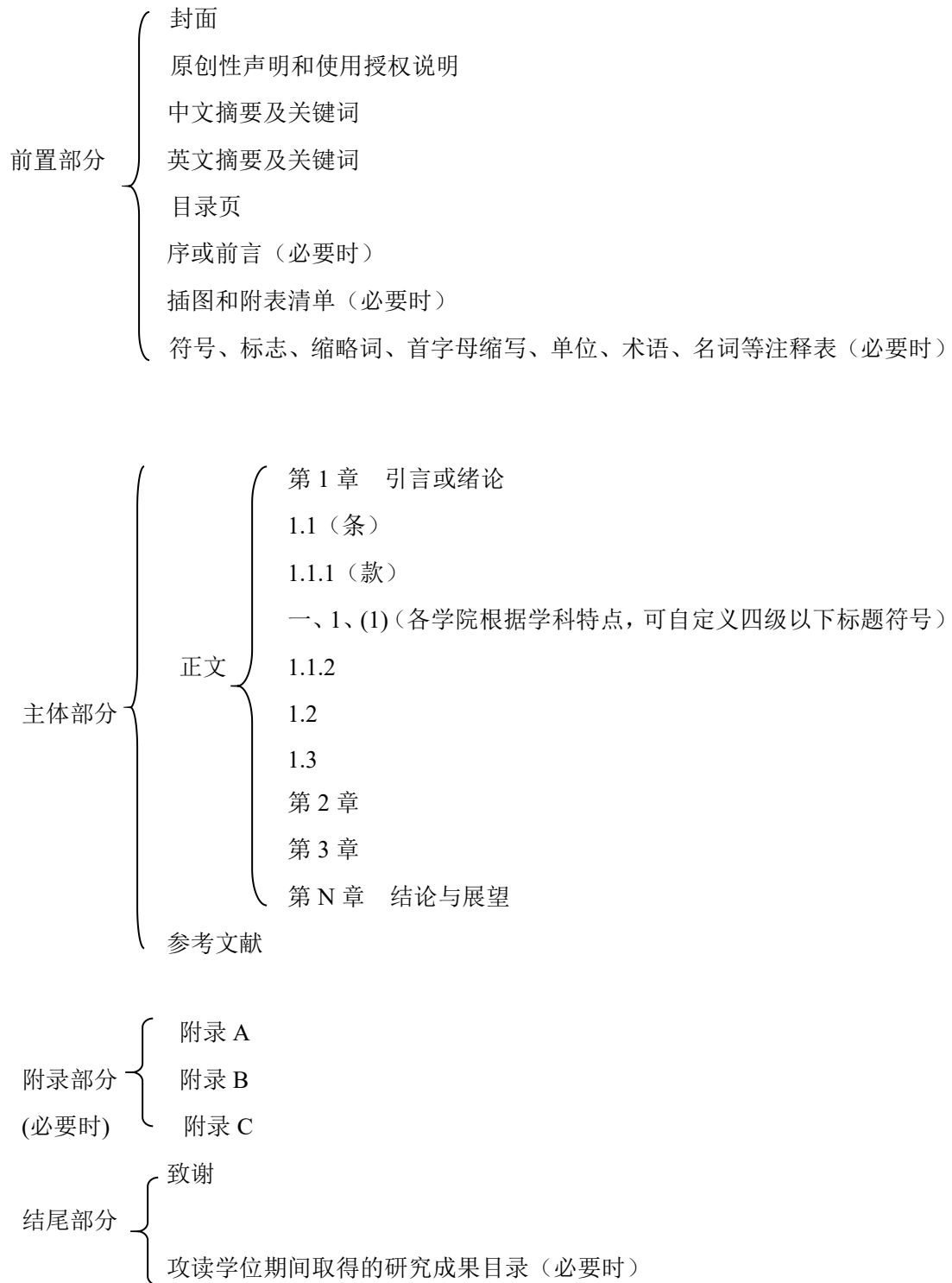


河南工学院毕业设计（论文）写作规范

（内部参考）

一、毕业设计（论文）的内容构成



（一）前置部分

1.封面。封面包括：中英文题目、院（部）名称、专业班级、学生姓名、学号、指导教师姓名

及职称等几项内容。

(1) 题目：题目应用简短、明确的文字写成，通过标题把毕业设计（论文）的内容、特点概括出来。题目字数要适当，一般不超过 35 个汉字。如果有些细节必须放进标题，为避免冗长，可以设副标题，把细节放在副标题里。

