附件1：

**论文摘要格式**

整篇行距1.1倍（页边距：上2.3 cm，下2.45 cm，左2.0 cm，右2.0 cm；版式：奇偶页不同，首页不同；页眉距边界1.5 cm；页脚距边界1.75 cm。正文字体：10号，宋体）

论文题名（居中、小二、黑体）

一般不超过20个汉字，应简明、具体、确切，概括文章的要旨，符合编制题录、索引和检索有关原则，有助于选择关键词。题名中应包括较多的关键词。

第一作者1，通信作者1※，其他作者2（居中、四号、仿宋）

（1.作者单位，单位所在城市 邮编； 2. 作者单位，单位所在城市 邮编）（居中、小五、宋体）

文章均应有作者署名。不同工作单位的作者应在姓名右上角加注阿拉伯数字序号。作者的工作单位，均应包括单位全称、所在省市名及邮政编码，单位名称与省市之间应以逗号“，”分隔，整个数据项用圆括号“（）”括起。多作者的工作单位名称之前加与作者姓名序号相同的数字序号，各工作单位之间连排时以分号“；”分隔。

摘 要（小五、黑体）：中文摘要的编写执行GB6447-86规定，篇幅为200～300字。应具有独立性和自明性，不应出现图、表、数学公式、化学结构式和非公知公用的符号、术语和缩略语。摘要内容应包括研究目的、方法、结果和结论四要素，不加评论和补充解释；综述性、评论性文章可写指示性摘要。（小五、宋体）

关键词（小五、黑体）：农业；工程；编辑；科技；论文（小五、楷体。）

一般选3～8个关键词。按GB/T3860的原则和方法参照各种词表和工具书选取；未被词表收录的新学科、新技术中的重要术语以及文章题名中的人名、地名也可以作为关键词标出。词间用分号“；”分隔。

English title(居中、三号、Times New Roman)

文献标识码为A、B、C的文章应有相对应的英文题名，英文题名一般不宜超过10个实词。

The first author1, Corresponding author1※, The other author2(居中，5号，Tahoma)

(1. *the author’s unit*, *City* Code number, *Country*; 2. *the author’s unit*, *City* Code number, *Country*)

(居中，斜体，小五，Times New Roman，邮编（非斜体）)

中国作者姓名的汉语拼音采用姓前名后，中间为空格，姓氏的首字母大写，名字首字母大写，双名连写，姓、名均不能缩写。作者工作单位的英译文还应在邮编之后加“，China”。例：

王志刚1，陈向东2，诸葛英3

（1. 清华大学热能工程系，北京 100084； 2. 西安交通大学太阳能研究所，西安 710049；

3. 上海交通大学能源工程系，上海 200030）

Wang Zhigang1, Chen Xiangdong2, Zhuge Ying3

(1. *Department of Thermal Engineering*, *Tsinghua University*, *Beijing* 100084, *China*;

2. *Institute of Solar Energy*, *Xi’an Jiaotong University*, *Xi’an* 710049, *China*;

3. *Department of Power* & *Energy Engineering*, *Shanghai Jiaotong University*, *Shanghai* 200030, *China*)

**Abstract**（五号，Times New Roman，加粗）**:**中文摘要前加“摘要：”标识；英文摘要前加“Abstract：”标识。

关键词选择的规定：关键词选用建议参考《The Ei Thesaurus》（第5版），突出体现论文的工程性。

**Key words:** 中、英文关键词一一对应。中文前冠以“关键词：”，英文前冠以“Key words：”。

（此部分内容为五号，Times New Roman）

作者简介：张三，副研究员，主要从事农业电气化研究。Email：[123456@qq.com](mailto:123456@qq.com)

※通信作者：李四，博士，研究员，博士生导师，主要从事农业电气化研究。Email：[456789@163.com](mailto:456789@163.com)

论文集摘要范例

题目例：采摘机设计与试验

作者例：张三，李四※，王五，赵六

（四川农业大学，雅安，625014）

摘 要：研发了基于设施农业的果蔬采摘机械手，包括具有3个旋转关节自由度的采摘机械臂及具有力反馈功能的三指果蔬采摘末端执行器，并对其控制系统进行了开发。通过采摘模拟试验，验证了其作业性能、采摘效果。试验结果表明: 采摘机械手各关节与控制系统配合良好，运行稳定; 采摘末端执行器手指控制灵活，传感器响应灵敏，能够实现稳定抓取并不损伤果实，具有推广价值。

**Picking machine design and test**

Zhang San, Li Si※, Wang Wu, Zhao Liu

(*Sichuan Agricultural University*, *Yaan，*625014, *China*)

**Abstract:** Developed a fruit and vegetable picking manipulator based on facility agriculture, including a picking manipulator with 3 degrees of freedom of rotation joints and a three-finger fruit and vegetable picking end effector with force feedback function, and developed its control system. Through the picking simulation test, the operation performance and picking effect were verified. The test results show that the joints of the picking manipulator cooperate well with the control system, and the operation is stable; the finger control of the picking end effector is flexible, and the sensor response is sensitive, which can achieve stable grasping without damaging the fruit, which has promotion value.

作者简介：张三，副研究员，主要从事农业电气化研究。Email：[123456@qq.com](mailto:123456@qq.com)

※通信作者：李四，博士，研究员，博士生导师，主要从事农业电气化研究。Email：[456789@163.com](mailto:456789@163.com)