

普通高等学校本科专业设置申请表

校长签字：

学校名称（盖章）： 江苏大学

学校主管部门： 江苏省

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： 2020-07-13

专业负责人： 高国琴

联系电话： 13952864203

教育部制

1. 学校基本情况

学校名称	江苏大学		学校代码	10299	
学校主管部门	江苏省		学校网址	http://www.ujs.edu.cn	
学校所在省市区	江苏镇江京口区学府路301号		邮政编码	212013	
学校办学基本类型	<input type="checkbox"/> 教育部直属院校 <input type="checkbox"/> 其他部委所属院校 <input checked="" 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				
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 checked="" type="checkbox"/> 教育学 <input checked="" type="checkbox"/> 文学 <input checked="" type="checkbox"/> 历史学 <input checked="" type="checkbox"/> 理学 <input checked="" type="checkbox"/> 工学 <input checked="" type="checkbox"/> 农学 <input checked="" type="checkbox"/> 医学 <input checked="" type="checkbox"/> 管理学 <input checked="" type="checkbox"/> 艺术学				
学校性质	<input checked="" type="radio"/> 综合 <input type="radio"/> 理工 <input type="radio"/> 农业 <input type="radio"/> 林业 <input type="radio"/> 医药 <input type="radio"/> 师范 <input type="radio"/> 语言 <input type="radio"/> 财经 <input type="radio"/> 政法 <input type="radio"/> 体育 <input type="radio"/> 艺术 <input type="radio"/> 民族				
曾用名					
建校时间	1960年		首次举办本科教育年份	1960年	
通过教育部本科教学评估类型	审核评估			通过时间	2016年05月
专任教师总数	2515		专任教师中副教授及以上职称教师数	1620	
现有本科专业数	93		上一年度全校本科招生人数	6501	
上一年度全校本科毕业生人数	5466		近三年本科毕业生平均就业率	97.66%	
学校简要历史沿革（150字以内）	江苏大学是2001年8月经教育部批准，由原江苏理工大学、镇江医学院、镇江师范专科学校合并组建的重点综合性大学，是江苏省人民政府和农业农村部共建高校。原江苏理工大学的前身镇江农业机械学院，1960年由南京工学院（现东南大学）分设独立建校，办学历史可追溯到1902年刘坤一、张之洞等创办的三江师范学堂。				
学校近五年专业增设、停招、撤并情况（300字以内）	学校近五年增设了金融数学、材料科学与工程、智能制造工程、智能科学与技术、设施农业科学与工程5个专业，停招了历史学、教育学、生物工程、包装工程、雕塑、无机非金属材料工程、财政学、电子信息科学与技术、网络工程、信息与计算科学、公共艺术、卫生检验与检疫、能源经济13个专业。				

2. 申报专业基本情况

申报类型	新增备案专业		
专业代码	080803T	专业名称	机器人工程
学位授予门类	工学	修业年限	四年
专业类	自动化类	专业类代码	0808
门类	工学	门类代码	08
所在院系名称	电气信息工程学院		
学校相近专业情况			
相近专业1专业名称	—	开设年份	—
相近专业2专业名称	—	开设年份	—
相近专业3专业名称	—	开设年份	—

