|----|----|----|----|---|----|----|----|--|
| 7  | 黄海涛 | 202102300408 | 基于 PLC 的自动搅拌控制系统设计        | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 8  | 周超林 | 202102300409 | 基于 51 单片机的智能小车控制系统设计      | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 9  | 周国海 | 202102300411 | 基于 ABB 工业机器人的弧焊工作站方案设计    | 石芳  | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 10 | 肖程彬 | 202102300412 | 基于 robotstudio 的饮料灌装工作站设计 | 叶阿敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 11 | 刘诗雨 | 202102300413 | 基于 RobotStudio 的分类码垛工作站设计 | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 12 | 雷林涛 | 202102300414 | 玻璃框夹具的设计                  | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 13 | 何文杰 | 202102300415 | 基于 ABB 机器人的有害垃圾分拣系统设计     | 叶阿敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 14 | 谢自强 | 202102300416 | 雕刻机器人工作站的方案设计             | 石芳  | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 15 | 丁浩  | 202102300417 | 啤酒框搬运夹具的设计                | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 16 | 兰红杰 | 202102300418 | 多功能出租车计价器的设计              | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |

|    |     |              |                        |     |    |    |    |    |   |    |    |    |  |
|----|-----|--------------|------------------------|-----|----|----|----|----|---|----|----|----|--|
| 17 | 张云杰 | 202102300419 | 汽车铅酸蓄电池夹具的设计           | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 18 | 唐家豪 | 202102300420 | 基于单片机的自动浇花器设计与制作       | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 中  |  |
| 19 | 杨树长 | 202102300421 | 锂离子蓄电池组夹具的设计           | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 20 | 姚彬  | 202102300422 | 基于 SOLIDWORKS 的糕点切片机设计 | 叶阿敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 21 | 黄明武 | 202102300423 | 基于单片机的作息时间控制钟系统设计      | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 22 | 龙嫖  | 202102300424 | 汽车变速箱夹具的设计             | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 23 | 谭又荣 | 202102300425 | 基于 PLC 的工业锅炉控制系统设计     | 许名熠 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 24 | 林轩  | 202102300426 | 基于 ABB 工业机器人的快递码垛工作站   | 廖敏辉 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 良  |  |
| 25 | 喻逸宸 | 202102300427 | 基于单片机的清洁机器人控制系统设计      | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 26 | 阳湘钰 | 202102300428 | 汽车连杆夹具的设计              | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 27 | 雷林涛 | 202102300414 | 玻璃框夹具的设计               | 叶阿敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |

|    |     |              |                              |     |    |    |    |    |   |    |    |    |  |
|----|-----|--------------|------------------------------|-----|----|----|----|----|---|----|----|----|--|
| 28 | 邹启跃 | 202102300429 | 基于 ABB 工业机器人饮料装箱工作站方案设计      | 廖敏辉 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 中  |  |
| 29 | 尹超  | 202102300430 | 方便面成品堆垛工作站方案设计               | 许名熠 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 30 | 羊家福 | 202102300431 | 一种可检测导线是否带电的装置               | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 31 | 何楚  | 202102300432 | 普通车床的 PLC 控制                 | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 32 | 蒋旺  | 202102300433 | 电子万年历的设计                     | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 33 | 张华  | 202102300434 | 基于 ABB 工业机器人喷涂与码垛工作站设计方案     | 廖敏辉 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 34 | 罗文豪 | 202102300435 | 基于 51 单片机 PM2.5 粉尘检测仪的设计与制作  | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 35 | 付升  | 202102300436 | 纸箱搬运夹具设计                     | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 36 | 肖杰龙 | 202102300437 | 基于 PLC 的立体仓库自动控制系统设计         | 许名熠 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 良  |  |
| 37 | 张翼  | 202102300438 | 智能定时插座的设计                    | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 38 | 段振翔 | 202102300439 | 基于 51 单片机射频 IC 卡酒店门禁系统的设计及制作 | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |

|    |     |              |                         |     |    |    |    |    |   |    |    |    |  |
|----|-----|--------------|-------------------------|-----|----|----|----|----|---|----|----|----|--|
| 39 | 袁倩  | 202102300440 | 汽车发动机的连杆工艺及夹具设计         | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 40 | 刘易斯 | 202102300441 | 基于 STC89C52 的多功能小车设计与制作 | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 41 | 肖劲  | 202102300442 | 基于 PLC 的水塔供水系统控制程序设计    | 叶阿敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 42 | 唐斌  | 202102300443 | 智能水温控制系统的设计             | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 43 | 宋友杨 | 202102300444 | 基于单片机自动浇水装置设计           | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 44 | 肖景  | 202102300445 | 泡面搬运机器人工装夹具设计           | 廖敏辉 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 45 | 余涛  | 202102300446 | 基于 PLC 的钢卷自动定长裁剪控制系统设计  | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 46 | 秦玉柱 | 202102300447 | 基于 51 单片机湿温控制系统的设计及制作   | 何志敏 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 47 | 潘喆涛 | 202102300448 | 基于单片机的实现俄罗斯方块游戏设计       | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |
| 48 | 朱治康 | 202102300449 | 基于 PLC 的机械手抓大小球控制系统设计   | 丁景峰 | 合格 | 合格 | 合格 | 合格 | 有 | 合格 | 实物 | 及格 |  |

附件 3



湖南安全技术职业学院

# 防灾与救援学院 毕业设计实施方案 (2024 届)

2024 年 12 月

# 防灾与救援学院 2024 届毕业设计实施方案

毕业设计是完成教学计划达到专业培养目标的一个重要的教学环节，是教学计划中综合性最强的实践性教学环节，在培养和提高学生综合运用专业知识分析和解决问题的能力等方面具有很重要的意义。为进一步规范我系毕业设计指导和评价等工作，全面提高毕业设计质量，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）文件精神，参照省教育厅《关于开展 2023 年高等职业学校专业人才培养方案评价、专业技能考核标准与题库评价、学生专业技能抽查、毕业设计抽查和新设专业办学水平合格性评价工作的通知》有关要求，我院毕业设计工作实施方案如下。

## 一、 组织机构

防灾与救援学院成立毕业设计工作领导小组。

组长：黎望怀、尹奇峰

组员：熊莎、唐泽灵、胡智育、张笑男、李才甫、廖敏辉、常 浩、叶阿敏、邓 惠、许名熠、叶 群

领导小组负责审订各专业制订的本专业毕业设计实施计划，审订毕业设计选题，督促和检查毕业设计指导与各项组织工作的实施。

## 二、 毕业设计工作的组织

湖南省教育厅将对 2024 届毕业设计工作进行抽查，因此指导老师必须将毕业设计成果及过程资料全部上传至网站。

各专业带头人按学院毕业设计有关规定的要求，负责各专业毕业设计具体形式确定、选题、分组、指导等具体工作。

## 三、 毕业设计时间安排

**第一阶段：毕业设计工作准备和组织，2023 年 12 月 31 日前完成。**

主要工作：设计动员、学生分组、指导老师安排等，上交至毕业设计工作领导小组审订。

**第二阶段：毕业设计选题，2023 年 1 月 20 日前完成。**

主要工作：下达毕业设计任务书、完成毕业设计方案。具体时间安排如下：  
2023 年 1 月 15 日前，各专业确定毕业设计的选题指南并下发给学生参考选题，指导老师根据学生选题情况，下达毕业设计任务书。

