附件6

序号：

编码：

**第四届全国大学生智能农业装备创新**

**大赛作品申报书**

**作品名称：**

**单位名称（盖章）：**

**团队人员姓名：**

**指导教师姓名：**

**所属领域：**

说 明

1．申报者应按要求逐一填写，表内项目字体使用宋体，签字一律用钢笔或者签字笔，此申报书可复制。

2．序号、编码由第四届全国大学生智能农业装备创新承办单位填写。

3．A类、B类以及C类作品须提供样机、实物模型、软件等成果研发报告；

4．作品所属领域

**A类：智能农业装备科技发明制作**。A1为智能耕作农业装备发明、A2为智能种植农业装备发明、A3为智能田间管理农业装备发明、A4为智能收获农业装备发明、A5为智能产地初加工农业装备发明，A6为其他智能农业装备类。

**B类：番茄采摘机器人竞技。**

**C类：企业出题类。**C1为智能耕作农业装备发明、C2为智能种植农业装备发明、C3为智能田间管理农业装备发明、C4为智能收获农业装备发明、C5为智能产地初加工农业装备发明，C6为其他智能农业装备类）。

对于纸质版材料，**申报书连同研发报告及附件控制在30页以内，作品研发报告及附件请附在作品申报书后面，请采用A4正反面打印。**

独 创 性 声 明

郑重声明：所呈交的大赛作品，是团队成员在指导教师的指导下研究所取得的成果。除作品中已注明引用的内容以外，本作品不包含任何其他个人或集体已经发表或撰写过的作品成果。申报作品团队完全意识到本声明的法律结果由团队所有成员承担。

指导教师和团队成员对所申报作品的原创性、真实性和知识产权负责。

**所有团队成员签名： 指导教师签字：**

**年 月 日 年 月 日**

第一部分：团队申报者情况

说明：1．必须由申报团队所有成员本人按要求填写；

2．A类作品申报者代表必须是作者中学历最高者，其余作者按学历高低排列；**B、C类作品没有学历限制**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 申报者代表情况 | 姓名 |  | | 性别 | |  | | 出生年月 | | |  |
| 学校 |  | | 系别、专业、年级 | | | | |  | | |
| 学历 |  | | 学制 | |  | | 入学时间 | | |  |
| 作品名称 |  | | | | | | | | | |
| 通讯地址 |  | | | | 邮政编码 | | | |  | |
| 手机号码 | | | |  | |
| 其他作者情况 | 姓名 | 性别 | 学历 | 所学专业 | 所在  年级 | | 所在  学院 | | | 签名 | |
|  |  |  |  |  | |  | | |  | |
|  |  |  |  |  | |  | | |  | |
|  |  |  |  |  | |  | | |  | |
|  |  |  |  |  | |  | | |  | |
| 指导  教师 | 姓名 | 性别 | 职称 | 职务 | 专业 | | 所在二级单位 | | | 签名 | |
|  |  |  |  |  | |  | | |  | |
| 资格认定 | 学校教务管理负责人或学院领导意见 | 以上作者是否为2018年9月（含）前正式注册在校的全日制非成人教育、非在职的本科生、硕博研究生。  □是□否  负责人**签名**：  2018年 月 日 | | | | | | | | | |

第二部分：申报作品情况

|  |  |
| --- | --- |
| 作品全称 |  |
| 作品简介  （500字以内） |  |
| 主要创新点  （200字以内） |  |
| 技术关键和主要技术指标  （200字以内） |  |
| 作品  所处阶段 | （）A实验室阶段 B中试阶段 C生产阶段D（自填） |
| 作品展示形式 | □样机 □实物模型 □机器人 □软件，  □其他（自填写） |
| 推广应用价值  （200字以内） |  |
| 制作成本估算  （200字以内，主要为原材  料费） |  |
| 学校教务部门或学院领导推荐意见 | 负责人**签名**：  2018 年 月 日 |

第四届全国大学生智能农业装备创新大赛申报作品

研发报告格式规范

**1**．**总体要求**

全文控制在8页A4纸以内，并按以下顺序编排：作品名+“研发报告”、设计者、指导教师、学校名＋院系名＋学校所在城市＋邮编、摘要、关键词、正文[可自行组织，但应包括下列内容：作品背景（国内外相关研究现状）、研发中解决的关键技术问题的描述、作品实物或模型的照片、创新特色、预计应用前景等]、参考文献。不加封面。采用word 2007及以上版本编排。

**2．页面要求**

A4页面。页边距：上25mm，下25mm，左、右各20mm。正文采用小四号字体，标准字间距，单倍行间距。不要设置页眉，页码位于页面底部居中。

**3．图表要求**

插图按序编号，并加图名（位于图下方），采用嵌入型版式。图中文字用小五号宋体，符号用小五号Times New Roman（矢量、矩阵用黑斜体）；坐标图的横纵坐标应标注对应量的名称和符号/单位。

表格按序编号，并加表题（位于表上方）。采用三线表，必要时可加辅助线。

**4．字号、字体要求(仅作参考)**

智能移载机器人研发报告

研发人：×××，×××，×××，×××，×××

指导教师：×××，×××

（XX学校XX学院，×××，××× ）

（空一行）

作品内容简介

通过实验设计了一套智能移载机器人系统……（400—600字以内）。联系人、联系电话、EMAIL

（空一行）

1．研制背景及意义

2．研发方案

3．理论设计计算

4．工作原理及性能分析

完成制作后，附作品实物外形照片。

5．创新点及应用

正文中表示物理量的符号，表示点、线、面的字母均用Times New Roman斜体；

表示法定计量单位、词头的符号、函数等，化学元素符号均用Times New Roman正体。

（空一行）

参考文献

1. xxx，xxx．智能移载机器人现状和发展．机器人，2001，23(3)：275-279
2. xxx．节能技术基础．xxxxxx出版社，1996：15-47
3. xxxxx，xxxx．xxx，xxx译．智能移载机器人操作的数学导论．xxxx出版社，1998：11-67
4. Lee H Y, Reinholtz C F. Inverse kinematics of serial-chain manipulators[J]. ASME Journal of Mechanical Design. 1996, 118(3): 396-404

6．附件材料

附件材料：

第四届全国大学生智能农业装备创新大赛申报作品

附件材料

（有关专利、论文各限5件以内，成果为2016年10月～2018年10月期间的成果）