



武昌首义学院图书馆
WUCHANG SHOUYI UNIVERSITY LIBRARY

毕业论文专题讲座

——图书馆



周丽

春节过去了，对于很多
即将毕业的学生盆友来说
这是噩梦的开始呀
从天堂掉进地狱的感觉也不过如此



同学,你怎么了? 快起来改论文啊

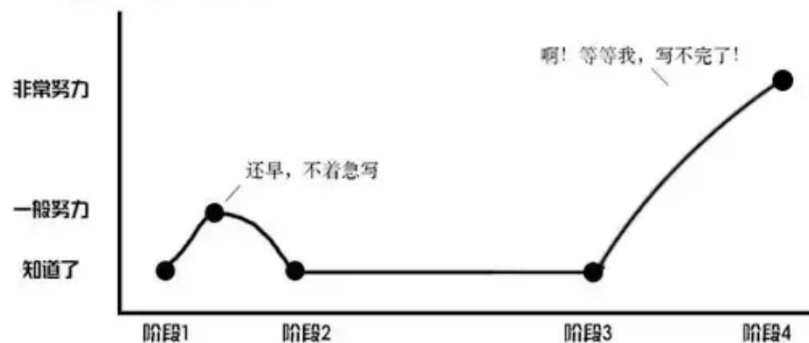


论文没开动

听说进入毕业后
学生盆友们的论文进度
一般是下图这样的？



写论文每个阶段的状态



- 阶段1：导师，选题
- 阶段2：开题报告
- 阶段3：初稿，一二三四……N稿，终稿
- 阶段4：查重，打印装订，开题答辩，答辩

毕业论文专题讲座



1

毕业论文资料查找与利用

2

外文摘要翻译技巧

3

论文WORD排版



4

答辩PPT制作

模块三：利用WORD进行论文排版提纲



1

武昌首义学院本科毕业论文撰写规范解读

2

利用2010版WORD进行论文排版

单位代码: 10359
学 号: 2015110104



合肥工
Hefei Un

硕士学位 MASTER'S DIS

(学术研

论文题目: 双臂地面清
学科专业: 机械制
作者姓名:
导师姓名: 夏永
完成

单位代码: 10359
学 号: 2015110104

分类号: TP278
密 级: 公开



合肥工业大学
Hefei University of Technology

硕士学位论文 MASTER'S DISSERTATION

论文题目: 双臂地面清洁机器人的结构设计
学位类别: 学历硕士
专业名称: 机械制造及其自动化
作者姓名: 张嘉伟

◆ 简明、精准，不啰嗦，避免引起歧义;

◆ 核心概念不宜多，最多两个，否则难以把握研究主题。

- 封面
- 声明
- 致谢
- 摘要
- 英文摘要
- 目录
- 插图清单
- 表格清单
- > 第一章 绪论
- > 第二章 双臂清洁结构
构设计
- > 第三章 双臂清洁学
学分析
- > 第四章 清洁机器
系统
- > 第五章 总结与展
- 参考文献
- 攻读硕士研究生期
术活动及成果情

本人郑重声明：所呈交
取得的成果。据我所知，除
其

本人

即论
以等

- 封面
- 声明
- 致谢
- 摘要
- 英文摘要
- 目录
- 插图清单
- 表格清单
- > 第一章 绪论
- > 第二章 双臂清洁机器
结构设计
- > 第三章 双臂清洁机器
学分析
- > 第四章 清洁机器人控
统
- > 第五章 总结与展望
- 参考文献
- 攻读硕士研究生期间
术活动及成果情况

- 封面
- 声明
- 致谢
- 摘要
- 英文摘要
- 目录
- 插图清单
- 表格清单
- > 第一章 绪
论
- > 第二章 双
构设计
- > 第三章 双
学分析
- > 第四章 清
统
- > 第五章 总
论
- 参考文献
- 攻读硕士
术活动及

致谢

从硕士研究生入学到现在即将刚毕业，一晃已经有两年多时间了，回顾硕士研究生期间的科研生活，从入学选课、知识储备、企业实习、课题确定、深入以及完成，我的导师夏永胜老师都付出了巨大的精力，给与了我莫大的帮助。另外，夏老师渊博的学识、严谨的治学态度以及豁达的为人处世风格都深深影响着我，让我明白治学处世皆学问，使我受益匪浅。在此需要向我的导师夏老师表示由衷的感激以及崇高的敬意，感谢您在科研和生活中对我的帮助、教导以及关切。

感谢中科院合肥物质科学研究院给我提供了实习和调研的平台，感谢实习和调研期间的员工和同学们对我的照顾和帮助。并感谢曾亿山老师一直对我的指导和关心，在学习和生活上给了我很大的帮助。

感谢研究生期间一起学习和生活的同学伙伴们，感谢他们在我学习科研中对我的支持与鼓励，也感谢他们陪伴我走完了研究生的学习生活。感谢合肥工业大学 604 实验室硕士研究生刘睿、屈鹤及其他同门的无私帮助！感谢室友的陪伴以及生活上的照顾。在三年的研究生学习生活中，我们一起学习、一起生活、相互关心、共同进步。在研究课题期间，你们也给予我很多的帮助，和你们之间的真挚友谊，将是我一生最宝贵的财富。

