

# 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): 北京信息科技大学

学校主管部门: 北京市

专业名称: 机器人工程

专业代码: 080803T

所属学科门类及专业类: 自动化

学位授予门类: 工学

修业年限: 4 年

申请时间: 2016 年 6 月

专业负责人: 许宝杰

联系电话: 82427155

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	4 年	学位授予门类	工学
学校开始举办本科教育的年份	1978	现有本科专业（个）	36
学校本年度其他拟增设的专业名称	数据科学与大数据技术 国际经济与贸易	本校已设的相近本、专科专业及开设年份	自动化(1986) 机械电子工程(2013)
拟首次招生时间及招生数	2016 年，30 人	五年内计划发展规模	90 人
师范专业标识 (师范 S、兼有 J)		所在院系名称	机电工程学院 自动化学院
高等学校专业设置评议专家组织 审议意见	(主任签字)  年 月 日	学校审批意见(校长 签字)	(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	北京信息科技大学	学校地址	北京市海淀区清河小营东路 12 号
邮政编码	100192	校园网址	www.bistu.edu.cn
学校办学 基本类型	<input type="checkbox"/> 部委院校 <input type="checkbox"/> 地方院校 <input checked="" type="checkbox"/> 公办 <input type="checkbox"/> 民办 <input type="checkbox"/> 中外合作办学机构		
	<input checked="" type="checkbox"/> 大学 <input type="checkbox"/> 学院 <input type="checkbox"/> 独立学院		
在校本科生总数	10648	专业平均年招生规模	76
已有专业 学科门类	<input type="checkbox"/> 哲学 <input checked="" type="checkbox"/> 经济学 <input checked="" type="checkbox"/> 法学 <input type="checkbox"/> 教育学 <input checked="" type="checkbox"/> 文学 <input type="checkbox"/> 历史学 <input checked="" 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 type="checkbox"/> 艺术学		
专任教师总数(人)	828	专任教师中副教授及以上职称教师所占比例	394 (47.6%)
学校简介和 历史沿革 (300 字以内, 无 需加页)	<p style="text-indent: 2em;">北京信息科技大学由原北京机械工业学院和北京信息工程学院两所全日制普通高等学校合并组建。学校主动适应北京地区经济社会发展需要, 确立了以工学为主体、工管理经文法多学科协调发展, 努力建设在电子信息、现代制造与光机电一体化、知识管理与技术经济等领域特色鲜明, 培养创新能力较强的高素质应用型人才为主, 教学科研协调发展, 高水平多科型大学的发展目标。</p> <p style="text-indent: 2em;">学校现有 36 个本科专业, 其中国家级特色专业建设点 4 个、北京市级特色专业建设点 9 个。学校积极开展教育教学改革, 近五年以独立完成单位获得国家级教育教学成果二等奖 1 项、北京市教育教学成果奖 9 项。拥有国家级实验教学示范中心 2 个, 北京市实验教学示范中心 5 个。</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

(简述学校定位、人才需求、专业筹建等情况)(无需加页)

#### ➤ 学校定位

我校的办学指导思想和定位是立足北京、服务首都、面向全国，主动适应北京地区经济社会发展需要，培养创新能力较强的高素质应用型人才，注重突出在电子信息、现代制造与光机电一体化、知识管理与技术经济等领域的优势和特色。

#### ➤ 人才需求

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，中国机器人产业已成为全球最大的机器人市场，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。中国制造 2025、国家“十三五”建设发展规划、机器人产业“十三五”发展规划、北京市“十三五”规划均明确提出振兴制造业的发展战略，将机器人产业列为国家十大战略支柱产业之一。目前，机器人工程和技术方面的人才非常缺乏，随着国民经济的不断发展，特别是首都经济社会发展和京津冀一体化协同发展战略的实施，对机器人工程专业人才的需求将迅速增长。