3. 申报专业人才需求情况

申报专业主要就业领域	可从事机器人核心部件、软件、机器人系统、智能制造与服务等相关领域的科学研究、技术开发、应用维护及管理工作。	
人才需求情况	<p>针对“中国制造2025”，教育部、人力资源和社会保障部、工业和信息化部曾联合印发了《制造业人才发展规划指南》，其中最引人注目的是“制造业十大重点领域人才需求预测”。据预测，到2020年我国数控机床与机器人市场人才需求将达750万，而人才缺口将达300万；到2025年，我国数控机床与机器人市场人才需求将达900万，人才缺口达450万。以江苏为代表的长三角地区，是中国社会经济发展最为活跃的地区，机器人产业的发展，必然需要相应的设计、生产和运行的人才。机器人是一个复杂的系统工程，需要对其进行编程，把机器人本体与控制软件、应用软件、周边设备等结合起来，组成一条完整的生产线，才能进行高效率生产。但是，对于机器人的控制，由于技术要求较高，并且属于新兴领域，人才缺口巨大。根据ABB、首钢莫托曼和日本发那科三大机器人公司的数据，目前，仅苏锡常地区使用工业机器人的企业就达3000家以上，工业机器人相关技术人才缺口超过2000人。而整个长三角地区的机器人专业人才的需求估计超过2万人。</p> <p>学校地处江苏省镇江市，镇江市及其周边2020年所需机器人专业人才如下：勃肯特（镇江）机器人技术有限公司2020年招聘相关人才10人，苏州智伟达机器人科技有限公司2020年招聘相关人才8人，科沃斯机器人股份有限公司2020年招聘相关人才4人，新松机器人自动化股份有限公司（苏州）2020年招聘相关人才5人、海康威视数字技术股份有限公司（苏州）2020年招聘相关人才4人、南京熊猫电子股份有限公司2020年招聘相关人才5人等。</p>	
申报专业人才需求调研情况（可上传合作办学协议等）	年度计划招生人数	60
	预计升学人数	20
	预计就业人数	40
	勃肯特（镇江）机器人技术有限公司	10
	苏州智伟达机器人科技有限公司	8
	科沃斯机器人股份有限公司	5
	新松机器人自动化股份有限公司（苏州）	6
	海康威视数字技术股份有限公司（苏州）	5
	南京熊猫电子股份有限公司	6

4. 申请增设专业人才培养方案

机器人工程 专业培养计划

学科门类：工学

专业类别：自动化

专业代码：080803T

培养目标：培养以机器人和智能农业机械为主要研究及应用对象的系统工程师，培养人格健全、责任感强、具备基本科学和工程技术素养、具有数学物理和机器人机械设计基础知识，掌握信息与自动控制技术、计算机软硬件及算法设计应用知识和机器人与智能农业机械系统与软件设计、分析、开发和应用技能，在机器人工程及系统应用领域具有交叉学科专业知识、专业特长和创新实践能力的综合型工程技术人才，培养适应社会发展需要，具有较好的人文社会科学素养、较强的社会责任感、良好的职业道德，具有较强的实践能力、创新意识、国际视野、团队合作精神和良好的沟通能力的机器人工程领域高级工程技术人才。

学生毕业后，可从事机器人核心部件、软件、算法、机器人系统、智能制造与服务以及人工智能、模式识别、软件工程、智能农业机械等相关领域的科学研究、技术开发、应用维护及管理工作，并具备在工作中继续学习、不断更新知识的能力。经过 5 年左右的实践锻炼，成为机器人工程、智能农业机械控制及相关领域的具有家国情怀和国际视野、引领未来和造福人类的领军人才。

毕业要求：

- 1. 工程知识：**具有从事机器人工程和智能农业机械控制所需的数学、自然科学、工程基础和专业知识，并可灵活、综合应用这些知识。
- 2. 问题分析：**能够应用数学、自然科学和工程科学的基本原理，识别、表达、并通过文献研究分析具体的复杂机器人工程和智能农业机械问题，以获得有效结论。
- 3. 设计/开发解决方案：**能够针对具体的机器人工程和智能农业机械问题，设计解决方案。所设计的方案可满足特定的工程需求，并能够在设计环节中体现创新意识，考虑社会、健康、安全、法律、文化以及环境等因素。
- 4. 研究：**能够基于相关科学原理并采用科学方法对具体机器人工程和智能农业机械问题进行研究，包括设计实验、分析与解释数据、并通过信息综合得到合理有效的结论。
- 5. 使用现代工具：**能够针对具体机器人工程和智能农业机械问题，开发、选择与使用恰当的技术、资源、现代工程工具和信息技术工具，包括对问题的预测与模拟，并能够理解其局限性。
- 6. 工程与社会：**能够基于相关背景知识进行合理分析，评价具体的工程实践和解决方案对社会、健康、安全、法律以及文化的影响，并理解应承担的责任。
- 7. 环境和可持续发展：**能够理解和评价具体的机器人工程和智能农业机械实践对环境、社会可持续发展的影响。
- 8. 职业规范：**具有人文社会科学素养、社会责任感，能够在机器人工程和智能农业机械实践中理解并遵守工程职业道德和规范，履行责任。
- 9. 个人和团队：**能够在多学科背景下的团队中承担个体、团队成员以及负责人的角色。
- 10. 沟通：**能够就复杂的机器人工程和智能农业机械问题与业界同行及社会公众进行有效沟通和交流，包括撰写报告和设计文稿、陈述发言、清晰表达或回应指令。并具备一定的

