

普通高等学校本科专业设置申请表

(备案专业适用)

学校名称 (盖章): 安徽信息工程学院

学校主管部门: 安徽省教育厅

专业名称: 机器人工程

专业代码: 080803T

所属学科门类及专业类: 工学 自动化类

学位授予门类: 工学

修业年限: 四年

申请时间: 2019年6月

专业负责人: 陈跃东 章敏凤

联系电话: 0553-8795065

教育部制

目 录

1. 普通高等学校增设本科专业基本情况表
2. 学校基本情况表
3. 增设专业的理由和基础
4. 增设专业人才培养方案
5. 专业主要带头人简介
6. 教师基本情况表
7. 主要课程开设情况一览表
8. 其他办学条件情况表
9. 学校近三年新增专业情况表

填 表 说 明

- 1.本表适用于普通高等学校增设《普通高等学校本科专业目录》内专业（国家控制布点的专业除外）。
- 2.申请表限用 A4 纸张打印填报并按专业分别装订成册。
- 3.在学校办学基本类型、已有专业学科门类项目栏中，根据学校实际情况在对应的方框中画√。
- 4.本表由申请学校的校长签字报出。
- 5.申请学校须对本表内容的真实性负责。

1. 普通高等学校增设本科专业基本情况表

专业代码	080803T	专业名称	机器人工程
修业年限	四年	学位授予门类	工学
学校开始举办本科教育的年份	2003	现有本科专业(个)	31
学校本年度其他拟增设的专业名称		本校已设的相近本、专科专业及开设年份	自动化 本科 2006 机械电子工程 本科 2017
拟首次招生时间及招生数	2020年 90人	五年内计划发展规模	在校生 400人
师范专业标识(师范S、兼有J)		所在院系名称	电气与电子工程学院
高等学校专业设置评议专家组织审议意见	同意。 (主任签字) 年 月 日	学校审批意见(校长签字)	同意申报。 (盖章) 年 月 日
高等学校主管部门形式审核意见(根据是否具备该专业办学条件、申请材料是否真实等给出是否同意备案的意见)	(盖章) 年 月 日		

2.学校基本情况表

学校名称	安徽信息工程学院	学校地址	安徽省芜湖市高教园区文津西路8号
邮政编码	241000	校园网址	https://www.aiit.edu.cn/
学校办学基本类型	<input type="checkbox"/> 部委院校 <input checked="" type="checkbox"/> 地方院校 <input type="checkbox"/> 公办 <input checked="" type="checkbox"/> 民办 <input type="checkbox"/> 中外合作办学机构		
	<input type="checkbox"/> 大学 <input checked="" type="checkbox"/> 学院 <input type="checkbox"/> 独立学院		
在校本科生总数	9299	专业平均年招生规模	100
已有专业学科门类	<input type="checkbox"/> 哲学 <input checked="" type="checkbox"/> 经济学 <input type="checkbox"/> 法学 <input type="checkbox"/> 教育学 <input checked="" type="checkbox"/> 文学 <input type="checkbox"/> 历史学 <input type="checkbox"/> 理学 <input checked="" type="checkbox"/> 工学 <input type="checkbox"/> 农学 <input type="checkbox"/> 医学 <input checked="" type="checkbox"/> 管理学 <input checked="" type="checkbox"/> 艺术学		
专任教师总数(人)	522	专任教师中副教授及以上职称教师数及所占比例	169, 32.38%
学校简介和历史沿革 (300字以内, 无需加页)	<p>安徽信息工程学院前身是2003年经教育部批准的全日制应用型普通本科独立学院院校安徽工程大学机电学院。2012年,在安徽省人民政府的大力支持下,科大讯飞股份有限公司与安徽工程大学合作举办机电学院。2016年经教育部批准转设为全日制民办普通本科院校安徽信息工程学院。学校位于安徽省芜湖市,目前拥有文津、新芜两个校区,总占地面积1300余亩,在校生9000余人。学校以“产业工程师、创业企业家的摇篮”为办学愿景,依托安徽工程大学优质教学资源及科大讯飞以智能语音为核心的世界顶尖技术、产业优势和社会资源,致力于打造特色鲜明的应用型本科高校。</p> <p>学校以大数据与人工智能、计算机与软件工程、信息技术、机电工程、工业与艺术设计类应用型学科专业为主,兼有特色管理和应用文科专业,现设大数据与人工智能学院、计算机与软件工程学院、电气与电子工程学院、机械工程学院、管理工程学院、艺术设计学院及通识教育与外国语学院共7个学院,设置包括数据科学与大数据技术、计算机科学与技术、软件工程、网络工程、英语、机械设计制造及其自动化、材料成型及控制工程、车辆工程、测控技术与仪器、机械电子工程、自动化、电子信息工程、电气工程及其自动化、通信工程、工商管理、工业工程、市场营销、国际经济与贸易、财务管理、动画、产品设计、环境设计、视觉传达设计、数字媒体技术等24个在招本科专业。</p>		