#### ➤ 专业筹建

多年以来，我校一直坚持开展“机器人技术”方面的教学、科研及学科建设工作。

教学方面，目前学校设置的与机器人技术相关的本科专业有机械电子工程、自动化、测控技术与仪器、机械设计制造及其自动化、电气工程及其自动化等，其课程体系中均设置有与机器人技术密切相关的课程，如机器人概论、机器人学、机器人控制技术、工业机器人技术等。同时还设有机器人技术相关的机械类、电工电子类、传感与检测技术类、自动化装置与仪器类、智能控制类等课程。此外，还与北理工合作开展“双培计划”(机器人制造方向)联合培养本科生；在全校范围内开办了“机器人特长班”，开设了机器人设计与制作、机器视觉、轮式机器人、类人足球机器人设计与实践、智能工厂中的机器人应用等 14 门课程。同时，积极开展大学生科技创新及竞赛活动，提升学生的工程实践和创新能力，成效显著，其中机器人足球队(Water 队)在最近 7 届 RoboCup 机器人世界杯中型组足球机器人比赛中荣获 4 届世界冠军、2 届亚军，受到社会和同行的广泛关注，中央电视台、光明日报等多家媒体进行了直播、采访和深度报道。教学成果曾获国家级教学成果二等奖 1 项、北京市教学成果一等奖、二等奖各 1 项。

学科建设及科研方面，拥有“机械电子工程”北京市重点学科、“控制理论与控制工程”、“检测技术与自动化装置”、“仪器科学与技术”、“信号与信息处理”等北京市重点建设学科，其中机器人技术方向一直是我校富有特色的研究方向。拥有现代测控技术教育部重点实验室、机电系统测控、传感技术、信息与通信系统等北京市重点实验室、光电信息与仪器北京市工程研究中心、智能机器人技术研究所等学科科研基地。在机电装备安全监控技术、传感与检测技术、智能机器人技术、光电与视觉测量、精密测量与光机电系统等方面取得了一批研究成果。曾获国家科技进步二等奖 3 项、省部级及全国行业科技奖励 30 余项。

实验教学条件方面，拥有机械工程、电子信息与控制 2 个国家级实验教学示范中心，包括工程训练中心、机械设计与 CAD、控制工程、电气工程、机电技术、智能科学与技术等实验室，拥有先进的实验教学设备，实验室面积近 8000 m<sup>2</sup>，设备仪器总值约为 5600 万元，实验条件达到国内同类院校先进水平。此外，还拥有校大学生创新实践教学基地和机械工程大学生创新实践基地 2 个北京高校示范性校内创新实践基地。

师资队伍方面，在机器人技术专业方向上已拥有一支实力很强的教学团队，有教师 20 余人，其中教授 8 人，兼职博导 2 人，硕导 12 人，高级职称教师占 75%，博士学位教师占 90%。拥有北京市教学名师 2 名。

综上所述，我校在机器人专业方向的教学、科研及学科建设等方面已经有了长期的积累和积淀，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

(包括培养目标、基本要求、修业年限、授予学位、主要课程设置、主要实践性教学环节和主要专业实验、教学计划等内容)(如需要可加页)

### ➤ 培养目标

本专业面向各类机器人系统的工程设计、开发及应用,培养掌握各类现代机器人机构及控制系统设计、研发、集成应用以及检测与维修、生产运行与管理等技术,具有扎实理论基础、较强工程实践和创新能力的高素质应用型工程技术人才。

### ➤ 基本要求

- (1) 具有基本的科学素养和思维方法,较好的人文、艺术和社会科学知识;
- (2) 掌握机器人机构设计、机电控制、传感检测、智能控制等基础专业知识和技术;
- (3) 掌握机器人产品及系统的设计、开发、制造、运行、试验与管理使用和维修技术;
- (4) 具有一定的综合分析、开发和解决工业机器人产品及系统实际生产过程中复杂工程问题的能力;
- (5) 熟练掌握一门外语,能阅读本专业的外文资料,具有一定的听、说、读、写、译能力;
- (6) 具有创新意识和协作精神,具备沟通交流、团队合作、组织管理和终身学习的能力。

### ➤ 修业年限

本专业基本学制为4年,每学年两个学期,每个学期20周,实行弹性学制,即修业年限为3—6年。

### ➤ 授予学位

符合《学位条例》规定的毕业生,授予工学学士学位。

### ➤ 主要课程设置

高等数学、线性代数、大学物理、计算机软件基础、工程制图、工程力学、机械设计基础、电工技术基础、模拟电子技术、数字电子技术、电力电子技术、自动控制原理、测试技术与信号分析、微机原理与接口技术、液压和气压传动、机电传动控制、机器人学、机器人感知技术、机器人运动控制等。

### ➤ 主要实践性教学环节

物理实验、金工实习、电子工艺实习、综合电子设计、机械设计基础课程设计、计算机控制技术综合实验、机器人感知技术课程设计、生产实习、机器人设计与制作、工业机器人技术综合实训、智能制造与机器人运用实训、竞赛机器人综合实训、创新创业实践训练等。