(2) 学院名称、专业班级、学生姓名、学号、指导教师姓名及职称等几项内容要如实填写。

2.原创性声明和使用授权说明。原创性声明和使用授权说明按学校统一规定格式填写打印，学生和教师签名必须为本人手写。日期手写，格式范例：2023.5.15。

3.摘要。摘要是论文的内容不加注释和评论的简短陈述。摘要应具有独立性和自含性，即不阅读论文的全文，就能获得必要的信息。摘要是一篇完整的短文，可以独立使用。摘要应说明研究工作目的、实验方法、结果和最终结论等，重点是结果和结论。摘要中一般不用图、表、化学结构式和非公知公用的符号和术语。中文摘要一般为 300-500 字。

4.关键词。关键词是为了文献标引工作从论文中选取出来的以表示全文主题内容信息款目的单词或术语。一般选取 3-8 个词作为关键词，以显著的字符另起一行，排在摘要的左下方，尽量用《汉语主题词表》等词表提供的规范词。

5.目录。目录是毕业设计（论文）的篇章名目，要按顺序写清楚构成部分和章、节的名称。一般要求列至二级目录，根据需要最多列至三级目录。

（二）主体部分

1. 引言或绪论：简要说明研究工作的目的、范围、相关领域的前人工作和知识空白、理论基础和分析、研究设想、研究方法和实验设计、预期结果和意义等。

2. 正文：正文是作者对研究工作的详细表述。其内容包括：问题的提出，基本观点，解决问题的基本方法，必要的数据和图表，以及通过研究得出的结果与对结果的讨论等。正文字数一般为 0.8 万字以上，但对具有独特见解的论文不限字数。

(1) 文中所用的符号、缩略词、制图规范和计量单位，必须遵照国家规定的标准或本学科通用标准。作者自己拟订的符号、记号缩略词，均应在第一次出现时加以说明。

(2) 图：毕业设计（论文）中的图包括曲线图、构造图、示意图、图解、框图、流程图、记录图、布置图、地图、照片、图版等。所有的图应编排序号，序号一律用阿拉伯数字分别依章序连续编排。如图 1.1、图 2.1.....,每一图应有简短确切的题名，连同图号置于图下。

(3) 表：所有的表应编排序号，序号一律用阿拉伯数字分别依章序连续编排。如表 1.1、表 2.1.....。每一表应有简短确切的题名，连同表号置于表上。必要时，应将表中的符号、标记、代码以及需要说明事项，以最简练的文字，横排于表题下，作为表注，也可以附注于表下。表内同一栏的数字必须上下对齐。表内不能用“同上”、“同左”等类似词，一律填入具体的数字或文字。

(4) 数学、物理和化学式：毕业设计（论文）中的公式、算式或方程式等一律用阿拉伯数字分别依章序连续编排，如(1-1)、(2-1).....，序号标注于该式所在行（当有续行时，应标注于最后一行）

的最右边。

(5) 计量单位：毕业设计（论文）中的量和单位以国际单位制(SI)为基础，必须符合中华人民共和国的国家标准 GB3100~GB3102-93。非物理量的单位，如件、台、人、元等，可用汉字与符号构成组合形式的单位，例如件/台、元/km。

(6) 标题层次：毕业设计（论文）的全部标题层次应统一、有条不紊，整齐清晰，相同的层次应采用统一的表示体例，正文中各级标题下的内容应同各自的标题对应，不应有与标题无关的内容。