感谢我的家人和亲戚朋友在我读研期间给予的支持与关怀，让我拥有了读研的机会，更好的提升自己。

最后，感谢所有审阅本论文以及答辩组的老师，感谢你们能够抽出宝贵的时间审阅我的论文并提出宝贵的意见。

作者：张嘉伟

2018 年 3 月

ABSTRACT

摘要

机器人目前是我国的朝阳产业，适用于行业等。本课题主要在移动机器人的基础上，适用于室内的商业场所。本文主

(1) 详细地介绍设计的清洁机器人结构。本文对机构的关键位置进行力学分析，验证了整个结构的可靠性。

(2) 对清洁机器人进行更深入的力学动力学关系，利用对舵机角度的控制来实现方法在移动机器人的基础上从运动学进行

Now robot is a sunrise industry in China and is applicable to all walks of life, such as industry, service, and medical. This project mainly designs a cleaning robot based on mobile robot, which is fully automatic and suitable for indoor commercial establishments. The main contents of this article is as follows:

(1) A detailed description of the design of the cleaning robot structure, which includes a moving mechanism, a transmission mechanism, and a cleaning mechanism is presented. In this paper, the key positions of the mechanism are analyzed by mechanical analysis, and the mechanism is analyzed by Solidworks mechanics to verify the reliability of the entire structure. Secondly, this paper designs the overall framework of the hardware system of the cleaning robot. This paper mainly compares and selects the performance of various types of hardware, designs a hardware platform for cleaning robots, and designs an embedded system suitable for indoor cleaning robots.

(2) Perform more in-depth mechanical analysis of the cleaning robot. In this paper, the dynamics of the system control are calculated, and the control of the angle of the servo is used to implement the cleaning tool. In this paper, using the method of

◆ 摘要是一篇论文的浓缩和精华，需要让人一眼了解到你做了什么，有哪些重要发现；

◆ 摘要四要素：目的、方法、结果结论；

◆ 中文摘要不超过400字为宜；

◆ 外文摘要不超过250个实词；

◆ 用第三人称，不要使用“本人”、“我们”等作为文摘陈述的主语。

目录

- 封面
- 声明
- 致谢
- 摘要
- 英文摘要
- 目录**
- 插图清单
- 表格清单
- 第一章 绪论
- 第二章 双臂清洁机
构设计
- 第三章 双臂清洁机
学分析
- 第四章 清洁机器人
统
- 第五章 总结与展望
- 参考文献
- 攻读硕士研究生期
术活动及成果情况

致谢.....	
摘要.....	
ABSTRACT.....	
插图清单.....	
表格清单.....	
第一章 绪论.....	4.1
1.1 课题研究背.....	4.3.1
1.2 国内外发.....	4.3.2
1.2.1 国外.....	4.3.3
1.2.2 国内.....	4.4
1.2.3 国内.....	4.5.1
1.3 论文主要.....	4.5.2
第二章 双臂清洁机.....	4.6
2.1 引言.....	4.7
2.2 具体功能.....	4.8
2.3 机械结构.....	
2.3.1 移动.....	
2.3.2 硬件.....	
2.3.3 传动.....	
2.3.4 清洁.....	
2.4 本章小结.....	
第三章 双臂清洁机.....	
3.1 引言.....	
3.2 材料选择.....	
3.3 清洁机器.....	
3.3.1 传动.....	
3.3.2 静力.....	
3.3.3 关键.....	
3.3.4 传动.....	
3.4 移动中的.....	
3.5 本章小结.....	
第四章 清洁机器人.....	

插图清单

图 1.1 Roomba 9.....
图 1.2 小“三叶.....
图 1.3 RC3000 清.....
图 1.4 LG 机场清.....
图 1.5 三类机器.....
图 1.6 TurtleBot.....
图 1.7 KV8 清扫.....
图 1.8 Nexus 平.....
图 1.9 先锋 3-A.....
图 2.1 清洁机器.....
图 2.2 常见轮式.....
图 2.3 机器人运.....
图 2.4 汽车两和.....
图 2.5 清洁机器.....
图 2.6 底盘平台.....
图 2.7 底盘平台.....
图 2.8 清洁机器.....
图 2.9 清洁机器.....
图 2.10 连杆机.....
图 2.11 连杆机.....
图 2.12 清洁机.....
图 2.13 清洁连.....
图 2.14 清洁机.....
图 3.1 清洁机器.....
图 3.2 清洁机器.....
图 3.3 短轴空阶.....
图 3.4 短轴结轴.....
图 3.5 长轴空阶.....
图 3.6 长轴空阶.....
图 3.7 长轴结轴.....
图 3.8 长轴结轴.....

表格清单

表 2.1 电机参数表.....	17
表 3.1 铝合金性能表.....	23

第一章 绪论

1.1 课题研究背景及意义

机器人目前是机械行业的重点发展方向之一。目前机器人行业，从太空作业到工厂工作，再到家庭和精密操作，机器人特点和优势。随着现代科技的高速发展，服务类机器人逐渐出现

第五章 总结与展望

5.1 总结

本文在移动机器人的基础上，设计出了一套完整的清洁机器人结构，对其进行了力学等方面的分析。首先本人查阅了大量国内外关于清洁机器人和服务机器人的文献，理解了移动机器人内部的原理结构，并在实习期间对移动机器人的构造和软硬件进行了认真的学习。本文的研究内容主要分为以下几个部分

- ◆ 正文是论文的核心，在引言引出问题后分析问题和解决问题。这一部分是作者研究成果的学术性和创造性的集中表现。
- ◆ 围绕一个中心安排结构，取舍材料，展开论证。
- ◆ 合理构段。每一段必须集中表达一个意思；注意各段之间的逻辑联系与衔接，使文章承上启下，前后照应。
- ◆ 灵活运用立论的各种具体论证方法(例证、引证、类比、反证法等)。
- ◆ 结论是论文的基本构成成分，不能不写结论，结论用语需斩钉截铁，不能写成对文中各段小结的简单重复。如果得出结果的要点在正文没有明确给出，可在结论部分以最简洁易懂的文字写出。