国际视野，能够在跨文化背景下进行沟通和交流。

11. 项目管理：理解并掌握工程管理原理与经济决策方法，并能在多学科环境中应用。

12. 终身学习：具有自主学习和终身学习的意识，有不断学习和适应发展的能力。

主干学科：控制科学与工程

核心课程：机械工程基础、电路、数字电子技术、模拟电子技术、微机原理与接口技术、自动控制理论、机器人驱动技术、电力电子技术、计算机控制技术、运动控制技术、运筹学与机器人路径规划、机器人及控制、人工智能、机器人传感器

修业年限与授予学位：基本学制四年，弹性学制三至八年，工学学士。

最低毕业学分：175 学分，其中课内课程学分 168 学分，素质拓展学分 7 学分。

课内课程学分、学时分配表：

类 别	学分	学时或周数		学分占比（占课内课程 168 学分比例）			
		学时	周数	必修课学分	比例	选修课学分	比例
通识教育课程	70.5	1340	/	63.5	38.5%	7	4.2%
学科基础课程	37	616	/	31	18.8%	6	9.2%
专业课程	21.5	344	/	12.5	7.6%	9	5.5%
实践环节	39	/	39	39	23.6%	0	0.0%
合 计	168	2300	39	146	78.8%	22	21.2%

培养计划其他说明：（素质拓展课程；PBL、CBL 课程；企业导师授课课程；双语课程或全英文课程等）

1. 每个本科生在校期间必须获得 1 个创业课程学分和 2 个创新创业实践学分。其中创业课程学分主要通过修读创业类网络课程、MOOC 课程等获得。创新创业实践学分主要通过创新实践教学课程、电子设计竞赛、在专业老师的指导下完成创新创业训练项目（发表论文，申请专利）等途径获得。

2. 每个学生在校学习期间，须在素质拓展模块的跨学科专业课、专业进阶课程、英语进阶课程中修读 4 个学分。

3. 学校积极推进教学方法改革，重点打造《运筹学与机器人路径规划》、《人工智能》基于问题的课程（PBL）、以及《机器人驱动技术》、《机器人及控制》基于案例的课程（CBL）。

4. 企业导师授课课程：为了培养学生了解企业以及行业现状，掌握机器人工程和智能农业机械行业工程管理与生产实际技能，开设企业导师授课课程，如《毕业实习》。

5. 本专业的双语课程：《数字图像处理》和《机器人软件工程》；全英文授课课程：《感知与人机交互》。

机器人工程专业课程设置及学时分配表

课程类别	课程性质	开课学院	课程名称	学分	总学时	课堂教学学时	实验学时	上机学时	课程实践学时	修读学期	考核类型	备注
通识教育	必修	马克思学院	毛泽东思想和中国特色社会主义理论体系概论	5	80	66			14	3	S	
		马克思学院	马克思主义基本原理	3	48	42			6	4	S	
		马克思学院	思想道德修养与法律基础	3	48	42			6	2	C	
		马克思学院	中国近现代史纲要	3	48	42			6	1	C	
		外国语学院	大学英语(I)	6	96	96				1	S	
		外国语学院	大学英语(II)	4	64	64				2	S	
		外国语学院	大学英语(III)	2	32	32				3	S	
		理学院	高等数学 A(I)	5	80	80				1	S	
		理学院	高等数学 A(II)	5	80	80				2	S	
		理学院	线性代数	2	32	32				2	C	
		理学院	概率统计	3	48	48				2	C	
		理学院	复变函数与积分变换	2	32	32				3	C	
		理学院	计算方法	2	32	32				3	C	
		理学院	大学物理 A(I)	3.5	56	56				2	S	
		理学院	大学物理 A(II)	3.5	56	56				3	S	
		理学院	大学物理实验 A(I)	1	32		32			2	C	
		理学院	大学物理实验 A(II)	0.5	16		16			3	C	
		体育部	大学体育(基础)I	1	36	32			4	1	C	
		体育部	大学体育(基础)II	1	36	32			4	2	S	
		人武部	军事理论	1	36	32			4	1	C	
		宣传部	形势政策	2	64	48			16	7	C	
		计算机学院	程序设计(C语言)	3	64	40		24		1	S	
		学工处	学业规划概论	1	16	16				1	C	
		图书馆	文献检索	1	16	10		6		1	C	
		小计		63.5	1148	1010	48	30	60			
	选修		人文艺术类	2	48	48					C	选修5学分
			经济管理类	2	48	48					C	
			综合教育类	1	24	24					C	
		体育部	大学体育(选项)I	1	36	32			4	3	C	选修2学分
		体育部	大学体育(选项)II	1	36	32			4	4	S	
		小计		7	192	184			8			
学科专业基础	必修	机械学院	机械工程基础	3.5	56	48	2	6		1	S	
		电气学院	机器人工程专业概论	1	16	16				4	C	
		电气学院	电路原理 I	4	64	64				2	S	

