

邵阳职业技术学院毕业设计任务书

学生姓名	刘家浩	专业班级	机电 1182	学号	201810300882
设计题目	六足机器人设计				
设计起止时间	2020 年 9 月 26 日至 2021 年 6 月 7 日				
一、毕业设计的目的 <p>通过毕业设计把课本上的知识与实际联系起来，增强学习的兴趣，加强实践动手能力，提高分析问题和解决问题的能力，同时也培养搜集、整理、筛选信息资料的能力，掌握六足机器人的设计方法和组织实践的基本技能。</p>					
二、毕业设计任务及要求 任务：完成六足机器人的设计 要求：1、设计内容要正确,有设计图、程序等。 2、概念要清楚，完成任务书所规定的内容。 3、语句要通顺，书写要工整，符合规范。 4、程序编写要严谨，无错误。					
三、毕业设计已具备的条件（包括实验室、主要仪器设备、参考资料） 1. 单片机实训室、工业机器人实训室。 2. 单片机、工业机器人实训装置及附带工具。 3. 单片机编程手册，工业机器人等实训装置使用手册。 4. 已经学习了《工业机器人基础》、《单片机原理及应用》、《传感器技术》等课程做基础。					

四、毕业设计进程安排

- 1、2020年9月26日——10月12日确定设计方案。
- 2、2020年10月12日——2021年5月20日撰写毕业设计，完成初稿。
- 3、2021年5月20日——2021年6月3日进行毕业设计修改，并定稿。
- 4、2021年6月4日——2021年6月5日进行答辩，评阅。
- 5、2021年6月5日——2021年6月7日签字、整理和归档。

五、成果形式（请在对应栏打“√”）

产品设计	工艺设计	方案设计
		√

五、教研室审核意见

同意

教研室主任（签名）李文海

2020年11月8日

指导老师（签名）

曹俊琛

学 生（签名）刘家浩

注：1、此表由指导教师填写，经审批后生效。

2、此表一式两份，学生、指导教师各执一份。