第一次检查：由指导老师执行。主要检查学生毕业设计选题并作出详细记录。

**第三阶段：毕业设计方案制定，2024 年 2 月 26 日前完成。**

主要工作：学生根据指导老师下达的毕业设计任务书，完成毕业设计方案，提交给指导老师审核。

第二次检查：由指导老师执行。主要检查学生毕业设计方案的完成情况并作出详细记录。

**第四阶段：毕业设计实施，2024 年 4 月 26 日前完成。**

主要工作：学生根据审核通过的毕业设计方案，形成毕业设计成果，并完成毕业设计成果报告书。

第三次检查：由指导老师执行。主要检查毕业设计实施情况及实施质量，毕业设计成果报告书完成情况及完成质量，并作出详细记录。

**第五阶段：毕业设计送审与评阅，2024 年 5 月 10 日前完成。**

主要工作：毕业设计改进以及成果报告书文档定稿，学生必须上交最终的装订稿（一份），文档格式必须符合毕业设计模板规范要求。

第四次检查：由评阅老师执行。对毕业设计的最终完成情况进行检查，对于存在问题的毕业设计汇总提交给指导老师进行修改。

**第六阶段：毕业设计答辩，2024 年 5 月 15 日前完成。**

主要工作：进行毕业设计答辩，设计成绩评定，毕业设计所有材料归档。

要求学生提交毕业设计的电子稿，以及设计文档的装订稿（一份），指导教师对毕业设计给出评语。各个专业带头人确定答辩分组，并通知学生准备。

具体时间安排：

5 月 1-5 日，进行毕业设计答辩。

5 月 10 日前，指导老师、答辩老师将指导意见、答辩意见、成绩等填写完毕。

5 月 15 日前，学生提交毕业设计的电子稿，以及设计文档的装订稿（一份）。答辩合格的学生在将已由指导老师审订合格签字、给出成绩和评语的毕业设计任

务书、情况登记表扫描成图片上传至个人空间。对未完成毕业设计或未将毕业设计资料上传到空间者，毕业设计成绩不予上报教务处。

### **第七阶段：总结与资料整理阶段，2024 年 6 月 1 前完成**

领导工作小组、各专业带头人整理对 2023 年毕业设计工作进行全面总结，形成书面总结资料，连同毕业设计工作相关资料，交领导小组审订后上传至网站。

### **四、选题原则**

毕业设计可结合典型工作任务、技术开发项目、工艺设计、方案设计等进行选题。

选题的基本原则是：

1. 毕业设计的选题必须符合专业培养目标的要求，体现本专业基本训练的内容，对所学知识有综合运用性质，具体题目应多样化，并具有一定的创新性。
2. 选题要有一定的工作量，难度要适中，应使中等程度的学生经过努力能够在规定的时间内完成任务。
3. 必须符合专业综合训练、培养动手能力和创新能力的要求。
4. 在满足上述要求的前提下，尽可能选择与本地区、本单位实际需要相结合的课题。

毕业设计选题一经确定，不得随意更改。若因特殊原因需要改变选题，须报告指导教师，并获得专业带头人的批准。

### **五、毕业设计答辩与成绩评定**

#### **1、答辩资格：**

按时完成了毕业设计任务的 2021 级在校学生，向毕业设计指导老师提出答辩申请，经指导老师初审，毕业设计资料完整，设计方案无原则性错误，审阅资料合格，指导老师签署同意参加答辩的意见，方具备答辩资格，可参与答辩。

#### **2、答辩要求：**

(1) 各专业带头人以 3 名或以上教师为一答辩工作小组，完成工作小组与小组之间所指导的毕业设计所有学生的答辩工作。

(2) 毕业设计资料提前评阅，评阅认真负责，评语客观全面，力戒空乏和一般化，评价要中肯，既写出优点，也提出不足之处。

(3) 毕业答辩严格执行评分标准，评分科学合理。

### 3、答辩流程：

答辩时，首先由学生自述设计内容（一般不超过 10 分钟，可以使用 PPT），陈述要求语言精炼、重点突出，再由答辩老师提问，学生当场回答问题，原则上每个学生总时间不超过 15 分钟。答辩成绩以参加答辩教师的算术平均分计，由答辩委员会综合审定。