注: 专业平均年招生规模=学校当年本科招生数÷学校现有本科专业总数

3. 增设专业的理由和基础

一、学校定位

安徽信息工程学院是经国家教育部、安徽省人民政府批准设立，由高科技企业科大讯飞股份有限公司举办、安徽省教育厅主管的非营利性民办应用型大学。学校位于安徽省次中心城市——芜湖市。学校现有文津校区和新芜校区，总占地面积约 1400 亩，教职工 500 余人，全日制在校本科生 9000 余人。学校以“产业工程师、创业企业家的摇篮”为办学愿景，践行“厚基础、重实践、强应用”办学理念，秉承“立志、诚毅、创新”校训精神，紧密对接人才市场和产业需求，依托讯飞人才、技术和资源优势，借鉴欧美应用科技大学办学理念和培养模式，实施“面向市场、聚焦应用、创新驱动”系列改革举措，致力于打造特色一流的应用研究型大学。

1. 办学宗旨和办学内容

全面贯彻党和国家教育方针，坚持社会主义办学方向和教育公益性原则，以本科层次人才培养、科研活动、社会服务和文化传承等为基本办学内容，致力于培养具有创新精神和实践能力的应用型人才，服务国家和区域社会经济发展。

2. 办学定位

办学类型定位：应用型大学

发展定位：以“产业工程师和创业企业家的摇篮”为办学愿景，服务区域经济和社会发展，建设规模、结构、质量协调发展，应用工科为主，特色鲜明的高水平应用型普通本科高等学校。

办学层次定位：以本科学历教育层次为主，积极申请专业学位研究生教育资质，开展优势和特色学科的专业学位研究生教育。

学科门类与专业定位：以当今社会急缺的工学类专业为主，并将信息技术与机械电子、艺术设计、管理工程类专业融合，大数据和人工智能等新工科为优势学科专业，从而形成有特色的多学科和专业的协调发展。

培养目标定位：培养德、智、体、美全面发展，具有一定的文化与职业素养和良好的社会责任感，掌握必备的学科基础理论和专业知识，具备良好的学习能力、实践能力和创新意识，毕业后能在专业领域和相关交叉领域内从事设计制造、工程应用、生产管理和技术服务等工作的高素质应用型专门人才，部分毕业生具有一定的创业能

力。

3.教育原则

学校以产业、行业、企业和职业对人才需求为导向，借鉴欧美著名应用技术型大学的办学理念和成功经验，全面推进教育教学改革与发展，提出独具特色的教育教学九大原则：

- (1) 教育提升个人生活品质、增加社会财富；
- (2) 专业与职业教育的结合和平衡；
- (3) 应用知识和实践能力的教育价值；
- (4) 理论和实践螺旋循环相互促进的学习；
- (5) 综合素质和修养与专业知识和能力培养并重；
- (6) “双师型”教师的重要作用；
- (7) 个性化和多样性的人才培养；
- (8) 创新创业能力、工程和产品意识的价值；
- (9) 教育、企业和社会三位一体的育人环境。

二、人才需求

在《中国制造 2025》规划中，机器人被列入了政府大力推动实现突破发展的十大重点领域。《机器人产业“十三五”发展规划》将机器人产业列为国家十大战略支柱产业，机器人发展必将迎来黄金时代。

随着机器人技术的快速发展及其在许多国民经济领域的广泛应用，中国已成为全球最大的机器人市场，而相应也出现了该领域的人才缺口，迫切需要大量全面掌握机器人及应用技术，能从事机器人及系统设计、制造、检测与维修、生产运行与管理等工作的复合型高级工程技术人才。同时机器人就业岗位也被列为未来十大高薪岗位。据《央广网》消息，我国机器人工程专业人才缺口超过 500 万人，供需比例仅为 1:10。