课程类别	课程性质	开课学院	课程名称	学分	总学时	课堂教学学时	实验学时	上机学时	课程实践学时	修读学期	考核类型	备注
		电气学院	电路原理实验	0.5	16		16			2	C	
		电气学院	模拟电子技术 A	2	32	32				3	S	
		电气学院	模拟电子技术实验	0.5	16		16			3	C	
		电气学院	数字电子技术 A	3	48	48				4	S	
		电气学院	数字电子技术实验	0.5	16		16			4	C	
		电气学院	机器人驱动技术（电机驱动）	2	32	26	6			4	S	
		电气学院	微机原理与接口技术	3	48	42	6			5	S	
		电气学院	自动控制理论	4	64	58	6			5	S	
		电气学院	电力电子技术 B	3	48	42	6			5	S	
		电气学院	计算机控制技术 A	2	32	26	6			6	S	
		电气学院	现代控制理论	2	32	26		6		6	S	
		小计		31	520	428	80	12				
	选修	电气学院	电路原理 II	2	32	28	4			3	S	
		电气学院	数据结构与算法	3	48	40		8		3	S	
		电气学院	工业机器人系统	2	32	26	6			4	S	
		电气学院	数字信号处理 C	1.5	24	20	4			5	S	
		电气学院	机器人导航与定位	2	32	26	6			5	S	
		电气学院	机器人软件工程（双语）	1.5	24	16		8		5	S	
		电气学院	控制系统仿真技术	1.5	24	24				5	S	
		电气学院	单片机与嵌入式系统 B	2	32	32				6	S	
		电气学院	系统工程导论	1.5	24	24				6	S	
		小计		6	96	96						
专业（方向）	必修	电气学院	机器人轨迹规划	2	32	28	4			6	S	
		电气学院	运动控制技术	2	32	28	4			6	S	
		电气学院	机器人及控制	3	48	40	8			6	S	
		电气学院	机器人新技术动态讲座	1	16	16				7	C	
		电气学院	人工智能	2	32	32				6	S	
		电气学院	机器人传感器	2.5	40	36	4			5	S	
		小计		12.5	200	180	20					
	选修	电气学院	DSP 原理及工程应用	1.5	24	20	4			6	S	
		电气学院	PLC 系统设计与工程应用	1.5	24	20	4			7	S	
		电气学院	数字图像处理（双语）	1.5	24	20		4		7	S	
		电气学院	Python 程序设计	1.5	24	20		4		7	S	
		电气学院	Java 程序设计	1.5	24	20		4		7	S	
		电气学院	系统辨识与自适应控制	1.5	24	20	4			7	S	
		电气学院	模式识别与机器学习	1.5	24	20	4			7	S	