### 4、成绩评定：

按优秀、良好、中等、及格、不及格等五级进行评分，并写出评语；评定成绩时，必须坚持标准，贯彻“评优从严、评不及格慎重”的原则，优秀比例一般不得超过 20%；根据学生毕业设计的综合情况，对较差的毕业设计应给予不及格。

有下列情形之一者，毕业设计总评成绩按不及格处理：

- （1）毕业设计资料有严重抄袭现象；
- （2）无故缺席毕业答辩；
- （3）在毕业设计过程中，拒不服从指导教师的指导，且态度恶劣。

## 六、毕业设计工作要求

### 1. 防灾与救援学院工作要求

负责毕业设计工作的组织、监督与检查，并提供以下资料：

- （1）毕业设计工作实施方案
- （2）毕业设计格式要求
- （3）毕业设计答辩方案
- （4）毕业设计工作的组织、监督与检查资料
- （5）毕业设计成绩汇总表
- （6）毕业设计工作总结

### 2. 专业带头人工作要求

负责本专业的毕业设计工作具体安排与实施，收集并提供以下资料：

- （1）毕业设计工作计划
- （2）毕业设计分组表
- （3）毕业设计课程标准
- （4）毕业设计课题汇总表
- （5）专业毕业设计总结

### 3. 学生工作要求

第一，毕业设计成果及过程资料要求在指定时间完成，否则不予安排答辩；

第二，答辩通过的同学，在答辩后三天内将答辩小组写好答辩评语的任务书和情况登记表扫描上传至空间，由指导老师检查通过后，二级学院方可将答辩成绩上报教务处。

防灾与救援学院

2023 年 12 月 5 日

## 防灾与救援学院 工业机器人技术专业

### 毕业设计答辩安排及总结

#### 一、目的和要求

毕业设计是高职教学过程中的最后一个重要环节，是对三年学习的继续、深化、补充和检验，目的是培养和考核学生综合地运用所学知识，分析和解决实际问题的能力。因此，为了对毕业生进行全面的检查和考核，要求毕业生针对毕业设计中所完成的任务进行现场答辩（如确实因工作等原因无法参加者，可视频答辩），考核学生对设计任务的整体把握能力和回答问题的准确性。

#### 二、答辩时间

2024 年 5 月 11 日

#### 三、线上答辩程序及要求

1、学生答辩按如下规定进行：

（1）学生语言精炼、重点突出地汇报毕业设计成果及主要内容，时间 5 分钟左右。

（2）答辩小组成员提问，学生当场答辩。提问主要围绕课题主要内容展开，适当联系课题的基础理论和专业知识，所提问题的深度、广度、数量要按教学要求，由浅入深，并因不同学生的实际情况而异，既坚持教学质量标准，又有针对性；提问与答辩时间控制在 10 分钟内。

（3）各答辩老师严格执行评分标准，科学合理地对每一位学生进行评分。后由学生助理汇总给出平均分。

2、学生介绍设计内容时要做到：叙述简明扼要，条理清晰，论据充分，有说服力。回答问题时要做到：概念清楚、考虑周到、思维敏捷、沉着冷静。

3、毕业设计不能免修、缓修。毕业设计质量差、有严重抄袭现象、无故缺席毕业答辩、设计过程中拒不服从指导教师的指导且态度恶劣者，毕业设计总评

成绩按不及格处理。毕业设计成绩为“不及格”的学生应予重做，经重做仍不及格者不能毕业。

#### 四、答辩小组成员

第一答辩组：叶阿敏、石芳、丁景峰

第二答辩组：许名熠、廖敏辉、何志敏

#### 六、答辩成绩评定

1、参加答辩的学生的答辩成绩，由答辩小组根据《湖南安全技术职业学院学生毕业设计管理办法》予以评定。

2、答辩成绩不得随意调整、更改。

附件 5:

| 第一次毕业设计普查结果 |             |              |      |          |        |          |        |     |                                                                                    |
|-------------|-------------|--------------|------|----------|--------|----------|--------|-----|------------------------------------------------------------------------------------|
| 所属学院        | 班级名称        | 学生学号         | 学生姓名 | 指导老师工号   | 指导老师姓名 | 普查老师工号   | 普查老师姓名 | 结果  | 意见                                                                                 |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300446 | 余涛   | 21202203 | 丁景峰    | 11201919 | 许名熠    | 不合格 | 1.缺成果文件<br>2.任务书信息不完整                                                              |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300433 | 蒋旺   | 21202203 | 丁景峰    | 11201919 | 许名熠    | 不合格 | 缺成果文件及评阅表                                                                          |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300441 | 刘易斯  | 21202203 | 丁景峰    | 11201919 | 许名熠    | 不合格 | 缺成果文件及评阅表                                                                          |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300409 | 周超林  | 21202203 | 丁景峰    | 11201919 | 许名熠    | 不合格 | 缺成果文件、评阅表                                                                          |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300429 | 邹启跃  | 11201920 | 廖敏辉    | 11201919 | 许名熠    | 合格  | 成果说明书致谢有方案设计的表述                                                                    |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300442 | 肖劲   | 12201912 | 叶阿敏    | 11201923 | 常浩     | 不合格 | 无资料                                                                                |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300418 | 兰红杰  | 21202203 | 丁景峰    | 11201923 | 常浩     | 不合格 | 1.任务书无审核签名;<br>2.缺少毕业设计成果和评阅表。                                                     |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2002 班 | 202001300388 | 廖宇   | 12201912 | 叶阿敏    | 11201923 | 常浩     | 不合格 | 四个文件毕业设计题目不一致                                                                      |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300416 | 谢自强  | 12201914 | 石芳     | 11201923 | 常浩     | 合格  |                                                                                    |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300444 | 宋友杨  | 21202203 | 丁景峰    | 12200524 | 叶群     | 不合格 | 1.缺毕业设计成果和毕业设计评阅表;<br>2.毕业设计任务书上专业带头人意见是空白, 二级学院意见和盖章都是空白;<br>3.毕业设计成果说明书上学生的签名空缺。 |

|         |                 |              |     |          |     |          |     |     |                           |
|---------|-----------------|--------------|-----|----------|-----|----------|-----|-----|---------------------------|
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300437 | 肖杰龙 | 11201919 | 许名熠 | 12200513 | 邓惠  | 待查  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300415 | 何文杰 | 12201912 | 叶阿敏 | 12200513 | 邓惠  | 待查  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300423 | 黄明武 | 21202203 | 丁景峰 | 12200513 | 邓惠  | 待查  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300436 | 付升  | 21202203 | 丁景峰 | 12200513 | 邓惠  | 待查  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300438 | 张翼  | 21202203 | 丁景峰 | 12201912 | 叶阿敏 | 合格  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300413 | 刘诗雨 | 21202203 | 丁景峰 | 12201912 | 叶阿敏 | 合格  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300414 | 雷林涛 | 11202205 | 何志敏 | 12201912 | 叶阿敏 | 不合格 | 存在格式问题                    |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300412 | 肖程彬 | 12201912 | 叶阿敏 | 12201912 | 叶阿敏 | 合格  | 存在格式问题                    |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300408 | 黄海涛 | 21202203 | 丁景峰 | 12201912 | 叶阿敏 | 合格  | 存在格式问题                    |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300424 | 龙娉  | 11202205 | 何志敏 | 12201912 | 叶阿敏 | 合格  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 201901300168 | 谢一安 | 12201912 | 叶阿敏 | 11201920 | 廖敏辉 | 不合格 | 无成果说明书，设计成果中图表序号标注混乱      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300434 | 张华  | 11201920 | 廖敏辉 | 11201920 | 廖敏辉 | 不合格 | 成果说明书中图表标序混乱              |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300411 | 周国海 | 12201914 | 石芳  | 11201920 | 廖敏辉 | 合格  |                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300432 | 何楚  | 21202203 | 丁景峰 | 11201920 | 廖敏辉 | 不合格 | 无毕业设计成果，无评阅表，任务书题目与说明书不一致 |