### ➤ 教学计划

详见如下“机器人工程专业课程设置与学分分布表”。



教育层次	课程性质	课程类别	课程编码	课程名称	学分	学时数				修课学期	备注	学分要求
						总学时	理论	实验/实践	上机			
专业	必修	理论 (含 课内 实践)		工业机器人系统	2	32	32			5		24.5
			OBH01602	微机原理与接口技术	2.5	40	32	8		5		
			OBH01111	测试技术与信号分析	3	48	34	14		5		
			OBH03905	电力电子技术	2.5	40	32	8		5		
			OBH01112	液压和气压传动	2.5	40	34	6		6		
			OBH01905	机器人学	3	48	48			6		
			OBH03907	机电传动与控制	3	48	40	8		6		
				机器人感知技术	3	48	4	8		6		
				计算机软件基础	3	48	36		12	5		
		实践 环节	OBS03307	专业认识与实践	1	2周				1		16.5
			OBS20044	综合电子设计	2	2周				4		
			OBS03308	计算机控制技术综合实验	2	2周				5		
			OBS03302	机器人感知课程设计	2	2周				6		
	OBS03309		生产实习	1	2周				7			
	OBS03311		毕业设计	8.5	17周				8			
	选修	理论 (含 课内 实践)	ORL03102	工程技术创新导论	2	32	32			3		12
			ORH03311	专业英语阅读	2	32	32			6		
			ORH17901	数字信号处理	2.5	40	32	8		6		
			OBH01605	机器人建模与仿真	2	32	24			5		
			ORH03324	嵌入式系统	2.5	40	32	8		7		
			OBH01907	机器人运动控制	3	48	36	12		7		
			ORH03908	移动机器人定位与导航技术	2.5	40	32	8		7		
			OBH02908	图像处理与机器视觉	2.5	40	32	8		7		
				智能机器人	2	32	24	8		7		
			ORH03303	面向对象程序设计	2.5	40	32	8		6		
				移动机器人通信技术	2	32	32			7		
			人机工程学	2	32	28	4		7			
实践			机器人设计与制作	4	64				5--7		至少 6学 分	
			工业机器人技术综合实训	2	2周				6			
		智能制造与机器人运用实训	2	2周				7				
		竞赛机器人综合实训	2	32		32		4--7				
		创新创业实践训练	2	32		32		5--7				
毕业总学分											170	

## 5. 专业主要带头人简介

姓名	许宝杰	性 别	男	专业技术职务	教授	第一学历	本科
		出生年月	1960.11	行政职务	副校长	最后学历	博士
第一学历和最后学历 毕业时间、学校、专业		1982.7 毕业于浙江大学机械制造及自动化专业 2006.9 毕业于北京理工大学机械制造及自动化专业					
主要从事工作与研 究方向		机电一体化系统技术及应用、机电系统测控技术与应用					
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 <b>17</b> 篇；出版专著（译著等） <b>0</b> 部。							
获教学科研成果奖共 <b>1</b> 项；其中：国家级 <b>0</b> 项，省部级 <b>1</b> 项。							
目前承担教学科研项目共 <b>5</b> 项；其中：国家级项目 <b>2</b> 项，省部级项目 <b>1</b> 项。							
近三年拥有教学科研经费共 <b>78</b> 万元，年均 <b>26</b> 万元。							
近三年给本科生授课（理论教学）共 <b>104</b> 学时；指导本科毕业设计共 <b>15</b> 人次。							
最具代表 性的教学 科研成果	序号	成果名称	等级及签发单位、时间			本人署名位次	
	1	现代仪器制造柔性研发平台的创建及系列产品开发与应用	国家科学技术进步奖二等奖（证书号：2007-J-216-2-10-R08），2008.1			8	
	2	光电分析仪器数字化智能化系列产品的开发及其研发平台构建	中国机械工业科学技术奖一等奖（证书号：0603021-012）2007.1			12	
目前承担 的主要教 学科研项 目	序号	项目名称	项目来源	起讫时间	经费	本人承担工作	
	1	高速龙门五轴加工中心	国家科技重大专项分项目	2010-2012	20	主持	
	2	变工况风力发电旋转机械的故障特征趋势预示方法研究	北京市教委科技发展计划重点项目	2012-2014	50	主持	
	3	基于数据的机电设备多变换域非线性故障预测理论方法研究	国家自然科学基金	2010-2012	36	主要成员	
目前承担 的主要教 学工作	序号	课程名称	授课对象	人数	学时	课程性质	授课时间
	1	测试技术	本科生	60	40	专业必修	每年秋季
	2	机器人学	研究生	15	32	专业选修	每年春季
	3	人工智能技术基础	研究生	20	32	专业选修	每年春季
教学管理部门审核意见		签章：					