课程类别	课程性质	开课学院	课程名称	学分	总学时	课堂教学学时	实验学时	上机学时	课程实践学时	修读学期	考核类型	备注
		电气学院	机器人与物联网	1.5	24	20	4			7	S	
		电气学院	无线传感器网络及应用	1.5	24	20	4			7	S	
		电气学院	感知与人机交互（英语）	1.5	24	20	4			7	S	
		电气学院	机器人控制系统工程设计	1.5	24	24				7	S	CBL 课程
		电气学院	实时优化与先进控制	1.5	24	24				7	S	CBL 课程
		小计		9	144	144						
实践环节	必修	人武部	军事技能训练	2	2 周					1		
		电气学院	专业教育（I）	1	*					1		
		电气学院	专业教育（II）	0.5	*					5		
		电气学院	专业教育（III）	0.5	*					7		
		机电总厂	金工实习（冷热）	2	2 周					3		
		机电总厂	电工实习	1	1 周					3		
		机电总厂	电子实习	1	1 周					4		
		电气学院	电子设计自动化	1	1 周					4		
		电气学院	MATLAB 基本应用	1	1 周					5		
		电气学院	毕业实习	1	1 周					8		
		电气学院	C 语言课程设计	2	2 周					2		
		电气学院	电子技术课程设计	1	1 周					4		
		电气学院	微机原理与接口技术课程设计	1	1 周					5		
		电气学院	电力电子技术课程设计	1	1 周					5		
		电气学院	计算机控制技术课程设计	1	1 周					6		
		电气学院	机器人及控制课程设计	2	2 周					6		
		电气学院	运动控制技术课程设计	1	1 周					6		
		电气学院	机器人驱动技术课程设计	1	1 周					6		
		工业中心	机电系统综合控制	1	1 周					3		
		电气学院	机器人综合创新设计及实践	3	3 周					7		
		电气学院	毕业设计（论文）	14	15 周					8		
		小计		39	39 周							
素质拓展	选修		创业课程	1	16				16	3		选修 1 学分
			创新创业实践（I）	1	1 周					5		选修 2 学分
			创新创业实践（II）	1	1 周					7		
		外国语学院	英语进阶课程	2	32	32				4	C	选修 2 学分
		文学院	应用文写作	1	16	16				1	C	素质养成类 2 学分
		文学院	现代礼仪	1	16	16				2	C	
		小计		7	80	64			16			
		总计			175	2380	2108	152	36	84		

5. 教师及课程基本情况表

5.1 专业核心课程表

课程名称	课程总学时	课程周学时	拟授课教师	授课学期
机器人工程专业概论	16	1	高国琴、沈跃	3
机器人驱动技术	32	2	陈前、张浩	4
微机原理与接口技术	48	3	张荣标、杨官学	5
自动控制理论	64	4	刘国海、李可	5
电力电子技术B	48	3	郑宏、周华伟	5
计算机控制技术A	32	2	方志明、陈兆岭	6
现代控制理论	32	2	杨年法、马莉	6
机器人轨迹规划	32	2	侯霞、肖剑	6
运动控制技术	32	2	姬伟、施凯	6
机器人及控制	48	3	高国琴、於鑫	6
机器人新技术动态讲座	16	1	陈文华、赵文祥	7
人工智能	32	2	张军、王照伟	6
机器人传感器	40	3	丁世宏、卢开红	5

5.2 本专业授课教师基本情况表

姓名	性别	出生年月	拟授课程	专业技术职务	最后学历 毕业学校	最后学历 毕业专业	最后学历 毕业学位	研究领域	专职/兼职
刘国海	男	1964-02	自动控制理论	教授	东南大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
陈文华	男	1965-06	机器人新技术动态讲座	教授	东北大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	兼职
高国琴	女	1965-02	机器人及控制、机器人工程专业概论	教授	江苏大学	机械设计及理论	博士	自动化	专职
赵文祥	男	1976-05	工业机器人系统	教授	东南大学	电机与电器	博士	电机控制	专职
郑宏	男	1965-10	电力电子技术	教授	江苏大学	电力电子与电力传动	博士	电力电子	专职
张荣标	男	1957-10	微机原理与接口技术	教授	江苏大学	机械电子及其自动化	博士	自动化	专职
刘星桥	男	1960-07	数据结构与算法	教授	江苏大学	农业电气化与自动化	博士	自动化	专职
丁世宏	男	1983-02	机器人传感器	教授	东南大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
张军	男	1972-11	人工智能	教授	哈尔滨工业大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
沈跃	男	1978-05	数字信号处理C	教授	江苏大学	电力电子与电力传动	博士	自动化	专职
姬伟	男	1974-01	运动控制技术	教授	东南大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
杜恽	男	1979-07	机器人导航与定位	教授	东南大学	电气工程	博士	电机控制	专职