|         |                 |              |     |          |     |          |     |     |                                               |
|---------|-----------------|--------------|-----|----------|-----|----------|-----|-----|-----------------------------------------------|
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300443 | 唐斌  | 21202203 | 丁景峰 | 11201920 | 廖敏辉 | 不合格 | 任务书不完整，无毕业设计成果、评阅表                            |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300435 | 罗文豪 | 21202203 | 丁景峰 | 11201920 | 廖敏辉 | 不合格 | 任务书不完整，缺成果、评阅表，说明书格式有较多问题                     |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 201902300386 | 魏典  | 11202205 | 何志敏 | 11201920 | 廖敏辉 | 合格  |                                               |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300449 | 朱诒康 | 21202203 | 丁景峰 | 11201920 | 廖敏辉 | 不合格 | 无毕业设计成果，评阅表                                   |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300428 | 阳湘钰 | 11202205 | 何志敏 | 11201920 | 廖敏辉 | 合格  |                                               |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300420 | 唐家豪 | 21202203 | 丁景峰 | 11202205 | 何志敏 | 不合格 | 无毕业成果，评阅表                                     |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300445 | 肖景  | 11201920 | 廖敏辉 | 11202205 | 何志敏 | 不合格 | 任务书题目和后面 3 文件题目不一致，4 个文件的专业带头人不一致，成果说明书无图 2-7 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300417 | 丁浩  | 11202205 | 何志敏 | 11202205 | 何志敏 | 合格  |                                               |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300426 | 林轩  | 11201920 | 廖敏辉 | 11202205 | 何志敏 | 不合格 | 成果说明书目录出现未定义书签，4 个文件的毕业设计题目不一致                |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300425 | 谭又荣 | 11201919 | 许名熠 | 12200420 | 邓优林 | 合格  | 成果说明书和评阅表中的题目与任务书中的不完全一致                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300422 | 姚彬  | 12201912 | 叶阿敏 | 12200420 | 邓优林 | 合格  | 合格                                            |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300407 | 李聪  | 21202203 | 丁景峰 | 11200109 | 李禹  | 不合格 | 1、成果说明书学生没有签字。<br>2、缺毕业设计评阅表。<br>3、任务书没有审核意见。 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300419 | 张云杰 | 11202205 | 何志敏 | 11200109 | 李禹  | 不合格 | 1、多传了一个任务书。<br>2、成果说明书没有二级目录。<br>3、任务书审批没盖公章。 |

|         |                 |              |     |          |     |          |     |     |                                               |
|---------|-----------------|--------------|-----|----------|-----|----------|-----|-----|-----------------------------------------------|
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300440 | 袁倩  | 11202205 | 何志敏 | 11200109 | 李禹  | 不合格 | 1、多传了一个任务书。<br>2、成果说明书没有二级目录。<br>3、任务书审批没盖公章。 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300421 | 杨树长 | 11202205 | 何志敏 | 11200109 | 李禹  | 不合格 | 1、多传了一个任务书。<br>2、成果说明书没有二级目录。                 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300447 | 秦玉柱 | 11202205 | 何志敏 | 11200109 | 李禹  | 不合格 | 1、多传了一个任务书。<br>2、成果说明书没有二级目录。                 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300439 | 段振翔 | 11202205 | 何志敏 | 11199901 | 曹明刚 | 不合格 | 毕业设计成果说明书中抄袭内容太多,毕业设计评阅表中的"通过"字样遮住表格横线.       |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300427 | 喻逸宸 | 21202203 | 丁景峰 | 11199901 | 曹明刚 | 不合格 | 该生任务书后续工作还没有完成,成果说明书目录中有多处错误,还缺毕业设计成果.        |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300430 | 尹超  | 11201919 | 许名熠 | 11199901 | 曹明刚 | 不合格 | 该生只有任务书,缺其它资料.                                |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300431 | 羊家福 | 21202203 | 丁景峰 | 11199901 | 曹明刚 | 不合格 | 该生毕业设计成果(说明)中的页眉有错,缺其它资料.                     |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300448 | 潘喆涛 | 21202203 | 丁景峰 | 11199901 | 曹明刚 | 不合格 | 该生任务书内容没有完成,缺毕业设计成果等资料.                       |