章节编号方法应采用分级阿拉伯数字编号方法，第一级为“1”、“2”、“3”等，第二级为“2.1”、“2.2”、“2.3”等，第三级为“2.2.1”、“2.2.2”、“2.2.3”等，但分级阿拉伯数字的编号一般不超过四级，两级之间用下角圆点隔开，每一级的末尾不加标点。

3. 结论

结论是对整个研究工作进行的归纳和综合，以及对问题进一步探讨的设想与建议。

4. 参考文献

参考文献是毕业设计（论文）不可缺少的组成部分，它反映毕业设计（论文）的取材来源、材料的广博程度和材料的可靠程度，也是作者对他人知识成果的承认和尊重。一份完整的参考文献是向读者提供的一份有价值的信息资料。参考文献应单独置页。

参考文献的类型以单字母方式标识：

M——专著，C——论文集，N——报纸文章，J——期刊文章，D——学位论文，R——报告，S——标准，P——专利，EB/OL 等——电子文献。

参考文献著录规则按现行国家标准执行，其著录格式如下：

①专著：[序号] 主要责任者. 文献题名[M]. 出版地：出版者，出版年。

例：

[1] 郑浩峻, 张秀丽. 足式机器人生物控制方法与应用[M]. 北京: 清华大学出版社, 2011.

[2] Yu H B, Liu J G, Liu L Q, et al. Intelligent robotics and applications[M]. Berlin, Germany: Springer, 2019.

②期刊文章：[序号] 主要责任者. 文献题名[J]. 刊名, 年, 卷(期): 起止页码。

例：

[1] 余联庆, 枚元元, 李琳, 等. 闭链弓形五连杆越障能力分析 with 运动规划[J]. 机械工程学报, 2017, 53(7): 69-75.

[2] Lee J, Hwangbo J, Wellhausen L, et al. Learning quadrupedal locomotion over challenging terrain[J]. Science Robotics, 2020, 5(47): 59-86.

③论文集析出的文献：[序号] 析出文献主要责任者. 题名[C]//会议论文集名. 出版地：出版者，出版年：起止页码。

例：

[1] 贾东琴, 柯平. 面向数字素养的高校图书馆数字服务体系研究[C]//中国图书馆学会. 中国图书馆学会年会论文集: 2011 年卷. 北京: 国家图书馆出版社, 2011: 45-52.

[2] Gong Z Y, Cheng J H, Hu K N, et al. An inverse kinematics method of a soft robotic arm with three-dimensional locomotion for underwater manipulation[C]//IEEE International Conference on Soft Robotics. Piscataway, USA: IEEE, 2018: 516-521.

④报纸文摘: [序号] 主要责任者. 文献题名[N]. 出版日期(版次).

例:

[1] 常志鹏. 清洁高效燃煤技术离我们还有多远[N]. 科技日报, 2005-7-18(3).

⑤学位论文: [序号] 主要责任者. 学位论文名[D]. 保存地点: 保存单位, 年份.

例:

[1] 周坤玲. 四足仿生机器人高速步态规划方法研究[D]. 北京: 北京交通大学, 2013.

[2] Smallwood D A. Advances in dynamical modeling and control of underwater robotic vehicles[D]. Baltimore, USA: Johns Hopkins University, 2003.

⑥报告: [序号] 主要责任者. 报告名[R]. 报告地: 报告单位, 报告年.

例:

[1] 宋健. 制造业与现代化[R]. 北京: 人民大会堂, 2002.

[2] Wenzhofer F, Knust R. Expedition programme PS108[R]. Bre-merhaven, Germany: Alfred Wegener Institute, 2017.

⑦标准: [序号] 主要责任者. 标准编号 标准名[S]. 出版地: 出版者, 出版年.

例:

[1] 国家技术监督局. GB 3100~3120—1993 量和单位[S]. 北京: 中国标准出版社, 1994.