三、专业筹建

我校多年来一直坚持开展机器人技术相关的教学、科研等工作，筹建“机器人工程”专业有着厚实的基础。

教学情况：目前学校设置的与机器人技术相关的本科专业有自动化、机械电子工程、测控技术与仪器、电气工程及其自动化、机械设计制造及其自动化等，培养方案

中均设置有与机器人和智能制造技术密切相关的课程，如机器人导论、工业机器人应用技术、工业机器人设计、工业机器人系统仿真、工业机器人系统集成等。同时还开设有与机器人技术相关的机械类、电工电子类、检测控制类等课程。同时，积极开展学科竞赛以提升学生的工程和实践创新能力，其中 2017 年参加“Robomaster 全国大学生机器人大赛”获得全国 32 强成绩。学校近年来获得安徽省教学成果一等奖 4 项，二等奖多项。

实验设备：拥有先进智能制造省级工程技术中心、电工电子省级实训中心、电气学院实验中心（含自动化、电气工程等专业实验室）、机械学院实验中心（含工程训练中心），拥有先进的实验教学设备。此外，“电气学院双创分中心”、“机械学院双创分中心”均可为机器人工程专业的课程设计、毕业设计、校内实训、课外科技活动等实践性教学环节提供基地。与“博众精工科技股份有限公司”、“中汇瑞德电子股份有限公司”、“奇瑞汽车股份有限公司”等多家企业建立校外实习基地，为专业企业实习、毕业设计等实践环节提供了很好的保证。

师资队伍：目前我校在机器人方向拥有一支实力较强的教学队伍，可从事机器人工程专业相关教学的专任教师共计 23 人，其中正高级职称 8 人，副高级职称 7 人，讲师 8 人，近 80% 具有研究生以上学历。近年来组织了 10 多位专任教师参加相关企业挂职锻炼，提升了教师的专业实践能力。

综上所述，我校在机器人技术方面的教学、科研、实验设备等有了长期的积累和沉淀，具备了开设“机器人工程”专业的基础和条件。

4. 增设专业人才培养方案

一、专业培养目标

本专业培养德智体美劳全面发展，具有良好的创新创业意识与能力，掌握各类机器人系统的工程设计、开发应用、检测维修与管理等技术，具有较强工程实践能力，面向装备制造业、服务业等，具备解决复杂工程问题能力，能承担团队责任，担任技术及管理骨干，在生产一线从事与机器人有关的设计制造、系统集成、试验运行、技术开发、经营管理工作的应用型高素质专门人才。

二、基本要求

本专业毕业生主要在机器人设计、机器人集成应用、工业自动化等方面获得从事技术及管理工作的培养，掌握机器人工程师必需的理论知识、工程思维和专业技术，得到电工电子、信息处理、系统集成、计算机控制方面的基本训练，具有解决机器人领域中的设计制造、系统集成、试验运行、技术开发、经营管理等复杂工程问题的基本能力。

毕业生应获得以下方面的知识、能力和素质：

1、工程知识：掌握分析和解决机器人领域复杂工程问题所需的数学和自然科学基础知识，掌握工业机器人技术、机械设计、自动化等学科的基础知识，掌握机器人领域的工程专业知识等。

2、问题分析：能综合运用数学、自然科学和工程技术基本原理和相关知识，对机器人应用领域复杂工程问题进行识别、表达、提炼，并通过查找文献研究分析，以获得有效结论。

3、设计/开发解决方案：能够应用具有的基本理论和知识设计出机器人领域复杂工程问题的解决方案，包括满足特定需求的机器人系统、元件装置，并能够在设计环节中体现创新意识，考虑社会、安全、法律、文化、经济及环境等因素。

4、研究：基于运动学、控制科学原理并采用科学方法对机器人相关复杂工程问题进行研究，包括设计实验项目、对实验结果进行数据分析与解释，通过信息综合得到合理有效的结论。

5、使用现代工具：能够选用相应的现代工程工具和信息技术工具，对机器人领域复杂工程问题进行预测、模拟、仿真，并能理解所产生的结论对指导复杂工程实际问题的局限性。

6、工程与社会：能够基于机器人专业背景知识对复杂工程问题解决方案本身和相应的专业实践进行各种社会因素的评价，特别是对社会、健康、安全、法律、文化的影响，并理解应承担的责任。

