



关于上海工程技术大学 第七届“稷下”研究生学术论坛征文通知

全体研究生同学：

建设创新文化，营造创新氛围！为了鼓励并支持我校研究生教育，加强研究生创新意识、创新思维和创新能力的培养，我校即将举办第七届“稷下”研究生学术论坛，现就相关事项通知如下：

一、论坛主题

学术交流育真知 科研创新促梦圆

二、时间安排

- 1、11月09日-11月26日，稿件征集
- 2、11月23日-11月29日，稿件评审
- 3、11月30日-12月10日，文集编录

三、征文要求

1、所提交论文应切合专业方向，围绕论坛主题，结构严谨，表达清晰，具有创新性及学术性。所提交论文研究方向请参考《上海工程技术大学各学院专业研究方向（拟定）》（详见附件1）。

2、论文内容是作者的最新研究成果或某一研究方向的近期成果综述，但须有本人的明确观点。可以是作者为正式发表过的最新研究成果，也可以是高质量的已发表或已投稿的研究论文（请作者注明）相关情况。

3、正文字数以4000-6000字左右为宜，论文查重率不得超过10%，并附有查重报告一份（查重数据库：万方、知网、Paperpass等）；论文中图、表、公式的格式要规范，请严格参考《上海工程技术大学“稷下”研究生学术论坛论文格式》（详见附件2）。

4、征文征稿截止时间为2013年11月26日，请于截止日期前将论文以word 2003文档形式发送至邮箱 gcdjxlt@126.com，邮件主题及文档名称请务必均注明“学院+专业+姓名+电话”字样，否则不予受理。

5、请严格按照规定的论文格式排版，否则不予受理。

四、征文奖励

本次征文将设一等奖、二等奖、三等奖以及优秀奖若干人，给予获奖论文同学奖金奖励及颁发获奖证书。获奖论文将汇编成册并赠送获奖同学精美“稷下”论文集一册。

五、联系人

刘光磊：188-1823-6142； 毛海霞：188-1823-6910
刘 博：188-1823-2469； 张 希：188-1823-2462

研究生部（处） 团委
研究生会 学术部
二零一三年十一月三日



附件 1

上海工程技术大学各学院专业研究方向（拟定）

机械工程学院

1. 工业机器人技术,
2. 机器人与智能控制,
3. 先进制造工艺与装备、
4. CAD/CAM 与专家系统,
5. 精密机械设计,
6. 机电一体化产品,
7. 仿生机械设计,
8. 现代控制理论及应用,
9. 单片机、DSP 及嵌入式系统应用
10. 机械结构学与动力学
11. 精密和智能仪表
12. 自动化生产装备与测试系统
13. 生产过程优化控制

电子电气工程学院

1. 自动化技术应用
2. 控制系统仿真技术
3. 电子与自动控制技术
4. 模式识别与智能计算
5. 智能信息处理与嵌入式智能系统
6. 智能控制与传感器技术
7. 无线传感网络与信息监测、处理
8. 图像采集及智能信息处理技术
9. 分布计算与并行处理
10. 计算机与机器人技术

材料工程学院

1. 高能束与材料交互作用及技术
2. 薄膜材料研究与应用
3. 表面涂镀层结构与性能控制
4. 复合材料制备、表征及应用
5. 材料腐蚀防护及摩擦学特性
6. 先进材料连接科学与技术
7. 液态成形与过程控制
8. 塑性成形工艺及装备和模具设计与制造



管理学院

1. 我国城乡统筹的社会保障体系研究
2. 城镇居民社会养老保险制度研究
3. 新型农村社会养老保险制度研究
4. 新型医疗卫生体制改革研究
5. 城乡居民基本医疗保险制度研究
6. 事业单位养老保险改革研究
7. 社会保险转移接续制度研究
8. 社会保险基金运营与管理研究
9. 我国社会福利制度研究
10. 我国城乡社会救助体系研究
11. 失地农民的社会保障问题
12. 企业年金与职业年金体制研究
13. 保障性住房制度建设研究
14. 社会保障国际比较与借鉴
15. 调整就业年限影响研究
16. 其他社会保障制度领域的相关研究(管理与监督机制研究;就业与再就业促进政策研究;特殊群体的养老问题等)

服装学院

1. 产业用纺织品高性能及新功能应用
2. 纺织服装新材料与新产品开发
3. 功能纺织品和低碳纺织品技术
4. 纺织服装 CAD 技术及信息系统纺织
5. 纺织服装产业链市场、品牌与管理
6. 服装生理、舒适、卫生及工效学研究
7. 服装时尚、创意设计与管理
8. 智能服装的设计、研究及应用
9. 印染及后整理新工艺与新技术
10. 生态染整与绿色化学

汽车工程学院

1. 车辆系统动力学 (NVH 测控技术)
2. 车辆传动技术 复杂曲面先进制造技术
3. 车辆液压传动与控制技术 汽车与工程机械系统建模与计算机仿真技术, 汽车产品虚拟样机技术
4. 车辆电子控制技术
5. 车辆检测技术
6. 地面力学 汽车零部件损伤机理
7. 汽车车身设计与制造 车身质量控制
8. 内燃机节能减排、柴油机电控 汽车发动机排放控制,