## 5. 专业主要带头人简介

姓名	黄 民	性别	男		专业技术职务	教 授		第一学历	学 士	
		出生年月	1965.6		行政职务	院长		最后学历	博 士	
第一学历和最后学历毕业时间、学校、专业		1987年7月毕业于南京理工大学机械制造电子检测与控制专业获学士学位 1997年6月毕业于中国矿业大学矿山机械专业获博士学位								
主要从事工作与研究方向		从事机械电子工程方面的教学和科研工作，主要研究方向：机电设备状态监测与故障诊断、机器人控制技术。								
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 <b>18</b> 篇；出版专著（译著等） <b>0</b> 部。										
获教学科研成果奖共 <b>5</b> 项；其中：国家级 <b>1</b> 项，省部级 <b>3</b> 项。										
目前承担教学科研项目共 <b>10</b> 项；其中：国家级项目 <b>2</b> 项，省部级项目 <b>2</b> 项。										
近三年拥有教学科研经费共 <b>258</b> 万元，年均 <b>86</b> 万元。										
近三年给本科生授课（理论教学）共 <b>208</b> 学时；指导本科毕业设计共 <b>21</b> 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	强化特色，服务首都，提升应用型人才的工程实践和创新能力	国家级教学成果二等奖，颁奖单位：国务院，2014.9				4			
	2	建设机械设计制造及其自动化特色专业，提升应用型人才的工程实践和创新能力	北京市教育教学成果一等奖，北京市人民政府，2013.9				1			
	3	复杂机电装备运行安全保障及故障预报技术	教育部科学技术进步二等奖，颁奖单位：教育部，2013.1				2			
	4	机电设备故障预报及安全保障信息化技术的研发与应用	中国机械工业科学技术二等奖，中国机械工业联合会，2014.10				2			
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	千台国产加工中心可靠性提升工程—使用可靠性研究	国家科技重大专项课题	2013-2016	96万元	主持人				
	2	教师队伍建设-组织部高创计划教学名师（市级）	组织部高创名师项目	2016.1-2016.12	20万元	负责人				
	3	轨边声学诊断系统开发	企业项目	2014-2016	30万元	主持人				
	4	机械工程大学生创新实践基地建设	校级教学建设项目	2016.1-2016.12	130万元	负责人				
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	机械控制工程	本科生	60	40	专业基础课	秋季			
	2	测试技术与实验方法	本科生	60	48	专业基础课	2013年			
	3	工程测试与信号分析	研究生	40	32	专业选修课	秋季			
	4	学科前沿讲座	研究生	50	4	专业选修课	春季			
教学管理部门 审核意见		签章：								

## 5. 专业主要带头人简介

姓名	张奇志	性别	男	专业技术职务	教授	第一学历	本科
		出生年月	1963.4	行政职务	副院长	最后学历	博士
第一学历和最后学历毕业时间、学校、专业		学士：1986.7、吉林大学、力学 博士：1996.4、东北大学、矿山建筑工程					
主要从事工作与研究方向		控制科学与工程学科的教学与科研工作，研究方向：机器人动力学与控制					
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 15 篇； 出版专著（译著等） 1 部。							
获教学科研成果奖共 0 项；其中：国家级 项， 省部级 项。							
目前承担教学科研项目共 3 项；其中：国家级项目 1 项，省部级项目 0 项。							
近三年拥有教学科研经费共 120 万元， 年均 40 万元。							
近三年给本科生授课（理论教学）共 124 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	双足机器人半被动行走固定点全局稳定性分析	工程力学、2013.6			1	
	2	基于脉冲推力作用的双足机器人半被动行走	东南大学学报、2013.7			1	
	3	基于 Kinect 的三维视觉里程计的设计	计算机应用、2014.8			2(学生第一)	
	4	Active control of impulsive noise with symmetric $\alpha$ -stable distribution based on an improved step-size normalized adaptive algorithm	Mechanical Systems and Signal Processing、2015.5			2	
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	基于形态改变的多体空间系统动力学建模、运动规划与最优控制	国家自然科学基金	201501-201812	75	主要参加人，排名第三	
	2	智能机器识别系统开发研究	横向	201410-201612	50	负责人	
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	机器人学	本科	60	40	必修	每年 1 次
	2	机器人控制	研究生	10	32	选修	每年 1 次
	3	最优化方法	研究生	20	32	必修	每年 1 次
	4	模式识别	研究生	15	32	必修	每年 1 次
教学管理部门 审核意见	签章						