7、环境和可持续发展：能够基于机器人专业背景知识理解和评价机器人和智能制造领域复杂工程问题解决方案本身和相应的专业实践对环境、社会可持续发展的影响。

8、职业规范：具有必要的人文社会科学知识积累，具有较高的人文素养；具有高度的社会责

任感，恪守职业道德和规范，敬业守信，履职尽责。

9、个人和团队：能够在控制科学与工程、机械工程、计算机科学与技术等多学科背景下的团队中承担个体、团队成员以及负责人的各种角色，具有较强的工作适应能力、团队协作能力和组织领导能力。

10、沟通：具有较好的交流沟通能力，能以通用和专业的术语、文字或口头方式向公众和同行清晰表达意图；掌握一门外语，可以阅读本专业外文资料，具备一定的国际视野，能够在跨文化背景下进行合作交流。

11、项目管理：了解机器人行业、装备制造业的产业政策和法规，了解企业生产调度、原料供应、市场销售等环节的运行，具备一定的经营决策和运行管理知识。

12、终身学习：具有较强的自主学习能力、终身学习能力。

三、修业年限：3—6年，创业休学的修业年限为8年。

四、授予学位：工学学士。

五、主干学科：控制科学与工程、机械工程、计算机科学与技术

六、主要课程设置

高等数学 I、线性代数 I、概率论与数理统计 I、大学英语、大学物理、电工技术、电子技术、C 语言程序设计基础、工程制图基础 I、机械设计基础、电力电子技术、自动控制原理、机器人运动学基础、运动控制系统、检测与机器人传感器技术、电气控制及 PLC、单片机原理及接口技术、机器人建模与仿真、图像处理与机器视觉、现场总线技术、工业机器人控制技术、工业机器人编程与应用等。

七、主要实践性教学环节

电工实训、电子实训、机器人电气安装调试实训、电气控制及 PLC 课程设计、工业机器人控制技术课程设计、单片机综合实训、现代智能制造综合实训、企业实习、毕业设计（论文）。

八、教学计划

课程类型	分类	序号	课程名称	总学时	学时分配				学分	开课学期
					理论	实验	上机	课外		
通识课	思想政治教育类	1	思想道德修养与法律基础	48	32			16	3	1-1
		2	中国近现代史纲要	32	16			16	2	1-2
		3	马克思主义基本原理概论	48	32			16	3	2-1
		4	毛泽东思想和中国特色社会主义理论体系概论（1）	48	32			16	3	2-2

		5	毛泽东思想和中国特色社会主义理论体系概论(2)	48	32			16	3	3-1
		6	形势政策(1)	16	4			12	0.5	1-1
		7	形势政策(2)	16	4			12	0.5	1-2
		8	形势政策(3)	16	4			12	0.5	2-1
		9	形势政策(4)	16	4			12	0.5	2-2
	军事体育健康类	10	大学生心理健康教育	16	16				1	1-1
		11	军事理论	36				36	1	1-1
		12	体育(1)	32	16			16	1	1-1
		13	体育(2)	32	16			16	1	1-2
		14	体育(3)	32	16			16	1	2-1
		15	体育(4)	32	16			16	1	2-2
	外语类	16	大学英语(1)	64	64				4	1-1
		17	大学英语(2)	64	64				4	1-2
		18	大学英语(3)	64	64				4	2-1
		19	大学英语(4)	32	32				2	2-2
	数学类	20	高等数学I(1)	90	90				5.5	1-1
		21	高等数学I(2)	96	96				6	1-2
	物理类	22	大学物理(1)	48	48				3	1-2
		23	大学物理(2)	48	48				3	2-1
		24	大学物理实验(1)	20		20			0.5	1-2
		25	大学物理实验(2)	20		20			0.5	2-1
	职业素养类	26	职场应用写作	16	16				1	2-1
		27	职业能力与素养	16	16				1	2-2
		28	大学生就业指导	16	10			6	1	3-2
	创新创业类	29	创新与创意能力	32	16			16	2	1-2
	计算机类	30	计算机应用基础	48			24	24	3	1-1
	专业导论类	31	机器人工程专业导论	16	16				1	1-1
	合计			1158	820	40	24	274	63.5	
专业基础课	学科基础课	1	工程制图基础I	40	24	16			2	1-1
		2	C语言程序设计基础	64	40		24		3	1-1
		3	电工技术	60	48	12			3.5	1-2
		4	电子技术	64	50	14			3.5	2-1
		5	线性代数I	48	48				3	2-1
		6	复变函数与积分变换	40	40				2.5	2-2
		7	概率论与数理统计I	48	48				3	2-2
		8	机械设计基础	32	32				2	1-2
		9	机器人运动学基础	32	16	16			1.5	2-1
		10	机器人工程专业英语	32	32				2	3-2
		合计			460	378	58	24		26