[2] 中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局, 中国国家标准化管理委员会. GB/T 7714—2005 文后参考文献著录规则[S]. 北京: 中国标准出版社, 2005.

⑧专利: [序号] 专利申请者或所有者. 专利题名: 专利国别, 专利号[P]. 公告日期或公开日期.

例:

[1] MILLOR A L, KOTHLUSG J N. 机械密封装置的自适应控制系统: 中国, 1007835B[P]. 1990-05-02.

⑨电子文献: [序号] 主要责任者. 题名: 其他题目信息[文献类型标识/文献载体标识]. 出版地: 出版者, 出版年(更新或修改日期) [引用日期]. 获取或访问路径.

电子文献类型标志: 数据库[DB], 计算机程序[CP], 电子公告 [EB]; 电子文献的载体类型标志: 互联网[OL], 光盘[CD], 磁带[MT], 磁盘[DK]。

例:

[1] INNFOFOS. Robots[DB/OL]. (2020-01-01)[2020-04-30]. <https://innfos.com/>.

[2] 李强. 化解医患矛盾需釜底抽薪 [EB/OL]. (2012-05-03)[2013-03-25]. <http://wenku.baidu.com/view/47e4f206b52acfc789ebc92f.html>.

（三）附录部分

附录作为论文主体的补充项目，可包括某些重要的原始数据、数学推导、计算程序、框图、结构图、注释、统计表、计算机打印输出件等。

附录的序号编排按附录 A、附录 B. . . 编排，附录（以附录 B 为例）内的顺序可按 B2,B2.1,B2.1.1,B2.1.2 的规律编排。图表按图 B1、图 B2、表 B1、表 B2 的规律编排。附录与正文装订在一起，连续编页码。

（四）结尾部分

1.致谢

通常以简短的文字对在课题研究及论文撰写过程中直接给予帮助的指导教师、答疑教师和其他人员表示自己的谢意。致谢部分应单置一页。

2.攻读学位期间取得的研究成果

按成果取得的时间先后顺序列出，其格式要求如下：

- (1) 与学位论文相关的主要学术论文及专著，列出格式与本规定中的“参考文献”部分格式相同。
- (2) 与学位论文相关的主要科研成果，列出格式为：成果（获奖）名称、水平（等级）、鉴定（授奖）机构、获得时间、个人排名。
- (3) 与学位论文相关的专利，列出格式为：专利名称，专利类型，专利号，专利国别，授权时间，发明或设计专利人（排名）。

二、毕业（设计）论文的编写及印刷要求

1.论文打印

毕业设计（论文）文稿必须用 A4（210mm*297mm）白纸单面打印。

2.页面设置

页边距的设置：上边距：3cm；下边距：2.5cm；左边距：2.5cm；右边距：2.5cm；页眉：2.2cm；页脚：1.75cm。

纸型：A4、纵向。

文档网格：无网格。

毕业设计（论文）一律左侧装订。

3.页眉和页脚

页眉在每一页的最上方，页眉线为单横线，采用宋体小五号字体，居中排列。从主体部分开始（引言或绪论）到论文最后一页，论文每一页都要有页眉，内容为“河南工学院本科毕业设计（论文）”。

如论文是某课题的一部分或受到某基金的资助，可在主体部分的第一页用脚注注明，如“本研究得到 XXXX 基金的资助”。脚注用小五号宋体字，第一行向右缩进一格。

4.页码

页码用小五号 Times New Roman，位于页面底端（页脚），对齐方式为“居中”。

封面、独创性声明不编页码。中英文摘要和目录用大写罗马数字连续编排页码。从主体部分（引言或绪论）开始到论文结尾，需用阿拉伯数字标注页码。

5.封面页：采用学校统一规定的格式，样式见附件 1。

中文题目用二号黑体，可以分为 1 或 2 行居中打印；英文题目用小二号加粗 Time New Roman，学院名称、专业班级、学生姓名、学号、指导教师姓名、指导教师职称用四号宋体。