封面

声明

致谢

摘要

英文

目录

插图

表格

第一章

第二章

第三章

第四章

第五章

参考文献

攻读学位

期间

发表的

全稳定的。

下面将分析整体在静止中打开整个结构，在长轴安装引力，如下图 3.14 所示。



Figure

最终运行后，可以得到如



Figure 3.1

将视角调整，发现系统

的部分

(1) 存在 $T, \mu_1 > 0$ ，能够使 $\forall t \geq 0$,

$$\int_0^{t+T} (|v_d(s)| + |\omega_d(s)|) ds \geq \mu_1$$

(2) $\mu_2 > 0$ ，使得

$$\int_0^{\infty} (|v_d(s)| + |\omega_d(s)|) ds \leq \mu_2$$

这样可以得到一个光滑的反馈控制律 (v, ω) ，能够满足

$$\lim_{t \rightarrow \infty} (q(t) - q_d(t)) = 0$$

最终控制器的跟踪误差 $q_e = T(q) - q_d$ ：

$$\begin{bmatrix} x_e \\ y_e \\ \theta_e \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x - x_d \\ y - y_d \\ \theta - \theta_d \end{bmatrix}$$

通过上式，可以得到如下所示的跟踪误差：

$$\begin{aligned} \dot{x}_e &= \omega y_e + v - v_d \cos \theta_e \\ \dot{y}_e &= -\omega x_e + v_d \sin \theta_e \\ \dot{\theta}_e &= \omega - \omega_d \end{aligned}$$

在此需定义一个时变信号 $\alpha = \alpha(t, x_e, y_e)$ ，以方便控制

$$\alpha = \rho(t)h(t, x_e, y_e)$$

$$\begin{aligned} \dot{\rho} &= -(|v_d(t)| + |\omega_d(t)|)\rho \\ \rho(0) &= 1 \end{aligned}$$

此时，需假定 $h(t, x_e, y_e)$ 满足以下的假设条件：

$h(t, x_e, y_e)$ 二阶可导，其关于时间变量 t 的一阶和二阶导数能够满足三个性质：

(1) $h(t, 0, 0) = 0$ ，且 $h(t, x_e, y_e)$ 能够满足

$$\frac{\partial h}{\partial t} \dots \frac{\partial h}{\partial x_e} \dots \frac{\partial h}{\partial y_e} \dots$$

$$|h(t, x_e, y_e)| \leq h_0, \forall t \geq 0, \forall (x_e, y_e)$$

第三章 双臂清洁机器人力学分析

3.1 引言

清洁机器人属于移动机器人中的一种。经过一系列发展，移动机器人的运动学问题被人们在理论和实际中不停地探索。人们希望能够设计出一个完美的控制器，来解决移动机器人的轨迹问题。移动机器人最大的难点在于控制律问题，需要从运动学进行分析，计算时各类参数需要满足一些约束条件。

本章的主要任务是对清洁机器人进行力学分析。首先本章对清洁机器人进行了材料的选择和自由度的计算，接着对具体脆弱的关键位置进行了力学计算，以验证机械结构的合理性，并对机械结构进行了 Solidworks 力学分析。然后本章提出了简单的控制律，可以分析清洁机器人的轨迹跟踪问题，并从运动学进行设计，利用 Lyapunov 工具设计出适合该清洁机器人的控制律。

3.2 材料选择

清洁机器人的设计要求是在保证结构稳定可靠的前提下，争取结构美观轻便。在选择材料时，一方面要进行强度方面的计算，使其能够满足清洁机器人的应力、扭矩等要求，另一方面需要选取轻质耐磨的材料，满足实际需求。

在材料上，铝合金具有其独特的优势。铝合金的密度偏低，强度胜过同类合金。具体铝合金的性能如下表 3.1 所示。

表 3.1 铝合金性能表

Tab 3.1 Aluminum Alloy Performance Table

铝合金牌号	拉伸强度 (MPa)	屈服强度 (MPa)	延伸率 (1/16in)	熔点范围 (°C)	密度 (g/cm³)
5052-H112	175	195	12	500-635	2.82
5083-H112	180	211	14	607-650	2.72
6061-T651	310	276	12	570-640	2.72
7050-T7451	510	455	10	580-650	2.73
7075-T651	572	503	11	490-630	2.82
2024-T351	470	325	20	475-635	2.82