## 5. 专业主要带头人简介

姓名	吕勇	性别	男		专业技术职务	教授		第一学历	本科	
		出生年月	1971.2		行政职务	副院长		最后学历	博士	
第一学历和最后学历 毕业时间、学校、专业		第一学历：1993.7 毕业于合肥工业大学精密仪器专业，工学学士； 最后学历：2015.6 毕业于北京交通大学光学工程专业，工学博士								
主要从事工作与研究方向		光电检测技术与精密光机电系统								
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 18 篇； 出版专著（译著等）0 部。										
获教学科研成果奖共 0 项；其中：国家级 0 项， 省部级 0 项。										
目前承担教学科研项目共 5 项；其中：国家级项目 0 项， 省部级项目 2 项。										
近三年拥有教学科研经费共 306 万元， 年均 102 万元。										
近三年给本科生授课（理论教学）共 198 学时；指导本科毕业设计共 8 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	Application of optical switch in precision measurement system based on multi-collimated beams				Measurement, 2015.01			1	
	2	基于多准直光的六自由度测量方法				激光与红外工程, 2014.12			1	
	3	精密谐波齿轮柔轮扭转刚度测试与分析				机械传动, 2013.12			1	
	4	一种***装置和方法（国防专利）				国防专利, 2015.04			1	
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	基于*****		总参四部“十二五”预研项目		2011-2015	180	负责人		
	2	舱门*****		清华大学深圳研究院“军863”子课题		2015-2017	220	负责人		
	3	高精度角度光电测量技术开发		企业委托横向项目		2013.6-2014.9	41	负责人		
4	基于工程教育专业认证的光电信息科学与工程专业培养方案及教学制度设计		北京市教委重点教改项目		2015.3-2016.12	10	负责人			
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	光电检测技术		本科生	60 人/年	48	专业必修课		每年	
	2	光电检测技术		研究生	45 人/年	40	专业必修课		每年	
	3	现代电子技术及应用		本科生	60 人/年	48	专业必修课		每年	
教学管理部门审核 意见		签章								

## 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	许宝杰	男	56	教授	浙江大学, 机械制造及自动化, 学士	北京理工大学, 机械制造及自动化, 博士	机械电子工程	工业机器人系统	兼职
2	黄民	男	51	教授	南京理工大学, 机械制造电子检测与控制, 学士	中国矿业大学, 机械工程, 博士	机械电子工程	测试技术与信号分析	专职
3	王久和	男	57	教授	辽宁工程技术大学, 电气化, 学士	北京科技大学, 控制理论与控制工程, 博士	电气工程	电力电子技术	专职
4	张奇志	男	53	教授	吉林大学, 力学, 学士	东北大学, 矿山建筑工程, 博士	模式识别与智能系统	机器人学	专职
5	吕勇	男	45	教授	合肥工业大学, 精密仪器, 学士	北京交通大学, 光学工程, 博士	精密仪器及机械	机器人感知技术	专职
6	王吉芳	女	53	教授	吉林工业大学, 机械学, 学士	北京理工大学, 机械制造及自动化, 博士	机械电子工程	液压与气压传动	专职
7	娄小平	女	46	教授	北京航空航天大学, 计算机科学与工程, 学士	北京航空航天大学, 机电控制与自动化, 硕士	仪器科学与技术	嵌入式系统	专职
8	周亚丽	女	48	教授	沈阳工业大学, 工业电气自动化, 学士	北京科技大学, 控制科学与工程, 博士	模式识别与智能系统	机器人运动控制	专职
9	陈雯柏	男	41	副教授	东北大学, 测控技术与仪器, 学士	北京邮电大学, 电磁场与微波技术, 博士	智能科学与技术	智能机器人	专职
10	王君	男	38	副教授	山东师范大学, 计算机科学与技术, 学士	北京邮电大学, 物理电子学, 博士	测控技术与仪器	图像处理与机器视觉	专职
11	李启光	男	46	副教授	新疆工学院, 机械设计制造及其自动化, 学士	机械科学研究总院, 机械工程, 博士	机械电子工程	机电传动与控制	专职