6.原创性声明和使用授权说明页：样式见附件 2（单独成页）。

7.中英文摘要和关键词：样式见附件 3（各自单独成页）。

中文题目用三号黑体字，段前段后 17 磅，可以分 1 或 2 行居中打印。

中文摘要：“摘要：”用小四号黑体，之后为摘要内容，摘要内容用小四号宋体，行距 22 磅。

中文关键词：关键词与摘要内容间隔一行，“关键词：”用小四号黑体，其后为关键词内容，用小四号宋体，关键词用全角“；”隔开，行距 22 磅。

英文题目、摘要、关键词均应与中文对应。排版时英文题目采用三号加粗 Times New Roman，段前段后 17 磅，英文题目首字母要大写（介词除外）。英文摘要和关键词均用小四号加粗 Times New Roman。英文摘要和关键词内容用小四号 Times New Roman。英文关键词用半角“；”。

中英文题目、摘要、关键词单独成页。

8.目录页：样式见附件 4（单独成页）。

“目录”二字用三号黑体，居中，段前段后间距为 17 磅；一级目录用小四号黑体；二级目录用小四号宋体。

9.正文用字（样式见附件 5）

(1) 用中文撰写的论文采用小四号宋体字，行距 22 磅。段落按照“首行缩进”格式，每段开头空二格，标点符号占一格。正文中如出现英文和数字，采用小四号 Times New Roman。

(2) 用英文撰写的论文采用五号“Times New Roman”字体，2 倍行间距。段落按照“首行缩进”格式，每段开头空 4 个字符。

(3) 数字用法：公历世纪、年代、年、月、日、时间和各种计数、计量，均用阿拉伯数字，且使用 Times New Roman 字体。年份不能简写，如 1999 年不能写成 99 年。数值的有效数字应全部写出，如：0.50:2.00 不能写作 0.5:2。

10.标题层次（样式见附件 5）

论文标题层次可采用“第 1 章、1.1、1.1.1 …”，其中“.”号用半角。四级以下（包括四级）标题层次分别用“一、1、(1)”等代替，不得使用“1.1.1.1、1.1.1.1.1…”，学院也可根据专业特色自定义四级以下标题样式。

一级标题（章标题）应居中，二、三级标题都居左，四级以下（包括四级）标题居左并空两格。一、二、三级标题的序号和标题名称间空一个字符。

一级标题用三号黑体字，二级标题用小三号黑体字，三级标题用四号黑体字，四级标题用小四号宋体字（加粗），四级以下标题用小四号宋体字（不加粗）。

一级标题行的段前和段后加 17 磅的行距，二、三级标题行的段前和段后加 13 磅的行距。

11.文中图、表：文中图、表应有自明性。图、表名应附相应的中文图注。制图要求：半栏图宽 $\leq 7\text{cm}$ ，通栏图宽 $\leq 16\text{cm}$ ；标目采用国家标准的物理量（英文斜体）和单位符号（英文正体）的比表示，如 $\text{c/mol}\cdot\text{L}^{-1}$ ；表格采用“三横线表”，表的内容切忌与图和文字的内容重复。图、表中的中文为 5 号宋体，数字或英文为 5 号 Times New Roman。样式见附件 5。

12.公式：公式书写应在文中另起一行，居中书写。公式的编号加圆括号，放在公式右边行末，公式和编号之间不加虚线。公式后应注明编号，该编号按章序编排，采用小四 Times New Roman 字体。样式见附件 5。

13.结论：结论二字用三号黑体居中，段前段后间距为 17 磅，结论内容为小四号宋体，行距为 22 磅。样式见附件 6（单独成页）。

14.参考文献：“参考文献”用三号黑体居中，段前段后间距为 17 磅。序号左顶格，用阿拉伯数字加方括号标示，中文文献小四号宋体，行距 22 磅，英文文献小四号 Time New Roman。