专业核心课	1	电气控制及 PLC	40	8	32			1.5	2-2
	2	电机与电力拖动	56	48	8			3	2-2
	3	单片机原理及接口技术	56	8	48			2	2-2
	4	自动控制原理	50	40	10			3	3-1
	5	检测与机器人传感器技术	40	32	8			2	3-1
	6	运动控制系统	56	48	8			3	3-1
	7	液压与气动	32	26	6			2	3-1
	8	机器人控制系统设计	32	32				2	3-1
	9	电力电子技术	48	40	8			2.5	2-2
	10	虚拟仪器技术	40	12	28			1.5	3-1
	合计			450	294	156			22.5
专业方向课	1	计算机控制技术	48	40	8			2.5	3-2
	2	工业机器人编程与应用	48	32	16			2.5	3-1
	3	运动控制系统	56	48	8			3	3-1
	4	图像处理与机器视觉	32	20	12			1.5	3-2
	5	机器人建模与仿真	32		32			1	3-2
	6	工业机器人控制技术	32	24	8			1.5	3-2
	7	现场总线技术	32	32				2	3-2
	8	生产制造执行系统	16	16				1	3-2
	合计			296	212	84			15
公共选修课 8 学分、专业选修课 6 学分、集中实践环节 40 学分、综合素质学分 2 学分、社会责任学分 4 学分									

集中实践教学环节:

类别	序号	课程名称	周数	学分	开课学期
基础实践	1	入学教育	1	1	1-1
	2	军事训练	2	1	1-1
专业实践	1	电子实训	2	2	1-3
	2	认识实习	1	1	1-3
	3	工程软件基础训练(1)-Altium Designer	1	1	1-3
	4	金工实习	2	2	2-1
	5	电工实训	1	1	2-3
	6	工程软件基础训练(2)-AutoCAD	1	1	2-3
	7	电气控制及 PLC 课程设计	2	2	2-3
	8	工业机器人编程与应用实训	1	1	3-1
	9	单片机综合实训	2	2	2-2
	10	运动控制系统课程设计	1	1	3-1
综合实践	1	机器人电气安装调试实训	2	2	3-2
	2	工业机器人控制技术课程设计	2	2	3-2
	3	现代智能制造综合实训	4	4	3-3
	4	企业实习	24	6	4-1
	5	毕业设计(论文)	16	10	4-2

合计

65

40

专业选修课：选修 6 学分

分类	序号	课程名称	总学时	学时分配				学分
				理论	实验	上机	课外	
专业大类选修	1	生产运作管理	32	32				2
	2	统计学原理	32	16	16			1.5
	3	物联网技术与应用	32	32				2
	4	人工智能导论	32	32				2
	5	数字图像处理	32	8	24			1
	6	新型传感器	32	24	8			1.5
	7	企业管理概论	32	32				2
	8	计算机接口技术	32	24	8			1.5
专业选修	9	智能控制	32	32				2
	10	网络控制基础	32	26	6			2
	11	工业控制组态软件	32	28	4			2
	12	系统工程导论	32	32				2
	13	最优控制	32	28	4			2
	14	C++程序设计	32	16	16			1.5
	15	DSP 技术与应用	32	26	6			2
	16	控制系统 CAD	32			32		1
合计			512	388	92	32		28