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
12	李天剑	男	47	副教授	湘潭大学, 机械制造及自动化, 学士	北京理工大学, 车辆工程, 博士	机械电子工程	移动机器人定位与导航技术	专职
13	彭书华	男	40	副教授	东北大学、测控技术与仪器、学士	北京科技大学、控制理论与控制工程、博士	智能科学与技术	数字信号处理	专职
14	祁志生	男	47	副教授	陕西机械学院, 机械制造及自动化, 学士	西安理工大学, 机械学, 硕士	机械电子工程	机器人设计与制作	专职
15	杨鸿波	男	40	副教授	河北工业大学、自动化、学士	中科院自动化所、模式识别与智能系统、博士	模式识别与智能系统	电工技术基础	专职
16	黄小龙	男	39	高级实验师	北京机械工业学院, 制造工艺及设备, 学士	中国农业大学, 机械设计, 博士	机械设计制造及其自动化	机器人建模与仿真	专职
17	燕必希	男	46	副教授	北京理工大学、机械设计与制造、学士	北京机械工业学院、测试计量技术及仪器、硕士	测控技术与仪器	微机原理与接口技术	专职
18	王会香	女	39	讲师	哈尔滨理工大学, 机械电子工程, 学士	哈尔滨工业大学, 机械电子工程, 博士	机械电子工程	专业英语阅读	专职
19	刘相权	男	44	讲师	北京机械工业学院, 机械设计制造及其自动化, 学士	北京航空航天大学, 机械设计, 博士	机械设计制造及其自动化	智能制造与机器人运用实训	专职
20	王茂	男	34	讲师	华中师范大学, 通讯工程, 学士	日本福井大学, 机械设计, 博士	新能源科学与工程	竞赛机器人综合实训	专职

## 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	电工技术基础	64	5	杨鸿波	3
2	模拟电子技术	64	5	张金龙	3
3	数字电子技术	64	5	高晶敏	4
4	工程制图	64	5	杨丽	1
5	工程力学	80	5	赵秋玲	3
6	机械设计基础	80	5	高宏	4
7	自动控制原理	64	5	曹荣敏	4
8	电力电子技术	40	4	王久和	5
9	测试技术与信号分析	48	4	黄民	5
10	液压和气压传动	40	4	王吉芳	6
11	微机原理与接口技术	40	4	燕必希	6
12	机器人学	48	4	张奇志	6
13	机电传动与控制	48	4	李启光	6
14	机器人感知技术	48	4	吕勇	6
15	计算机软件基础	48	4	吴迎年	5
16	工业机器人系统	32	4	许宝杰	5
17	机器人建模与仿真	32	4	黄小龙	5
18	嵌入式系统	40	4	娄小平	7
19	机器人运动控制	48	4	周雅丽	7
20	移动机器人定位与导航技术	40	4	李天剑	7
21	图像处理与机器视觉	40	4	王君	7
22	机器人设计与制作	64	2	祁志生	5-7

## 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	300		
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	19	其中校内 兼职人数	1	其中校外 兼职人数	0
是否具备开办该专业所必需的图书资料	具备	可用于该专业的 教学实验设备 (千元以上)	600 (台/件)		总价值 (万元)	3200	
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	遥测机器人系统			REBot-V-6R-650-V	1	2016	
2	组合式拼装机器人			YEMS-0304	1	2016	
3	DELTA 机器人系统			AP-1130-465S	1	2016	
4	全向移动机器人			Vsx-1	1	2016	
5	伺服电机自动控制教学创新型平台			JYCX-ZDKZ	15	2015	
6	智能仿人机器人平台			NMEL-27	2	2016	
7	智能服务机器人平台			NMEI-III	1	2016	
8	模块化机器人套件(标准版/高级版)			UP-INNOSTAR-S /UP-INNOSTAR-A	14/14	2013	
9	无线智能机器人移动平台			Scout-2	7	2016	
10	智能传感器与检测技术实验装置			SET-9000	16	2014	

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	2013
2	080905	本科	物联网工程	2013
3	050306T	本科	网络与新媒体	2013
4	120703T	本科	质量管理工程	2014
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
13				
14				
15				
16				
17				