参考文献一律放在文后。参考文献表中的各篇文献要按照在正文部分标注的顺序依次列出，序号左顶格，用数字加方括号表示，如“[1]，[2]…””，并应与正文中的指示序号格式一致。正文部分的标注为“上标”。每一参考文献条目的最后均以“.”结束。排版格式要求：悬挂缩进 2 字符，两端对齐。（样式见附件 7）

15.致谢：致谢二字用三号黑体居中，段前段后间距为 17 磅，内容为小四号宋体字，行距为 22 磅。样式见附件 8（单独成页）

三、其它要求

1.全文内的各章、各节内的标题及段落格式（含顶格或缩进）要一致。换章换页；

2.全文内各章的体例要一致，例如，各章是否有“导语”；

3.时间表示：使用“2016年6月”，不能使用“16年6月”或“2016.6”；

4.标题编号：要符合一般的学术规范，一般不能使用“半括号”，“（一）、”或“（一、）”等不规范用法，标题结束处不能有标点符号。

附件 1：（所有红色字体打印时请删除）



河南工学院
HENAN INSTITUTE OF TECHNOLOGY

毕 业 设 计（论 文）

中文题目（二号黑体）

英文题目（小二号加粗 Time New Roman）

学 院 名 称：

专 业：

班 级：

学 生 姓 名：

学 号：

指导教师姓名：

指导教师职称：

年 月 日

（所有的分节符、分页符请不要删除）

附件 2:

毕业设计（论文）原创性声明和使用授权说明

原创性声明

本人郑重承诺：所呈交的毕业设计（论文），是我个人在指导教师的指导下进行的研究工作及取得的成果。尽我所知，除文中特别加以标注和致谢的地方外，不包含其他人或组织已经发表或公布过的研究成果，也不包含我为获得河南工学院及其它教育机构的学位或学历而使用过的材料。对本研究提供过帮助和做出过贡献的个人或集体，均已在文中作了明确的说明并表示了谢意。

作者 签 名：_____ 日 期：_____

指导教师签名：_____ 日 期：_____

使用授权说明

本人完全了解河南工学院关于收集、保存、使用毕业设计（论文）的规定，即：按照学校要求提交毕业设计（论文）的印刷本和电子版本；学校有权保存毕业设计（论文）的印刷本和电子版，并提供目录检索与阅览服务；学校可以采用影印、缩印、数字化或其它复制手段保存论文；在不以营利为目的前提下，学校可以公布论文的部分或全部内容。

作者签名：_____ 日 期：_____

附件 3:

中文题目（三号黑体字，居中，段前段后 17 磅）

摘要：摘要是论文的内容不加注释和评论的简短陈述。摘要应具有独立性和自含性，即不阅读论文的全文，就能获得必要的信息。摘要是一篇完整的短文，可以独立使用。摘要应说明研究工作目的、实验方法、结果和最终结论等，重点是结果和结论。摘要中一般不用图、表、化学结构式和非公知公用的符号和术语。英文题目首字母要大写（介词除外）。

中文摘要：“摘要：”用小四号黑体，之后为摘要内容，摘要内容用小四号宋体，行距 22 磅。

中文关键词：关键词与摘要内容间隔一行，“关键词：”用小四号黑体，其后为关键词内容，用小四号宋体，关键词用全角“；”隔开，行距 22 磅。

英文题目、摘要、关键词均应与中文对应。排版时英文题目采用三号加粗 Times New Roman，段前段后 17 磅，英文题目首字母要大写（介词除外）。英文摘要和关键词均用小四号加粗 Times New Roman。英文摘要和关键词内容用小四号 Times New Roman。英文关键词用半角“；”。

中英文题目、摘要、关键词单独成页。

（间隔一行）

关键词：中文关键词；英文题目；中英文题目；关键词

英文题目（三号加粗，居中，Times New Roman）

Abstract: 内容用小四号 Times New Roman

（间隔一行）

Key words: Times; New; Roman; Times

附件 4:

目 录 (三号黑体, 居中, 段前、段后间距为 17 磅)

第 1 章 引言一级标题小四号黑体	1
1.1 二级标题小四号宋体, 缩进二格	3
1.1.1 三级标题小四号宋体, 再缩进二格	4
1.1.2 目录最多到三级标题	5
1.2 ××××××	
1.3 ××××××	
第 2 章 ××××××××××××××××	
2.1 ××××××	
2.1.1 ××××××	
2.1.2 ××××××	
2.2 ××××××	
2.3 ××××××	
第 3 章 ××××××××××××××	
3.1 ××××××	
3.2 ××××××	
第 4 章 ××××××××××××××××	
第 5 章 结论	
参考文献	
致谢	

附件 5:

第 1 章 引 言¹（黑体三号，居中，段前段后 17 磅）

正文：小四号宋体，行距 22 磅

用中文撰写的论文采用小四号宋体字，行距 22 磅。段落按照“首行缩进”格式，每段开头空二格，标点符号占一格。正文中如出现英文和数字，采用小四号 Times New Roman。

用英文撰写的论文采用五号“Times New Roman”字体，2 倍行间距。段落按照“首行缩进”格式，每段开头空 4 个字符。

数字用法：公历世纪、年代、年、月、日、时间和各种计数、计量，均用阿拉伯数字，且使用 Times New Roman 字体。年份不能简写，如 1999 年不能写成 99 年。数值的有效数字应全部写出，如：0.50:2.00 不能写作 0.5:2。

换章换页。

¹ 本项目研究得到**基金的资助。

第 2 章 黑体三号，居中，段前段后 17 磅

2.1 黑体小三号，顶格，段前段后 13 磅

2.1.1 黑体四号，顶格，段前段后 13 磅

一、四级标题加粗（各学院根据学科特点，可自定义四级以下标题符号）

1. 五级标题

(1) 六级标题。四级—六级标题：中文宋体小四号，英文和数字小四号 Times New Roman，首行缩进 2 个字符

2.1.2 表的示例

表 2.3 宋体五号，居中，位于表上

评价项目	适用维度	评价主体	评价方式	反馈形式
测验	知识 能力	教师	打分	评语
概念图	知识	教师	打分、写评语	评语
作业	知识 能力	教师	打分、写评语	评语
调查	能力	教师	写评语	评语