由上图可知，6061、7050 和 7075 的力学性能较好。6000 系列的铝合金含有

◆正文使用图表，可使表述内容的逻辑性、准确性更强。

参考文献

- [1] 肖雄军,蔡自兴.服务机器人的发展[J].自动化博览,2004(6):10-13.
- [2] Brian R. Robots reach the home floor [J]. Industrial Robot, 2001, 28(1): 27-28.
- [3] 邢敏.清洁机器人系统开发及路径规划研究[D].北京交通大学硕士论文,2005.
- [4] 赵金星.割草机器人总体设计与关键技术研究[D].南京理工大学硕士学位论
- [5] 范路桥,姚锡凡,祁亨年,蒋梁中.排爆机器人的研究现状及其关键技术[J].机器人,2008,36(6):139-143.
- [6] 朱世强,刘瑜,庞作伟等.自主吸尘机器人研究现状[J].机器人,2004,(6):569-574.
- [7] Marrone Fabrizio, Raimondi Francesco M. Kinematics and control of a household assistant [J]. WSEAS Transactions on Circuits and Systems, 2005, 4(4): 224-231.
- [8] Fiorini P, Prassler E. Cleaning and household robots: A technology survey [J]. Robotics and Autonomous Systems, 2000,9(3):227-235.
- [9] 李金山,李琳,谭定忠.清洁机器人概述[J].中国科技信息,2005,5:18.
- [10] 林红,翁桂荣.地面清扫机器人的研究[J].基础自动化,2000,7(4):29-31.
- [11] 罗胜.吸尘机器人的现状及其智能系统的若干关键技术[J].传感技术学报,2007,26(11):5-9.
- [12] Marrone Fabrizio, Raimondi Francesco M. Kinematics and control of a household assistant [J]. WSEAS Transactions on Circuits and Systems, 2005, 4(4): 224-231.
- [13] 马耀,朱世强,吴海彬.智能吸尘器的开发及设计[J].电子技术应用,2000,26(12):10-13.
- [14] Adorni G, Cagnoni S, Enderle S, et al. Vision-based localization for mobile robots [J]. Robotics and Autonomous Systems, 2001, 36(2-3): 103-119.
- [15] 董晓杰,陈启军.卡尔曼滤波在足球机器人定位中的应用[J].装备制造技术,2008,27(6):110-113.
- [16] 陈小宁,黄玉清,杨佳.多传感器信息融合在移动机器人定位中的应用[J].传感技术学报,2008,27(6):110-113.
- [17] 李瑞峰,李伟招.基于多传感器信息融合的移动机器人路径规划[J].机电工程,2010,37(1):20-23.
- [18] 厉茂涛,洪炳培.移动机器人的概率定位方法研究进展[J].机器人,2005,27(1):1-5.
- [19] Stachniss C, Burgard W. Mobile Robot Mapping and Localization in Large Environments [J]. Proceeding of the International Conference on Artificial Intelligence, 2005: 1324-1329.
- [20] 李群明,熊蓉,褚健.室内自主移动机器人定位方法研究综述[J].机器人,2004,26(1):1-5.

攻读硕士研究生期间的学术活动及成果情况

1) 获得的学术奖励:

- (1) 刘睿,曹宝璇,张嘉伟,赵彦楠,许胜涛.远程监控婴儿爬行训练助推器.2017年合肥工业大学第三届“互联网+”创新创业大赛创意组优胜奖.

2) 发表的学术论文:

- (1) 张嘉伟,曾亿山.清洁机器人结构分析设计[J].日用电器,2018,7.

3) 待发表的学术成果:

- (1) 张嘉伟,曾亿山.旋转清扫装置.中国, CN201711298372.7[P]. 2017-12-08 (实审中)

◆中文15篇,外文2篇。

1、毕业论文格式规范文件解读



题目 (中英文)

- 字数少于25字，不使用标点符号；
- 封面题目一号黑体字，其他三号黑体字；英文标题一号Times New Roman字体（加粗），实词首字母一律大写。

摘要 (中英文)

- 中文摘要350字左右；外文摘要应与中文摘要内容一致；
- 中、外文摘要与关键词单独成页置于目录前，中文在前，外文在后；
- 外文摘要用小四号Times New Roman字体，题头摘要（小二加粗）。

关键词 (中英文)

- 按词条的外延层次从大到小排列，且在摘要中出现，一般列3~8个。

目录

- 三级目录顶格书写，目录题头三号黑体字居中；
- 包括摘要与论文中全部章节的标题、页码、致谢、参考文献、附录等。

章节标题

- 独占一行，字数一般在15字以内且不使用标点符号；
- 每章标题应置于页首，其他层次标题不得置于页面的最后一行（孤行）。

参考文献

- 参考文献数量应不少于15篇，其中外文文献（原文）应不少于2篇。参考文献应单独成页。

1、毕业论文格式规范文件解读



引用文献原文

- 引用**原文**应加引号；
- 若引用**原意**，文前用**冒号或逗号**，不用引号；
- 较完整的**长段引文**应**提行独立成段**，即在冒号后另起一段。

公式

- 公式序号**按章编**，并在公式后靠页面右边线标注；
- 公式较长时在等号“=”或运算符“+、-、×、÷”处转行，转行时运算符书写于转行式前，不重复书写。

插表

- 表序按章编排。表序与表名置于表上，居中排写。

插图

- 图号按章编排。图题置于图下，图注或其他说明时置于图与图题之间；
- 插图与其图题为一个整体，**不得拆开排写于两页**。

照片图

- 原版照片粘贴。对显微组织类照片**必须注明放大倍数**。

2.利用2010版WORD进行论文排版



2.1 设置页码

要求：封面页没有页码

摘要至目录页罗马数字页码

正文阿拉伯数字页码。

封面	目录部分	目录部分	正文部分	正文部分
这里是封面 文字文字文 字文字文字	文字.....1 文字.....2 文字.....3	文字.....4 文字.....5 文字.....6	正文文字 文字文字文 字文字文字	正文文字 文字文字文 字文字文字
	I	II	1	2

2.利用2010版WORD进行论文排版



第一步：设置文档的统一页码



论文演示 - Microsoft Word(产品激活失败)

文件 开始 插入 页面布局 引用 邮件 审阅 视图

封面 空白页 分页 表格 图片 剪贴画 形状 SmartArt 图表 屏幕截图 超链接 书签 交叉引用 页眉 页脚 页码 文本框 文档部件 艺术字 首字下沉 日期和时间 公式 符号 编号

页眉和页脚 页面顶端(T) 页面底端(B) 页码编号

简单 普通数字 1 普通数字 2 普通数字 3 X / Y 加粗显示的数字 1 加粗显示的数字 2

将所选内容另存为页码(底端)(S)