附件 6:

| 第二次毕业设计抽查结果 |             |              |      |        |         |          |        |       |     |                                                 |
|-------------|-------------|--------------|------|--------|---------|----------|--------|-------|-----|-------------------------------------------------|
| 所属学院        | 班级名称        | 学生学号         | 学生姓名 | 专业代码   | 专业名称    | 指导老师工号   | 指导老师姓名 | 抽查得分  | 结果  | 意见                                              |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2002 班 | 202001300388 | 廖宇   | 460305 | 工业机器人   | 12201912 | 叶阿敏    | 60.00 | 合格  |                                                 |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300424 | 龙娉   | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏    | 80.00 | 合格  | 毕业设计成果中参考文献页面格式需调整，无致谢内容；毕业设计成果说明书中部分参考资料格式不规范， |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300440 | 袁倩   | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏    | 60.00 | 合格  | 毕业设计指导记录表中的毕业设计题目和选题不一致，毕业设计成果中的目录应从第一页开始       |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300416 | 谢自强  | 460305 | 工业机器人技术 | 12201914 | 石芳     | 60.00 | 合格  | 任务书中毕业设计类型不对，基本目标当中有多余的下划线 任务书中毕业设计类型不对         |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300438 | 张翼   | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰    | 60.00 | 合格  | 1. 评阅表上评阅教师建议不出现指导老师<br>2. 毕业设计成果上的封面是成果说明书的    |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300444 | 宋友杨  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰    | 70.00 | 合格  | 1 “指导老师”一栏缺少 企业指导老师；                            |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300446 | 余涛   | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰    | 67.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书目录应从 1 开始                              |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300421 | 杨树长  | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏    | 72.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书中参考资料格式不完整                             |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 201902300386 | 魏典   | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏    | 60.00 | 合格  | 没有上传毕业设计成果说明书                                   |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300441 | 刘易斯  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰    | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师；                              |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300437 | 肖杰龙  | 460305 | 工业机器人技术 | 11201919 | 许名熠    | 0.00  | 不合格 | 无毕业设计指导记录表及答辩记录表，任务书专业带头人错误                     |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300412 | 肖程彬  | 460305 | 工业机器人技术 | 12201912 | 叶阿敏    | 75.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书中无参考文献页面；毕业设计成果中需调整参考文献与致谢的顺序；         |
| 防灾与救援学院     | 工业机器人2101 班 | 202102300418 | 兰红杰  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰    | 60.00 | 合格  |                                                 |

|         |                 |              |     |        |         |          |     |       |     |                                                         |
|---------|-----------------|--------------|-----|--------|---------|----------|-----|-------|-----|---------------------------------------------------------|
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300434 | 张华  | 460305 | 工业机器人技术 | 11201920 | 廖敏辉 | 78.00 | 合格  |                                                         |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300430 | 尹超  | 460305 | 工业机器人技术 | 11201919 | 许名熠 | 0.00  | 不合格 | 无答辩记录和指导记录                                              |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300408 | 黄海涛 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 90.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师；                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300422 | 姚彬  | 460305 | 工业机器人技术 | 12201912 | 叶阿敏 | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师                                       |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300411 | 周国海 | 460305 | 工业机器人技术 | 12201914 | 石芳  | 67.00 | 合格  |                                                         |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300447 | 秦玉柱 | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏 | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师                                       |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300435 | 罗文豪 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 69.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书目录应从第一页开始                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300433 | 蒋旺  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 60.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书封面格式有问题<br>毕业设计成果封面格式有问题<br>毕业设计成果说明书目录应从第一页开始 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300423 | 黄明武 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  |                                                         |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300407 | 李聪  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 63.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书目录应从第一页开始                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300431 | 羊家福 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  |                                                         |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300428 | 阳湘钰 | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏 | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师                                       |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300427 | 喻逸宸 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  |                                                         |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300414 | 雷林涛 | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏 | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师                                       |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300443 | 唐斌  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  | 所有文档类型应为方案设计类                                           |