（表与下文空一行）

2.1.3 公式的示例

其中变速箱在 JY 段下的传动比为：

$$i_h = \frac{i_2}{e} \quad (2-1)$$

式中： i_2 为齿轮 g_6 与齿轮 g_2 配合； e 是定量液压马达输出排量与变量液压泵输出排量之比，也可以是转速之比。

2.1.4 图的示例

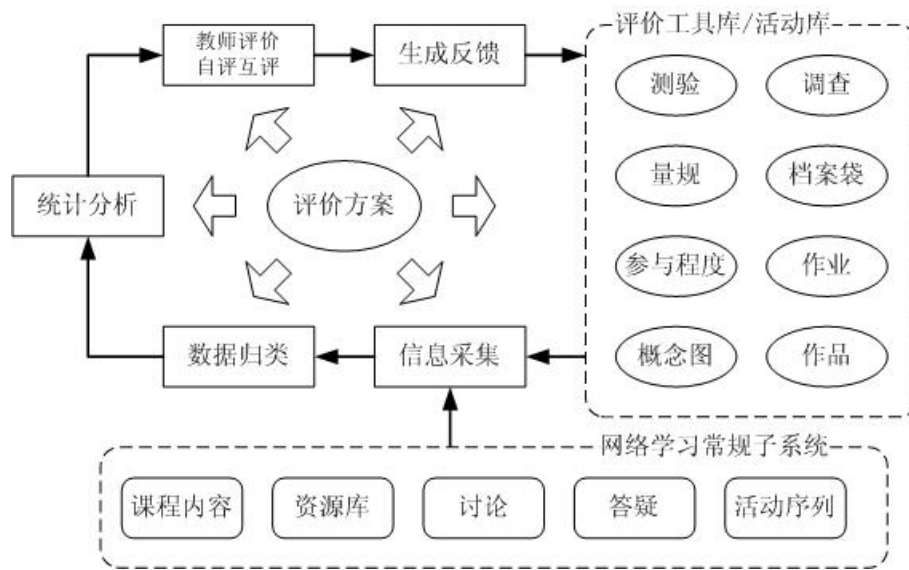


图 2.5 宋体五号居中，位于图下

(图与下文空一行)

2.2 黑体小三号，顶格，段前段后 13 磅

附件 6:

第 N 章 结 论（黑体三号，居中，段前段后 17 磅）

结论二字用三号黑体居中，段前段后间距为 17 磅，结论内容为中文宋体小四号，英文和数字小四号 Times New Roman，首行缩进 2 个字符，行距为 22 磅。

附件 7:

参考文献（黑体三号，居中，段前段后 17 磅）

- [1] 郑浩峻, 张秀丽. 足式机器人生物控制方法与应用[M]. 北京: 清华大学出版社, 2011.
- [2] Yu H B, Liu J G, Liu L Q, et al. Intelligent robotics and applications[M]. Berlin, Germany: Springer, 2019.
- [3] 余联庆, 枚元元, 李琳, 等. 闭链弓形五连杆越障能力分析 with 运动规划[J]. 机械工程学报, 2017, 53(7): 69-75.
- [4] Lee J, Hwangbo J, Wellhausen L, et al. Learning quadrupedal locomotion over challenging terrain[J]. Science Robotics, 2020, 5(47): 59-86.
- [5] 贾东琴, 柯平. 面向数字素养的高校图书馆数字服务体系研究[C]//中国图书馆学会. 中国图书馆学会年会论文集: 2011 年卷. 北京: 国家图书馆出版社, 2011: 45-52.
- [6] Gong Z Y, Cheng J H, Hu K N, et al. An inverse kinematics method of a soft robotic arm with three-dimensional locomotion for underwater manipulation[C]//IEEE International Conference on Soft Robotics. Piscataway, USA: IEEE, 2018: 516-521.
- [7] 常志鹏. 清洁高效燃煤技术离我们还有多远[N]. 科技日报, 2005-7-18(3).
- [8] 周坤玲. 四足仿生机器人高速步态规划方法研究[D]. 北京: 北京交通大学, 2013.
- [9] Smallwood D A. Advances in dynamical modeling and control of underwater robotic vehicles[D]. Baltimore, USA: Johns Hopkins University, 2003.
- [10] 宋健. 制造业与现代化[R]. 北京: 人民大会堂, 2002.
- [11] Wenzhofer F, Knust R. Expedition programme PS108[R]. Bremerhaven, Germany: Alfred Wegener Institute, 2017.
- [12] 国家技术监督局. GB 3100~3120—1993 量和单位[S]. 北京: 中国标准出版社, 1994.
- [13] 中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局, 中国国家标准化管理委员会. GB/T 7714—2005 文后参考文献著录规则[S]. 北京: 中国标准出版社, 2005.
- [14] MILLOR A L, KOTHLUSG J N. 机械密封装置的自适应控制系统: 中国, 1007835B[P]. 1990-05-02.
- [15] INNFOSS. Robots[DB/OL]. (2020-01-01)[2020-04-30]. <https://innfos.com/>.

附件 8:

致 谢（黑体三号，居中，段前段后 17 磅）

致谢二字用三号黑体居中，段前段后间距为 17 磅，内容为中文宋体小四号，英文和数字小四号 Times New Roman，首行缩进 2 个字符，行距为 22 磅。单独成页。