武昌首义学

学位论

《聊斋志异》对莫言小

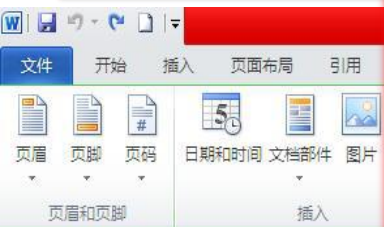
The Exploration of the "Strange Tales from Studio" on Mo Yan

学科门类: 文

作者姓名: XXX

2.利用20

第二步：设置封



分类号 _____
学校代码 10487

学号 M201071391
密级 _____

华中科技大学 硕士学位论文

图案化细菌纤维素的可控生物制造

学位申请人: 孙 臻

学 科 专 业: 微生物学

指 导 教 师: 杨 光 教授

答 辩 日 期: 2013年1月22日



封面页页码，删
马，完成封面页
置

2.利用2010版WORD进行论文排版



(空一行)

Abstract

(三号 Times New Roman 字体, 加粗, 居中)

(空一行)

Computer terms, which are the core part of computer science, are the key point to connect the past experience with the newest technology. Besides, it also has great impact on inheritance and development of computer knowledge. But the cultural differences of translators and the different translation methods they used all lead to many different versions of translation for one single computer term. Then this problem makes readers feel disconnected between old and new knowledge, and brings inconvenience to their communication with fellows.(小四号 Times New Roman, 行距固定值 20 磅)

(空一行)

Key words (四号 Times New Roman 字体, 加粗): computer terms; translation; translation strategy (用小四号 Times New Roman 书写词条, 各词条间用分号隔开)

要求:

1. 摘要中不标注引用文献编号。
2. 英文摘要写大约 20 行, 不要超过一页, 开头缩进四个字符, 一般不要求分段。(中文部分, 段首缩进两个汉字)
3. 关键词可以是单词, 也可以是词组, 只要 3-5 个, 除专有名词外, 一律小写; 关键词之间用分号隔开。
4. 英文行距为固定值 20 磅, 段前段后为 0; 中文摘要行距为固定值 23 磅, 段前段后为 0。(正文其他部分均为该格式要求)
5. 英文摘要与关键词与中文部分分开, 须各自单独成页, 中文摘要要与英文内容一致。
6. 为了体现客观性, Abstract 中时态用一般现在时, 用第三人称, 下列表达方式可供参考:
This thesis (paper, essay) argues (implies) that ...; In this thesis (paper, essay), ... (a theory, a topic, a viewpoint, etc.) is discussed (expounded, etc.); This thesis (paper, essay) discusses (deals with) ... (a theory, a topic, a viewpoint, etc.); The author holds that ..., etc.
7. 中英文摘要和目录的页码均为罗马数字。

(空一行)

Contents

(三号 Times New Roman 字体, 加粗, 居中)

(空一行)

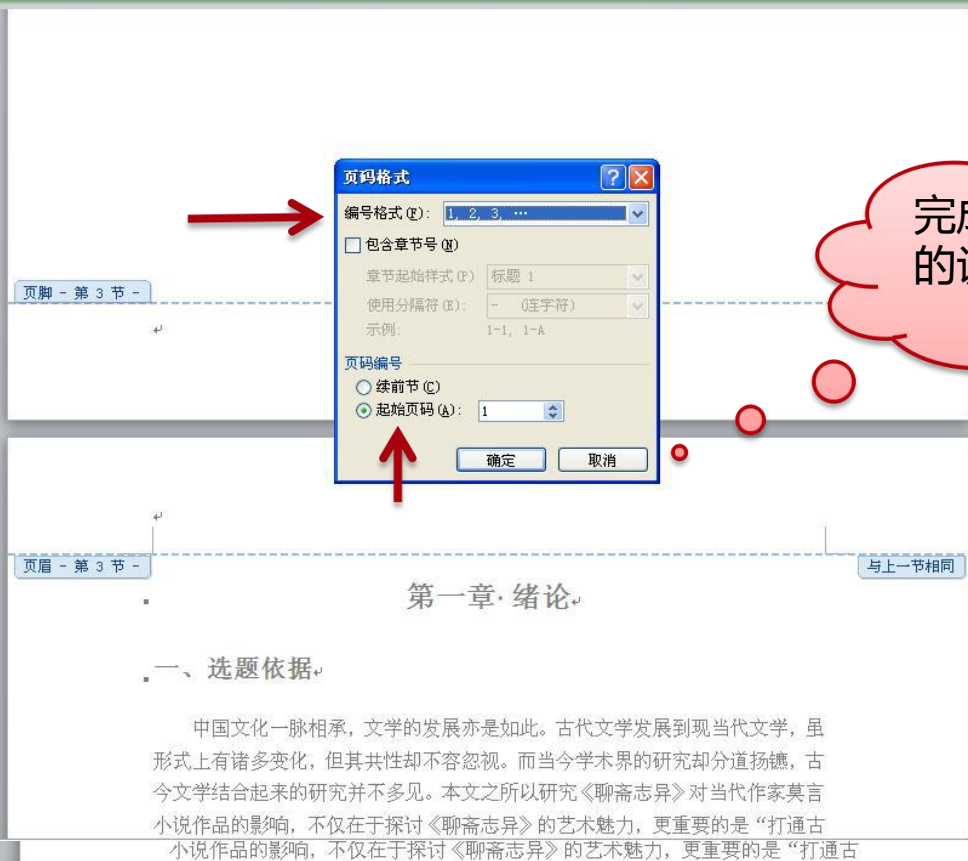
1. Introduction	1
2. Problems of computer terms translation	2
2.1 From the prospective of translators	2
2.2 From the prospective of readers	2
3. Analysis of computer terms and its translation methods	3
3.1 Word formation of computer terms	错误! 未定义书签。
3.2 Semantic features of computer terms	错误! 未定义书签。
3.3 Translation methods of computer terms	错误! 未定义书签。
4. Strategy of computer terms translation	4
4.1 Translation strategy based on books type	错误! 未定义书签。
4.2 Benefits of this strategy	错误! 未定义书签。
5. Conclusion	5
Acknowledgements	错误! 未定义书签。
References	错误! 未定义书签。