5. 专业主要带头人简介（一）

姓名	陈跃东	性别	男	专业技术职务	教授	第一学历	本科
		出生年月	1956.05	行政职务	副校长	最后学历	硕士研究生
第一学历和最后学历 毕业时间、学校、专业		1982年1月毕业于合肥工业大学自动化专业，工学学士 1996年1月毕业于中国纺织大学自动化专业，工学硕士					
主要从事工作与 研究方向		从事电力电子与电力传动自动控制系统、计算机测控技术应用方向的教学、科研与开发工作					
本人近三年的主要成就							
在国内外重要学术刊物上发表论文共 11 篇； 出版专著（译著等） 部。							
获教学科研成果奖共 4 项； 其中：国家级 项， 省部级 4 项。							
目前承担教学科研项目共 3 项； 其中：国家级项目 项， 省部级项目 3 项。							
近三年拥有教学科研经费共 22 万元， 年均 7.3 万元。							
近三年给本科生授课（理论教学）共 360 学时； 指导本科毕业设计共 20 人次。							
最具代表性的 教学科研成果（4 项 以内）	序号	成果名称	等级及签发单位、时间			本人署名位次	
	1	分布式电冰箱性能参数采集与处理系统	安徽省科技进步三等奖 安徽省政府（2003.9）			第一	
	2	全数字智能交流调速卷绕系统	安徽省科技进步二等奖 安徽省政府（2006.1）			第四	
	3	以科学发展观为指导、以产学研为依托的地方工科院校创新型人才培养模式的探索与实践	省级教学成果二等奖 安徽省教育厅（2012.11）			第一	
目前承担的 主要教学科研 项目（4 项 以内）	序号	项目名称	项目来源	起讫时间	经费	本人承担工作	
	1	多轴联动交流伺服运动及协调控制研究	省高校自科 重点项目	2013-2016	5 万	主持	
	2	运动控制系统系列课程 教学团队	省级质量工 程项目	2015-2017	5 万	主持	
	3	以产学研合作为依托的地方工科院校创新型人才培养模式的探索与实践	省级优秀教 学成果推广 重点项目	2013-2016	4 万	主持	
目前承担的 主要教学工 作（5 门以 内）	序号	课程名称	授课对象	人数	学时	课程性质	授课时间
	1	电力拖动自动控制系统	本科	160	70	专业课	四年级
	2	电力电子技术	本科	160	70	专业基础课	三年级
	3	运动控制系统的先进控制策略	硕士研究生	20	40	学位课	一年级
教学管理部门审 核意见		签章					

5. 专业主要带头人简介（二）

姓名	章敏凤		性别	女	专业技术职务	副教授	第一学历	本科
			出生年月	1983.9	行政职务	院长	最后学历	硕士研究生
第一学历和最后学历 毕业时间、学校、专业			2004年7月毕业于安徽工程大学自动化专业，工学学士 2010年6月毕业于南京师范大学控制理论与控制工程专业，工学硕士					
主要从事工作与 研究方向			从事嵌入式系统及应用、工业机器人的教学、科研与开发工作					
本人近三年的主要成就								
在国内外重要学术刊物上发表论文共 6 篇； 出版专著（译著等） 部。								
获教学科研成果奖共 3 项；其中：国家级 项， 省部级 3 项。								
目前承担教学科研项目共 4 项；其中：国家级项目 1 项，省部级项目 3 项。								
近三年拥有教学科研经费共 88 万元，年均 30 万元。								
近三年给本科生授课（理论教学）共 576 学时；指导本科毕业设计共 45 人次。								
最具代表性的 教学科研成果（4 项 以内）	序号	成果名称	等级及签发单位、时间			本人署名位次		
	1	“实践教学、学科竞赛、科技创新”三位一体实践教学与创新能力培养模式探索与实践	省级教学成果一等奖 安徽省教育厅（2018）			第二		
	2	“以赛代训”人才培养模式探索与研究---全国大学生电子设计大赛	省级教学成果二等奖 安徽省教育厅（2016）			第一		
目前承担的 主要教学科研 项目（4 项 以内）	序号	项目名称	项目来源	起讫时间	经费	本人承担工作		
	1	新能源汽车电动助力转向系统研究与设计	省科技厅科技攻关项目	2019-2020	50 万	主持		
	2	以创新实践能力为导向的课程项目化教学模式研究与实践	安徽省教育厅	2018-2019	2 万	主持		
	3	拔尖人才资助项目	安徽省教育厅	2018-2019	10 万	主持		
目前承担的 主要教学工作（5 门 以内）	序号	课程名称	授课对象	人数	学时	课程性质	授课时间	
	1	电路分析	本科	81	60	专业基础课	一年级	
	2	数字电子技术	本科	85	52	专业基础课	二年级	
	3	数字电子技术实验	本科	85	20	专业基础课	二年级	
教学管理部门审核意见			签章					