|         |                 |              |     |        |         |          |     |       |     |                                                      |
|---------|-----------------|--------------|-----|--------|---------|----------|-----|-------|-----|------------------------------------------------------|
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300436 | 付升  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师                                    |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300448 | 潘喆涛 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 65.00 | 合格  | 所有类型应为产品设计类                                          |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300439 | 段振翔 | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏 | 70.00 | 合格  | 毕业设计成果说明书中 20 页为空白页？个别参考文献格式不规范                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300425 | 谭又荣 | 460305 | 工业机器人技术 | 11201919 | 许名熠 | 80.00 | 合格  |                                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300449 | 朱诒康 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  | 毕<br>业设计成果、毕业设计成果说明书均无目录、无参考文献，致谢；                   |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300420 | 唐家豪 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  | “指导老师”一栏缺少 企业指导老师；                                   |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300432 | 何楚  | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 60.00 | 合格  | 资料齐全，毕业设计答辩情况记录表和指导记录表毕业设计类型应为方案设计类，成果说明书评阅表题目与系统不一致 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>1801 班 | 201801300202 | 谢卓鑫 | 560309 | 工业机器人技术 | 11201919 | 许名熠 | 50.00 | 不合格 | 没有上传毕业设计指导记录表和毕业设计答辩记录表                              |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300419 | 张云杰 | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏 | 60.00 | 合格  |                                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300417 | 丁浩  | 460305 | 工业机器人技术 | 11202205 | 何志敏 | 70.00 | 合格  |                                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 201901300168 | 谢一安 | 460305 | 工业机器人技术 | 12201912 | 叶阿敏 | 70.00 | 合格  |                                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300429 | 邹启跃 | 460305 | 工业机器人技术 | 11201920 | 廖敏辉 | 80.00 | 合格  | 任务书封面中专业带头人与审核意见表格中签名不一致；<br>毕业设计成果说明书中个别参考资料格式不规范   |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300413 | 刘诗雨 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 70.00 | 合格  |                                                      |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300409 | 周超林 | 460305 | 工业机器人技术 | 21202203 | 丁景峰 | 65.00 | 合格  | 文档中类型应为产品设计类                                         |

|         |                 |              |     |        |         |          |     |       |     |                                                                          |
|---------|-----------------|--------------|-----|--------|---------|----------|-----|-------|-----|--------------------------------------------------------------------------|
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300415 | 何文杰 | 460305 | 工业机器人技术 | 12201912 | 叶阿敏 | 71.00 | 合格  | 任务书中毕业设计类型没有勾选<br>毕业设计成果说明书目录应从第一页开始                                     |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300426 | 林轩  | 460305 | 工业机器人技术 | 11201920 | 廖敏辉 | 65.00 | 合格  | 任务书专业带头人与其它不一致                                                           |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 202102300445 | 肖景  | 460305 | 工业机器人技术 | 11201920 | 廖敏辉 | 0.00  | 不合格 | 毕业设计答辩情况记录表和指导教师记录表毕业设计类型应为工艺设计类，任务书专业带头人与其它文档不一致，且毕业设计类型未选择，评阅表类型不应该选其它 |
| 防灾与救援学院 | 工业机器人<br>2101 班 | 201705500129 | 杨志毅 | 460305 | 工业机器人技术 | 12201912 | 叶阿敏 | 0.00  | 不合格 | 毕业设计答辩情况记录表和指导教师记录表毕业设计类型应为方案设计类                                         |