此模板中的目录是用域域域生成的, 不能通过未给大家做例子的, 不可直接在上面编辑、打印, 打印时会出现格式的错乱, WPS 看这个目录可更改格式来设置, 请大家根据自己的论文自己生成目录, 不会生成的可以手动按照要求格式调整目录。

要求:

1. 目录全部顶格书写, 排列整齐, 应包括摘要与论文中全部章节的标题及页码, 含正文章节、节、条标题 (编号到 2 级标题, 正文中可以出现 3 级标题, 不要出现 4 级标题)、致谢、参考文献、附录等。
2. 目录标题用三号 Times New Roman 加粗居中书写, 隔行书写目录内容, 目录中各章节标题及标题用小四号 Times New Roman, 页码也一律用小四号 Times New Roman 字体。
3. 生成的目录格式: 行距固定值为 20 磅, “段前”与“段后”为 0.5 行。

2.利用2010版WORD进行论文排版



第一章·绪论

一、选题依据

中国文化一脉相承，文学的发展亦是如此。古代文学发展到现当代文学，虽形式上有诸多变化，但其共性却不容忽视。而当今学术界的研究却分道扬镳，古今文学结合起来的研究并不多见。本文之所以研究《聊斋志异》对当代作家莫言小说作品的影响，不仅在于探讨《聊斋志异》的艺术魅力，更重要的是“打通古小说作品的影响，不仅在于探讨《聊斋志异》的艺术魅力，更重要的是“打通古

注意：



将论文中所有
一级标题使用
样式栏中标题
1的格式。



将论文中所有
二级标题使用
样式栏中标题
2的格式。

根据同样的步骤可以建立多级标题的格式，需要注意的是，同一类标题必须使用同一个样式。

2、利用2010版WORD进行论文排版

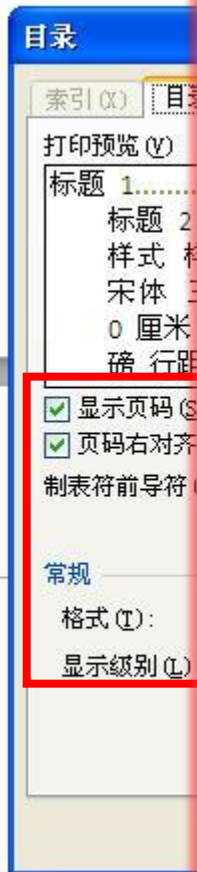


The screenshot displays the Microsoft Word 2010 interface. The title bar reads "论文演示 - Microsoft Word(产品激活失败)". The ribbon is set to "引用" (References). The "目录" (Table of Contents) button in the ribbon is highlighted with a red arrow. The "Table of Contents" task pane is open on the left, showing options for "手动目录" (Manual Table of Contents) and "自动目录 1" (Automatic Table of Contents 1). The "插入目录(I)..." (Insert Table of Contents...) option is highlighted with a red arrow. The main document area shows a preview of a table of contents with the title "目录" and a section for "分页符" (Page Break).

2、利用

目 录

摘 要.....	I
Abstract.....	II
1 导言.....	1
1.1 选题的背景及意义.....	2
1.2 研究方法.....	3
1.3 研究的目标.....	3
1.4 研究的不足.....	3
2 区域经济一体化理论及典型的组织.....	4
2.1 区域经济一体化理论的产生.....	4
2.1.1 各国合理配置人力、物力的需要.....	4
2.1.2 规模经济的效应巨大以及劳动生产率的提高.....	4
2.1.3 降低生产和流通成本的需要.....	4
2.1.4 稳定汇率并防范金融危机的需要.....	4
2.2 区域经济一体化理论的发展.....	5
2.3 区域经济一体化理论研究.....	7
2.3.1 关税同盟理论.....	7
2.3.2 大市场理论.....	9
2.3.3 协议性国际分工理论.....	9
2.3.4 综合发展战略理论.....	10
2.4 几个典型的区域经济一体化组织.....	10
2.4.1 欧盟.....	10
2.4.2 北美自由贸易区.....	11
2.4.3 亚太经济合作组织.....	11
2.4.4 上海经合组织.....	12



2.利用2010版WORD进行论文排版



今”；反思古代文学与当代文学的关系。如若可以提醒研究者往此方向研究，便是

脚注和尾注

位置

脚注 (F): 页面底端

尾注 (E): 文档结尾

转换 (C)...

格式

编号格式 (N): 1, 2, 3, ...

自定义标记 (M): 符号 (S)...