马莉	女	1982-11	机器人软件工程	副教授	东南大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
施凯	男	1980-06	控制系统仿真技术	副教授	南京航空航天大学	电力电子与电力传动	博士	自动化	专职
方志明	男	1978-08	计算机控制技术	副教授	南京理工大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
李康吉	男	1979-09	单片机与嵌入式系统B	教授	浙江大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
张超	男	1973-12	系统工程导论	副教授	浙江大学	电力电子与电力传动	博士	自动化	专职
张浩	男	1976-11	DSP原理及工程应用	讲师	江苏大学	控制理论与控制工程	硕士	自动化	专职
侯霞	女	1974-11	机器人轨迹规划	讲师	南京航空航天大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
肖剑	男	1985-10	PLC系统设计与工程应用	讲师	华中科技大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
陈兆岭	男	1967-09	数字图像处理	副教授	江苏大学	电力电子与电力传动	博士	自动化	专职
於鑫	男	1983-04	Python程序设计	副教授	东南大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
周华伟	男	1980-11	Java程序设计	教授	中国科学院电工研究所	电力电子与电力传动	博士	电机控制	专职
丁煜函	男	1978-11	系统辨识与自适应控制	副教授	东南大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
薛文平	女	1982-09	模式识别与机器学习	副教授	浙江大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
张多	男	1975-01	机器人与物联网	副教授	江苏大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
贾洪平	男	1972-10	无线传感器网络及应用	副教授	浙江大学	电机与电器	博士	电机控制	专职
蔡舒平	男	1963-10	感知与人机交互	副教授	西安交通大学	电力系统自动化	硕士	自动化	专职
李可	女	1982-10	机器人控制系统工程设计	副教授	江苏大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
杨年法	男	1962-09	现代控制理论	副教授	江苏大学	控制理论与控制工程	学士	自动化	专职
陈旭	男	1988-04	实时优化与先进控制	讲师	华东理工大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
陈前	男	1986-11	机器人驱动技术	副教授	江苏大学	控制理论与控制工程	博士	电机控制	专职
杨官学	男	1984-10	电路原理	讲师	上海交通大学	控制科学与工程	博士	自动化	专职
王照伟	男	1991-08	模拟电子技术	讲师	中国科学院大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职
卢开红	男	1990-01	数字电子技术	讲师	西安电子科技大学	控制理论与控制工程	博士	自动化	专职

王伟	女	1968-05	机器人及控制课程设计	其他副高级	江苏大学	控制理论与控制工程	硕士	自动化	专职
李天宁	男	1991-04	机器人综合创新设计及实践	其他中级	江苏大学	电气工程及其自动化	硕士	电气工程	专职
蔡晓磊	男	1989-03	机器人驱动技术课程设计	其他中级	江苏大学	电气工程及其自动化	硕士	电气工程	专职

5.3 教师及开课情况汇总表

专任教师总数	37		
具有教授（含其他正高级）职称教师数	14	比例	36.84%
具有副教授及以上（含其他副高级）职称教师数	29	比例	76.32%
具有硕士及以上学位教师数	37	比例	97.37%
具有博士学位教师数	32	比例	84.21%
35岁及以下青年教师数	8	比例	21.05%
36-55岁教师数	25	比例	65.79%
兼职/专职教师比例	1:37		
专业核心课程门数	13		
专业核心课程任课教师数	26		

6. 专业主要带头人简介

姓名	高国琴	性别	女	专业技术职务	教授	行政职务	副院长
拟承担课程	机器人及控制			现在所在单位	江苏大学		
最后学历毕业时间、学校、专业	2006年博士毕业于江苏大学机械设计及理论专业						
主要研究方向	并/混联机器人控制						
从事教育教学改革研究及获奖情况（含教改项目、研究论文、慕课、教材等）	获江苏省、江苏大学教学成果奖8项；参加完成教育部新工科研究与实践项目1项，主持完成江苏省教研教改项目、教育部教指委教研教改项目、江苏大学重中之重教研教改项目等6项；主编国家“十一五”规划教材1部，第4次印刷，发行量11800册，江苏省重点教材1部；发表教研教改论文近20篇。						
从事科学研究及获奖情况	主持获中国机械工业科学技术进步奖等4项，主持机器人控制相关国家自然科学基金、江苏省自然科学基金、镇江市重点研发计划等科研项目10余项，发表科研论文120余篇，授权及申请中国发明专利33件；任国家重点研发计划智能机器人重点专项、山东省科技重大专项-机器人专项等会评专家。						
近三年获得教学研究经费（万元）	6			近三年获得科学研究经费（万元）	130		
近三年给本科生授课课程及学时数	授课机器人及控制课程学时90			近三年指导本科毕业设计（人次）	12		

