



学科专业：080202 一机械电子工程（学术型硕士生）

[首页](#) > [教学培养](#) > [培养方案](#)

- > [部门概况](#)
- > [招生工作](#)
- > [培养工作](#)
- > [专业学位](#)
- > [学籍管理](#)
- > [学位工作](#)
- > [导师工作](#)
- > [学生工作](#)
- > [毕业就业](#)
- > [学科建设](#)
- > [文件下载](#)
- > [办事指南](#)

一、培养目标和要求

掌握马克思列宁主义、毛泽东思想和邓小平理论的基本原理，掌握机械工程学科坚实的基础理论和系统的专门知识，具备从事机械电子与控制方面的科学研究和担负专门技术工作的能力。能够熟练地运用一门外语阅读本专业的外文资料，撰写论文摘要，具有初步的外语听说能力。

二、研究方向

1、机械控制工程 2、精密测试技术 3、数控制造技术

三、学习年限

硕士研究生的学制为2.5年。从事科研工作和撰写的实际工作时间不得少于1年。

四、课程设置及学分要求

课程学习实行学分制。课程分为学位课、非学位课两大类。研究生在规定的时间内至少应完成总计30学分的学习任务，其中学位课不少于16学分。非学位课中允许跨学科选修，学分不超过4学分。课程设置详细情况见附表。学术讲座及学术研讨，要求每位硕士研究生在校期间参加10次以上的学术讲座，并且在《学术讲座及学术研讨记录本》上做好相应的记录。结合学科特点和研究方向，于第4学期由学院或学科组织完成15分钟公开PPT讲座，并完成相应论文类作业提交。

五、学位论文

1、学位论文应在导师指导下由研究生独立完成。 2、学位论文工作的一般程序为：文献阅读和调研、开题报告（应附文献综述）、科学研究、论文撰写、论文送审和论文答辩。 3、学位论文应理论联系实际，内容一般包括：中英文摘要与关键词、选题依据、国内外关于本课题研究的评述、理论分析与实证分析、研究结论（包括本人的创新点或新见解）、有待解决的问题、参考文献等。 4、学位论文对所研究的课题应在理论分析、实证分析方法、政策建议、指导实践等1-2个方面提出一定的新见解。 5、学位论文应对所研究的课题在基本理论、研究方法等某一方面具有一定的难度和先进性，应反映出作者对基础理论和专门知识的掌握情况，反映出作者综合运用有关理论、方法和手段解决经济理论和实践问题的能力。 6、硕士研究生除完成学位论文外，在答辩前必须达到学校关于外语水平和公开发表学术论文（或专利）的要求。

六、其它说明

附表、课程设置明细

选课类型	课程编号	课程名称	总学时	学分	开课季节	必修
学位课	32000007	自然辩证法概论	18	1.00	春秋	是
学位课	15000398	第一外语（硕士）一	36	1.50	秋季	是
学位课	15000399	第一外语（硕士）二	36	1.50	春季	是
学位课	22000121	高等代数	54	3.00	秋季	否
学位课	22000115	数值分析	54	3.00	春季	是
学位课	22000125	应用统计	36	2.00	秋季	否
学位课	22000124	最优化方法	36	2.00	秋季	否
学位课	14000102	机械工程发展现状	36	2.00	秋季	否

学位课	12000442	面向对象的程序设计C++	36	2.00	春季	否
学位课	32000006	中国特色社会主义理论与实践研究	36	2.00	春秋	是
非学位课	14001029	机器人算法	54	3.00	秋季	否
非学位课	92000002	学术讲座及学术研讨	18	1.00	春季	是
非学位课	92000001	研究生教学实习（生产实践）	18	1.00	秋季	否
非学位课	12000017	模式识别	36	2.00	秋季	否
非学位课	12000231	数字信号处理	36	2.00	春季	否
非学位课	12000448	智能控制技术	36	2.00	春季	否
非学位课	14000028	CAE技术及应用	36	2.00	春季	否
非学位课	14000029	可编程控制器基础技术	18	1.00	春季	否
非学位课	14000202	信息理论及应用	36	2.00	秋季	否
非学位课	14000224	机械系统数控设计与调试	36	2.00	春季	否
非学位课	14000226	机械控制工程	36	2.00	春季	否
非学位课	14000227	液压技术	36	2.00	秋季	否
非学位课	14000229	精密测试技术	36	2.00	秋季	否
非学位课	14000230	试验设计与数据分析	36	2.00	春季	否
非学位课	14000321	计算机辅助机电设计	36	2.00	秋季	否
非学位课	22000127	模糊数学	36	2.00	春季	否

 关闭窗口  打印本页