5. 专业主要带头人简介（三）

姓名	陆华才	性别	男	专业技术职务	教授	第一学历	本科
		出生年月	1975.12	行政职务	教研室主任	最后学历	博士研究生
第一学历和最后学历 毕业时间、学校、专业		1998年6月毕业于安徽农业大学机电工程专业，工学学士 2005年9月毕业于浙江大学机械工程专业，工学博士					
主要从事工作与 研究方向		自动化专业教学 特种电机及其控制研究					
本人近三年的主要成就							
在国内外重要学术刊物上发表论文共6篇；出版专著（译著等）部。							
获教学科研成果奖共项；其中：国家级项，省部级项。							
目前承担教学科研项目共4项；其中：国家级项目项，省部级项目2项。							
近三年拥有教学科研经费共45万元，年均15万元。							
近三年给本科生授课（理论教学）共170学时；指导本科毕业设计共44人次。							
最具代表性的教学 科研成果 (4项以 内)	序号	成果名称			等级及签发单位、时间		本人署名 位次
	1	国家级特色专业建设点“自动化”人才培养模式的创新与实践			省级教学成果特等奖 安徽省教育厅（2013）		第六
	2	教学骨干			安徽工程大学（2017）		第一
目前承担的 主要教学 科研项目 (4项以 内)	序号	项目名称	项目来源	起讫时间	经费	本人承担 工作	
	1	永磁平面电机及其无位置传感器控制研究	安徽省科技厅	2016.1-2018.12	8万	主持	
	2	大推力永磁直线同步电机驱动方法及其控制研究	安徽省教育厅	2016.1-2018.12	7万	主持	
	3	高校产学研结合的教育模式创新与实践	安徽省教育厅	2016.1-2018.12	10万	主持	
	4	电子电气与智能信息虚拟仿真实验教学中心	安徽省教育厅	2016.1-2018.12	9万	主持	
目前承担的 主要教学 工作(5 门以内)	序号	课程名称	授课对象	学时	课程性质	授课 时间	
	1	电机及电力拖动	本科	48	专业基础课	二年级	
	2	Matlab 程序设计	本科	64	专业课	三年级	
	3	Matlab 与电子信息工程	本科	40	专业课	三年级	
教学管理部门审 核意见		签章					

注：填写三至五人，只填本专业专任教师，每人一表。

6. 教师基本情况表

序号	姓名	性别	年龄	专业技术职务	第一学历毕业学校、专业、学位	最后学历毕业学校、专业、学位	现从事专业	拟任课程	专职/兼职
1	陈跃东	男	63	教授	合肥工业大学、自动化、学士	中国纺织大学、自动化、硕士	自动控制	电机与电力拖动	专职
2	章敏凤	女	36	副教授、高级工程师	安徽工程大学、自动化、学士	南京师范大学、控制理论与控制工程、硕士	工业机器人	工业机器人控制技术	专职
3	陈永煌	男	68	正高级工程师	安徽工程大学、电子信息工程、学士	安徽工程大学、电子信息工程、学士	电子技术及控制	电子技术	专职
4	陈坚伟	男	54	高级工程师	江南大学、电气技术、学士	江南大学、电气技术、学士	电气控制	电工实训	专职
5	王鸣	男	61	副教授	安徽工程大学、自动化、学士	合肥工业大学、计算机计算及应用、研究生、学士	电力电子技术及其应用	电力电子技术	专职
6	范国强	男	62	高级工程师	安徽机电学院、工业电气自动化、学士	安徽机电学院、工业电气自动化、学士	自动化控制	电气控制及PLC	专职
7	张松林	男	38	讲师	安徽工程大学、电子信息工程、学士	江南大学、控制工程、硕士	控制工程	工业机器人编程与应用	专职
8	马利祥	男	34	高级工程师	山东大学、电子信息科学与技术、学士	中科院上海技术物理所、物理电子学、博士	电子信息工程	现场总线技术	专职
9	刘春静	男	34	高级工程师	哈尔滨工程大学、通信工程、学士	哈尔滨工程大学、通信工程、博士	电子信息工程	机器人建模与仿真	专职
10	梁美玉	女	33	讲师	安徽工程大学、电子信息科学与技术、学士	安徽理工大学、控制理论与控制工程、硕士	电子信息工程	图像处理与机器视觉	专职
11	王晓云	女	35	讲师	河北工业大学、机械电子工程、学士	梅西大学、机电一体化、博士	测控技术及仪器	工程制图基础 I	专职