姓名	刘国海	性别	男	专业技术职务	教授	行政职务	院长
拟承担课程	自动控制理论			现在所在单位	江苏大学		
最后学历毕业时间、学校、专业	2002年博士毕业于东南大学控制科学与工程						
主要研究方向	移动机器人电驱动、移动机器人智能控制						
从事教育教学改革研究及获奖情况（含教改项目、研究论文、慕课、教材等）	国家教学成果二等奖1项，刘国海、杨年法，自动控制理论，机械工业出版社，2014年6月李自成，刘国海著，基于傅立叶级数的单相有源电力滤波器谐波电流检测方法，科学出版社，2012						
从事科学研究及获奖情况	国家技术发明二等奖1项，教育部技术发明一等奖1项，中国机械工业科学技术进步一等奖1项，部省级奖15项						
近三年获得教学研究经费（万元）	0			近三年获得科学研究经费（万元）	367		
近三年给本科生授课课程及学时数	授课自动控制原理课程学时64、授课电气工程前沿技术课程学时16、授课自动化专业概论课程学时16、授课运动控制技术课程学时32			近三年指导本科毕业设计（人次）	15		

姓名	沈跃	性别	男	专业技术职务	教授	行政职务	系主任
拟承担课程	机器人工程专业概论			现在所在单位	江苏大学		
最后学历毕业时间、学校、专业	2012年博士毕业于江苏大学电力电子与电力传动						
主要研究方向	农业机器人						
从事教育教学改革研究及获奖情况（含教改项目、研究论文、慕课、教材等）	发表教改论文1篇						
从事科学研究及获奖情况	Laser-Guided Intelligent Sprayer for Nursery, Orchard and Grape Applications, ASABE Rain Bird Engineering Concept of the Year Award, 排名第四农药精量高效喷施关键技术及应用，2016年教育部科技进步二等奖，排名第六。						
近三年获得教学研究经费（万元）	0			近三年获得科学研究经费（万元）	290		
近三年给本科生授课课程及学时数	授课单片机原理与嵌入式系统课程学时32、授课自动化专业概论课程学时16、授课专题研讨课程学时16、授课可编程控制器的工程应用课程学时32			近三年指导本科毕业设计（人次）	12		

姓名	姬伟	性别	男	专业技术职务	教授	行政职务	支部书记
拟承担课程	运动控制技术			现在所在单位	江苏大学		
最后学历毕业时间、学校、专业	2007年博士毕业于东南大学控制科学与工程						
主要研究方向	机器人控制技术						
从事教育教学改革研究及获奖情况（含教改项目、研究论文、慕课、教材等）	参加江苏大学教学改革与研究项目《依托先进科研手段的“运动控制”课程仿真技术教学改革与实践》，发表教改论文2篇。						
从事科学研究及获奖情况	苹果采摘机器人关键技术及应用，2017年度中国商业联合会科学技术奖二等奖排名1/8大型管道热处理温控关键技术研究及产品开发，2014年中国机械工业科学技术二等奖排名8/12						
近三年获得教学研究经费（万元）	0			近三年获得科学研究经费（万元）	80		
近三年给本科生授课课程及学时数	授课单片机与嵌入式系统课程学时32、授课运动控制技术课程学时60、授课PLC系统设计与工程应用课程学时32			近三年指导本科毕业设计（人次）	16		

姓名	方志明	性别	男	专业技术职务	副教授	行政职务	系副主任
拟承担课程	计算机控制技术			现在所在单位	江苏大学		
最后学历毕业时间、学校、专业	2012年博士毕业于南京理工大学控制理论与控制工程专业						
主要研究方向	并/混联机器人控制，切换系统控制						
从事教育教学改革研究及获奖情况（含教改项目、研究论文、慕课、教材等）	参加完成江苏省教研教改项目、教育部教指委教研教改项目、江苏大学重中之重教研教改项目等6项；参编国家“十一五”规划教材1部，第4次印刷，发行量11800册，江苏省重点教材1部；发表教研教改论文2篇。						
从事科学研究及获奖情况	参加获中国机械工业科学技术进步奖等2项，参加机器人控制相关国家自然科学基金、江苏省自然科学基金、镇江市重点研发计划等科研项目6项，发表科研论文10余篇。						
近三年获得教学研究经费（万元）	0			近三年获得科学研究经费（万元）	0		
近三年给本科生授课课程及学时数	授课计算机控制技术课程学时32、授课微机原理及应用课程学时48			近三年指导本科毕业设计（人次）	9		