9. 电动汽车关键技术
10. 汽车可靠性设计与轻量化

城市轨道交通学院

1. 地铁信号系统的国产化
2. 城轨车辆车载控制网络技术发展方向
3. 城市轨道交通信号系统的关键技术
4. 自动售检票系统（AFC）的发展现状与应用分析
5. 轨道交通通信系统的信号检测与处理技术
6. 轨道车辆关键部件检测、关键结构优化设计
7. 轨道车辆安全检测与监测预警、故障诊断及维护技术
8. 城市轨道交通噪声与振动源强数据分析
9. 轨道车辆制动/振动能量回收技术
10. 城市轨道交通对商业集聚的影响

由于学院、专业众多，导致评审工作比较复杂，所以特根据各学院具体情况拟定以上各学院的研究方向。有关各学院专业研究方向，或许有不足之处，请理解、谅解。谢谢！
该文件的最终解释权归上海工程技术大学研究生会！

上海工程技术大学研究生会
二〇一三年十一月二日



附件 2

上海工程技术大学“稷下”研究生学术论坛论文格式

张三, 李四

(上海工程技术大学 电子电气工程学院, 上海 201620)

摘要: 摘要 100-200 字; 五号字楷体; 单倍行距。(包括目的、方法、结果和结论四要素)

关键词: 3-5 个; 五号字楷体; 分号分开; 最后一个关键词后面无标点符号

英文标题 Times New Roman 三号

Zhang San, Li Si-wu

(College of Electrical and Electronic Engineering, Shanghai University of Engineering
Science, shanghai 201600, China)

Abstract: 英文摘要为五号 Times New Roman, 单倍行距。(英文摘要需与中文摘要对应)

Key words: 3-5 个; 五号 Times New Roman; 分号分开; 最后一个关键词后面无标点符号

1 一级标题小四号字黑体

1.1 二级标题五号字黑体

正文内容为五号字宋体, 首行距缩进二个字符, 章节标题靠右侧, 全文 3000-6000 字为宜。

1.2 页面设置

全文 A4 幅面, 单倍行距。上下页边距 2.5cm, 左右页边距 2.5cm, 不设装订线, 页码底部居中, 不设置页眉。

1.3 字体设置

论文标题三号字黑体居中, 上下各空一行; 作者: 小四号字宋体居中; 地址: 五号字宋体居中; 摘要: 五号字黑体 (摘要内容: 五号字楷体 100-200 字); 关键词: 五号黑体 (关键词内容: 3-5 个, 五号字楷体); 一级标题: 小四号字黑体; 二级标题: 五号字黑体; 正文: 五号字宋体, 单倍行距。参考文献内容: 小五号字, 宋体, 具体格式如下文“参考文献”。

1.4 英文字体

全文英文和数字用 Times New Roman 体。字号参照中文。

2 公式、定理、图、表采用单序编号

定理、定义等都采用单序编号。

定理 1 数学公式: 用公式编辑器或 Mathtype, 按单序编号, 如(1) (2)…。, 右对齐。

图表: 居中, 按单序编号, 小五号宋体。如表 1, 图 1, …。

$$dK(t) = [sY(t) - \delta K(t)]dt + K(t)du_K \quad (1)$$

表 1 数据表

重量 (g)	强度 (GPa)
25	100
60	200
78	300

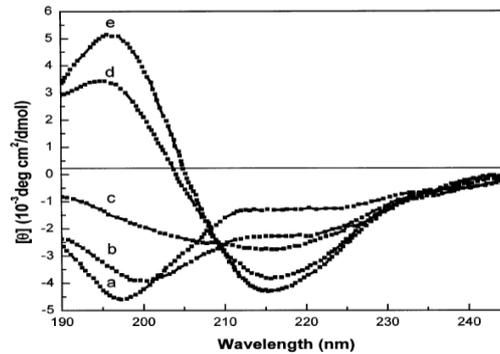


图 1. 数值模拟

3 征文说明

1、所提交论文应切合专业方向，围绕论坛主题，结构严谨，表达清晰，具有创新性 & 学术性。

2、正文字数以 3000-6000 字左右为宜，论文查重率不得超过 10%；论文中图、表、公式的格式要规范。

3、论文作者应为在读研究生，论文内容应为最近研究成果。未发表成果或近期已发表的成果均可投稿，但已发表成果须在页脚注明发表的期刊名和卷期号。

4、征文截止时间为 11 月 26 日。

5、请于截止日期前将论文以 word 2003 文档形式发送至邮箱 gcdjxlt@126.com，邮件主题及文档名称均注明“学院+专业+姓名+电话”字样。

6、请严格按照规定的论文格式排版，否则不予受理。

参考文献

- [1] 黄真, 孔令富, 方跃法. 并联机器人机构学理论及控制[M]. 北京: 机械工业出版社. 1997 (中文书格式)
- [2] Eissen H N. An introduction to molecular and cellular principles of the immune response[M]. 5th ed, New York: Harper and Row, 1970. (英文书格式)
- [3] 徐益, 颜文俊, 诸静. 机器人三维图形仿真的实现 [J]. 计算机仿真, 2003, 20 (07) :72-75 (中文杂志格式)
- [4] Penin Luis F, Matsumoto Kohtarō. Force Reflection for Ground Control of Space Robots. IEEE Robotics and Automation Magazine. 2000, 7(4):50-63. (英文杂志格式)