起始编号 (S): 1

编号 (M): 连续

应用更改

将更改应用于 (A): 本节

插入 (I) 取消 应用 (A)

言自述。在《我
来进行文学创
来自觉地以蒲

鼠标定位到需要插
脚注的尾端后面，
引用-插入脚注。

在此处按要求输入参考文献即可

2.利用2010版WORD进行论文排版



2.利用2010版WORD进行论文排版



设置单元格格式

数字 对齐 字体 边框 填充 保护

线条

样式 (S):

无

颜色 (C):

自动

预置

无 (N) 外边框 (O) 内部 (I)

边框

文本 文本

文本 文本

单击预置选项、预览草图及上面的按钮可以添加边框样式。

确定 取消

条件格式 套用 常规 差 好 适中 计算 检查单元格

插入 删除 格式 自动求和 填充 清除 排序和筛选 查找和选择

	A	B
1	姓名	分数
2	张三	
3	李四	99
4	王五	100

2.利用2010版WORD进行论文排版



参考文献

- [1] 孙宇,沈志渔. 中国在“亚洲工厂”中面临的机遇与挑战[J]. 首都经济贸易大学学报. 2013(01)
- [2] 林桂军,汤碧,沈秋君. 东亚区域生产网络发展与东亚区域经济合作的深化[J]. 国际贸易问题. 2012(11)
- [3] 汪占熬,陈小倩. 区域经济一体化经济效应研究动态[J]. 经济纵横. 2012(10)
- [4] 杨勇. 亚太区域一体化新特征与中国的策略选择[J]. 亚太经济. 2012(05)
- [5] 宜昌勇,郭韶伟,晏维龙. 从空间经济学看东亚区域经济一体化进程[J]. 国际经济合作. 2012(08)
- [6] 庄芮. 亚太区域经济合作下的中国 FTA 战略[J]. 国家行政学院学报. 2012(03)
- [7] 方笑君,孙宇. 新时期亚太经济一体化进程分析[J]. 国际贸易. 2012(04)
- [8] 余泳. 中国—海合会经贸合作的成果、挑战与前景[J]. 阿拉伯世界研究. 2011(06)
- [9] 林桂军,邓世专. 亚洲工厂及关联度分析[J]. 世界经济与政治. 2011(11)
- [10] 刘建昌. 自由贸易区:中国对外贸易发展的稳定器[J]. 对外经贸实务. 2011(07)
- [11] 刘晨阳著.中国参与双边 FTA 问题研究[M]. 南开大学出版社, 2006
- [12] 张秀生,卫鹏鹏主编.区域经济理论[M]. 武汉大学出版社, 2005
- [13] 孟夏著.亚太区域贸易安排研究[M]. 南开大学出版社, 2005
- [14] 廉晓梅著.APEC 区域经济合作模式与发展前景研究[M]. 中国社会科学出版社, 2005
- [15] 成键等著.区域性国际组织与中国战略选择[M]. 贵州人民出版社, 2004
- [16] 张蕴岭,赵江林主编.亚太区域合作的发展[M]. 世界知识出版社, 2003

- [J] ——期刊文章
- [M] ——专著
- [C] ——会议论文集
- [D] ——学位论文
- [R] ——报告
- [S] ——标准
- [P] ——专利
- [EB/OL] ——文献网络版

依据：GB3469-83
《文献类型与文献载体代码》
以单字母方式标志各种参考文献

2.利用2010版WORD进行论文排版



2.5 参考文献格式

说明：对于英文参考文献，还应注意以下两点：

①作者姓名采用“**姓在前，名在后**”原则，具体格式是：姓，名字的首字母. 如：Malcolm Richard Cowley 应为：Cowley, M.R.，如果有两位作者，第一位作者方式不变，&之后第二位作者名字的首字母放在前面，姓放在后面，如：Frank Norris 与Irving Gordon应为：Norris, F. & I. Gordon；

②书名、报刊名使用斜体字，如：*Mastering English Literature*，*English Weekly*。

参考文献类型标注：

专著[M],论文集[C],报纸文章[N],期刊文章[J],学位论文[D],报告[R],标准[S],专利[P]

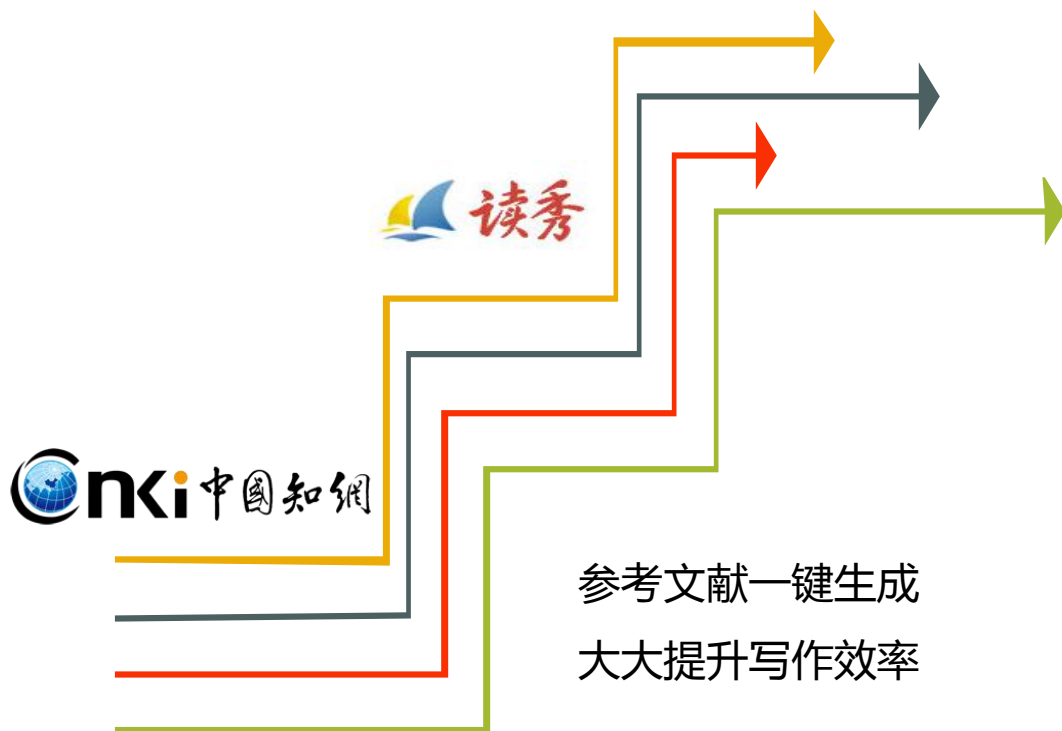
对于专著、论文集集中的析出文献，其文献类型标识建议采用单字母[A]；对于其它未说明的文章类型，建议采用单字母[Z]，如字典百科全书。