12	李美	女	29	讲师	常州工学院、电气工程及其自动化、学士	安徽工程大学、控制工程、硕士	自动化	运动控制系统	专职
13	束文强	男	32	讲师	安徽工程大学机电学院、电气工程及其自动化、学士	广西科技大学、控制理论与控制工程、硕士	自动化	电工技术	专职
14	唐诗忠	男	60	高级实验师	安徽工程大学、自动化、学士	安徽工程大学、自动化、学士	电子技术应用	电子实训	专职
15	廖晓伟	男	64	教授	复旦大学、无线电技术、学士	合肥工业大学、计算机应用、硕士	电子信息工程	计算机控制技术	专职
16	李爱兰	女	56	教授	哈尔滨工业大学、工业自动化仪表、学士	哈尔滨电工学院、电磁测量技术及仪表、硕士	电子信息工程	现代智能制造综合实训	专职
17	王玉华	女	55	教授	长春工业大学、电气自动化、学士	吉林大学、机械电子工程、博士	电气工程及其自动化	虚拟仪器技术	专职
18	徐旺	男	28	讲师	安徽工程大学、通信工程、学士	安徽工程大学、控制工程、硕士	通信工程	机器人运动学基础	专职
19	张天飞	女	31	讲师	滨州学院、电子信息科学与技术、学士	昆明理工大学、信号与信息处理、硕士	通信工程	单片机原理及接口技术	专职
20	张磊	男	37	讲师	合肥工业大学、自动化、学士	合肥工业大学、控制理论与控制工程、硕士	控制工程	自动控制原理	专职
21	朗朗	女	61	正高级工程师	合肥工业大学、自动化、学士	东华大学、自动化、硕士	自动化	液压与气动	兼职
22	陆华才	男	44	教授	安徽农业大学、机电工程、学士	浙江大学、机械工程、博士	自动化	机械设计基础	兼职
23	王冠凌	男	48	教授	安徽大学、无线电技术、学士	安徽工程大学、检测与自动化装置、硕士	电子信息工程	检测与机器人传感器技术	兼职

7. 主要课程开设情况一览表

序号	课程名称	课程总学时	课程周学时	授课教师	授课学期
1	电工技术	60	4	束文强	1-2
2	电子技术	64	4	陈永煌	2-1
3	电力电子技术	48	4	王鸣	2-2
4	工程制图基础 I	40	4	王晓云	1-1
5	机械设计基础	32	2	陆华才	1-2
6	自动控制原理	50	4	张磊	3-1
7	运动控制系统	56	4	李美	3-1
8	检测与机器人传感器技术	40	4	王冠凌	3-1
9	电气控制及 PLC	40	4	范国强	2-2
10	单片机原理及接口技术	56	4	张天飞	2-2
11	机器人建模与仿真	32	2	刘春静	3-2
12	图像处理与机器视觉	32	2	梁美玉	3-2
13	现场总线技术	32	2	马利祥	3-2
14	工业机器人控制技术	32	2	章敏凤	3-2
15	工业机器人编程与应用	48	4	张松林	3-1
16	机器人运动学基础	32	2	徐旺	2-1
17	液压与气动	32	2	郎朗	3-1
18	计算机控制技术	48	4	廖晓伟	3-2
19	虚拟仪器技术	40	4	王玉华	3-1

8. 其他办学条件情况表

专业名称	机器人工程			开办经费及来源	学校		
申报专业副高及以上职称(在岗)人数	15	其中该专业专职在岗人数	20	其中校内兼职人数		其中校外兼职人数	3
是否具备开办该专业所必需的图书资料	是	可用于该专业的教学实验设备(千元以上)		522 (台/件)	总价值 (万元)	900	
序号	主要教学设备名称(限10项内)			型号规格	台(件)	购入时间	
1	智能制造柔性生产线(包含11个单元)			非标设备	12	2018-9	
2	工业机器人(四轴、六轴、高速并联)			四轴、六轴、高速并联	5	2017-5	
3	电机与电力拖动自动控制系统装置			NMCL-1	14	2015-7	
4	电力电子及电气传动教学实验台			NMCL-III	12	2014-7	
5	自动化生产线实训台			JZ0105	6	2015-7	
6	可编程控制器实验台			JL-SZYQ-P	12	2015-7	
7	单片机实验箱			SUNES59PA	48	2015-7	
8	传感器系统综合实验装置			THSRZ-2	24	2015-4	
9	液压传动实验装置			THPQD-1	4	2015-3	
10	气压实验装置			THPYC-1A	4	2015-3	
备注							

注：若为医学类专业应附医疗仪器设备清单。

9. 学校近三年新增专业情况表

学校近三年（不含本年度）增设专业情况				
序 号	专 业 代 码	本/专科	专 业 名 称	设 置 年 度
1	080204	本科	机械电子工程	2017
2	080910T	本科	数据科学与大数据技术	2018
3	120204	本科	财务管理	2018
4				
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
13				
14				
15				
16				
17				