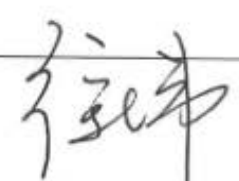





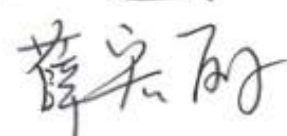
7. 教学条件情况表

可用于该专业的教学设备总价值（万元）	332	可用于该专业的教学实验设备数量（千元以上）	35（台/件）
开办经费及来源	学校确保每年用于教学研究、专业建设、课程建设、实验和实习等四项教学经费的比例不低于学校学费收入的30%。学院根据电气信息类专业知识更新快，实验设置要求高的特点，坚持优先保障教学，确保每年用于教学研究、专业建设、课程建设、实验和实习等四项教学经费的比例高于学院学费收入的30%。学院每年制定预算编制支出时优先安排教学经费，努力健全教学经费的投入及保障机制，完善绩效考核机制，提高资金使用效益。同时，每年从国家重点学科、省优势学科、省部共建、重点专业建设等项目资金中，划拨一定比例的资金投入到教学中，确保教学经费稳定增长。		
生均年教学日常运行支出（元）	7064		
实践教学基地（个）（请上传合作协议等）	2		
教学条件建设规划及保障措施	1. 学校和学院多渠道筹措专业建设经费。 2. 引进高层次专业人才、培训专业教师，保证高质量的教师队伍。 3. 加强课程建设，提高教学质量。 4. 引进实验设备，完善相关实验室建设，保证高质量实验教学水平。 5. 完善实践教学基地建设，为学生提供高质量实践训练。		

主要教学实验设备情况表

教学实验设备名称	型号规格	数量	购入时间	设备价值（千元）
多功能果蔬采摘机器人实验样机	定制	1	2015年	580
温室果蔬机器采摘检测平台	定制	1	2017年	320
农产品自动分拣并联机器人	定制	1	2018年	450
新型汽车混动式电泳涂装输送机	定制	1	2015年	500
二自由度并联机器人	GMP2012	1	2016年	200
5自由度机械臂机器人	THIRS型	1	2016年	5
12自由度蛇形机器人	THISX-1型	1	2016年	10
温室喷药机器人	Up-Voyager IV-B型	1	2012年	400
4自由度冗余并联机器人	APM-MB-2004	1	2011年	300
机器人	M-6iB	1	2007年	200
6自由度机械手	定制	1	2016年	2.8
STM32教学机器人套件	大学版	2	2013年	4
灭火机器人（C语言拓展学版）	DM-E255-MH	2	2013年	4
搬运码垛机器人	定制	1	2013年	5
机械手	定制	1	2018年	30
17自由度仿人形智能机器人	KCR-1M	2	2016年	10.8
19自由度人形舞蹈机器人	KCR-4	2	2016年	13.2
四足机器人	KCRC-12	2	2016年	3
六足爬行机器人	KCRC-18	2	2016年	8
立体停车库实训模型	TKSW-7	1	2014年	21
立体仓库实训装置	TKSW-4	1	2014年	15
材料分拣实训装置	TKSW-6	1	2014年	19
小车运动控制系统实训模型	TKSW-8	1	2014年	3.1
气动机械手实训装置	TKSW-5	1	2014年	6.9
移动机器人	Scout2.0	5	2020年	210

校内专业设置评议专家组意见表

总体判断拟开设专业是否可行		<input checked="" type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
<p>理由:</p> <p>该专业办学定位准确,能够适应行业产业发展需要,人才需求较大,师资队伍配备齐全、结构科学合理,学科专业支撑好,特色优势明显,教学经费投入能够满足教学需要,实验实训场地等能够有效满足学生学习需要。</p> <p>经专家组对该专业申报备案材料的审查与评议,专家组一致认为,该专业申报新专业条件成熟、可行性强,培养方案和教学计划等符合国家教学质量标准要求,教师队伍、实践条件、经费保障能够有效支撑教学质量。</p> <p>同意申报2020年度新专业。</p>		
拟招生人数与人才需求预测是否匹配		<input checked="" type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
本专业开设的基本条件是否符合教学质量国家标准	教师队伍	<input checked="" type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
	实践条件	<input checked="" type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
	经费保障	<input checked="" type="checkbox"/> 是 <input type="checkbox"/> 否
<p>专家签字:</p> <p>     </p> <p>     </p> <p>    </p>		