我校毕业论文要求：共15篇，外文2篇。

2.利用2010版WORD进行论文排版



2.5 参考文献一键生成



参考文献

- [1] 孙宇,沈志渔. 中国在“亚洲工厂”中面临的机遇与挑战[J]. 首都经济贸易大学学报. 2013(01)
- [2] 林桂军,汤碧,沈秋君. 东亚区域生产网络发展与东亚区域经济合作的深化[J]. 国际贸易问题. 2012(11)
- [3] 汪占熬,陈小倩. 区域经济一体化经济效应研究动态[J]. 经济纵横. 2012(10)
- [4] 杨勇. 亚太区域一体化新特征与中国的策略选择[J]. 亚太经济. 2012(05)
- [5] 宜昌勇,郭韶伟,晏维龙. 从空间经济学看东亚区域经济一体化进程[J]. 国际经济合作. 2012(08)
- [6] 庄芮. 亚太区域经济合作下的中国 FTA 战略[J]. 国家行政学院学报. 2012(03)
- [7] 方笑君,孙宇. 新时期亚太经济一体化进程分析[J]. 国际贸易. 2012(04)
- [8] 余泳. 中国—海合会经贸合作的成果、挑战与前景[J]. 阿拉伯世界研究. 2011(06)
- [9] 林桂军,邓世专. 亚洲工厂及关联度分析[J]. 世界经济与政治. 2011(11)
- [10] 刘建昌. 自由贸易区:中国对外贸易发展的稳定器[J]. 对外经贸实务. 2011(07)
- [11] 刘晨阳著.中国参与双边 FTA 问题研究[M]. 南开大学出版社, 2006
- [12] 张秀生,卫鹏鹏主编.区域经济学理论[M]. 武汉大学出版社, 2005
- [13] 孟夏著.亚太区域贸易安排研究[M]. 南开大学出版社, 2005
- [14] 廉晓梅著.APEC 区域经济合作模式与发展前景研究[M]. 中国社会科学出版社, 2005
- [15] 成键等著.区域性国际组织与中国战略选择[M]. 贵州人民出版社, 2004
- [16] 张蕴岭,赵江林主编.亚太区域合作的发展[M]. 世界知识出版社, 2003

2.利用2010版WORD进行论文排版



2.6 图片

图题由图号和图名组成。

图号按章编排，如第1章第一图 图号为“图1-1”等。

图题置于图下，图名在图号之后空一格排写。

结合系统的功能分析和界面组成的特点，作者设计了建模系统的基于组件的三层体系结构，如图 2.2 所示。

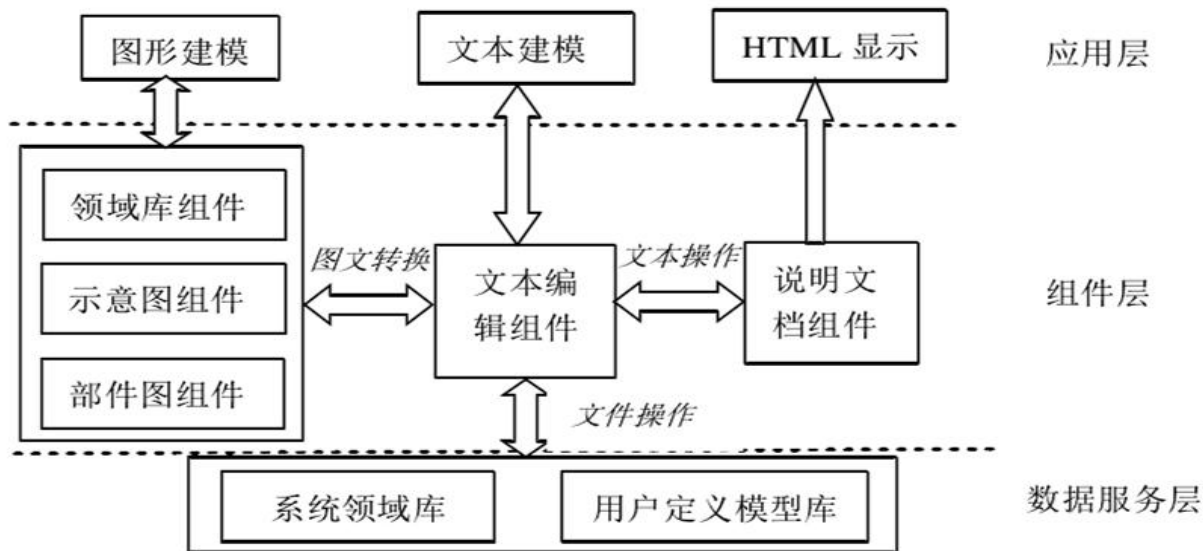


图1-1
MWorks系统体系结构



谢谢聆听

在线咨询员



图图工作时间：
8:00-22:00
(其余时间请留言)

(寒暑假照常服务)
9:00-55:00

图图工作时间：

