

飞行器数字化制造技术

——专业介绍

→ 我的专业

我们从小脚踏大地，仰望星空，每个人的心中都有一个朴素而又波澜壮阔的梦想——飞向蓝天。相信你曾遥想过，你制造的飞行器可以灵活的穿梭于城市中，或自由的翱翔于天际上，或静谧的飘浮于宇宙中。曾经这些梦想或许有些遥不可及，你也一度将其遗忘，抛在脑后。如今，我校飞行器数字化制造技术专业，圆您儿时之梦，成就壮丽未来。

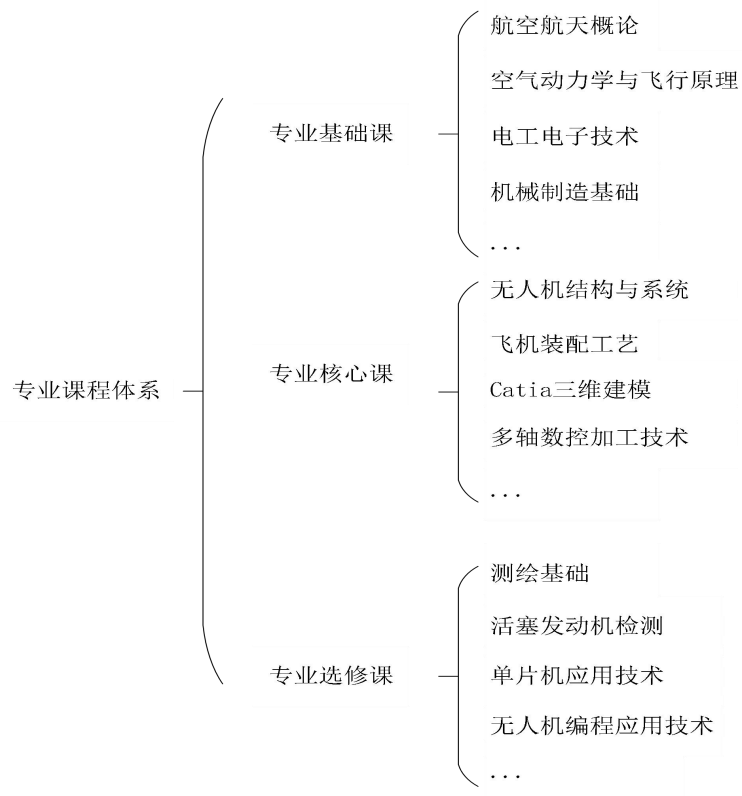


→ 我的课程

为了让同学们能尽快找到一份自己称心如意的工作，学院始终遵循“以服务为宗旨，以就业为导向”的办学理念，始终牢记“一切为了学生，为了学生的一切”的教学理念。

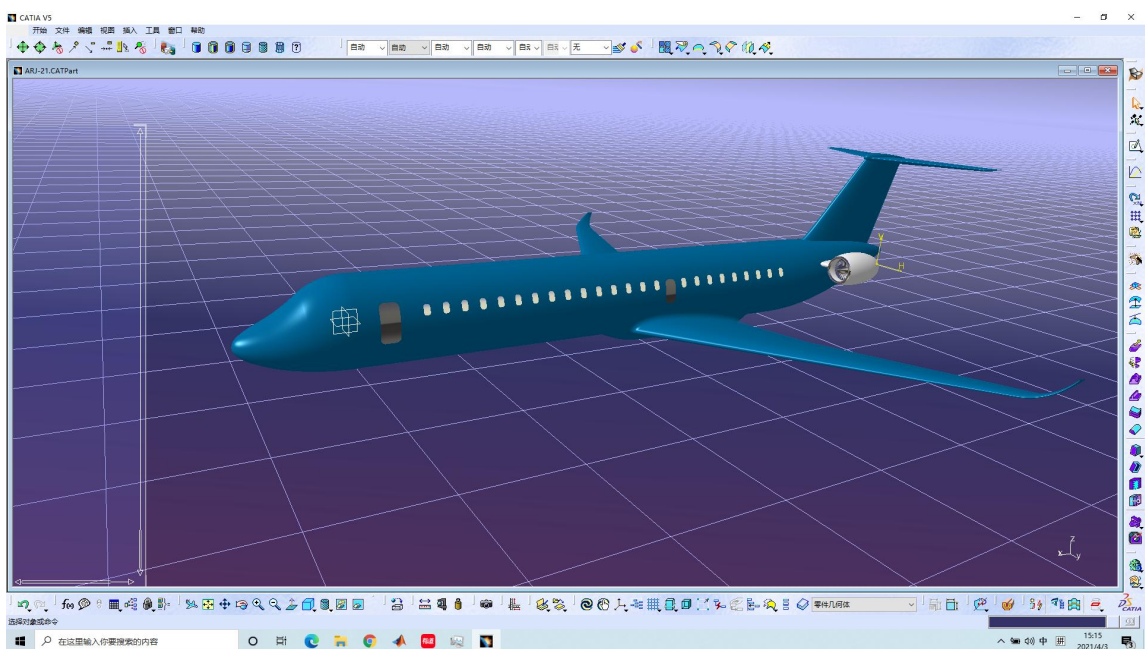
飞行器数字化制造技术专业课程体系按照专业基础课、专业核心课和专业选修课为主线进行构建，专业基础课为专业核心课打基础，专业选修课为学生就业打基础。专业课程内容紧密结合企业实践，教学内容突出以项目引导、任务驱动的教、学、做一体的教学模式，注重培养学生的动手能力和创新能力，开拓学生的专业知识面，促进学生的专业技能与就业岗位的“零距离”衔接。

经过3年的认真学习，同学们将能掌握无人机飞行原理、无人机生产制造基础、无人机设计入门、无人机组装调试、无人机驾驶操纵以及无人机实际应用等相关基础知识及实践技能。匹配无人机研发、制造、组装、调试、营销、飞行、教学、训练、表演等各岗位基本的知识储备和实践能力，为未来的发展开拓广阔的道路。



→ 我的专长

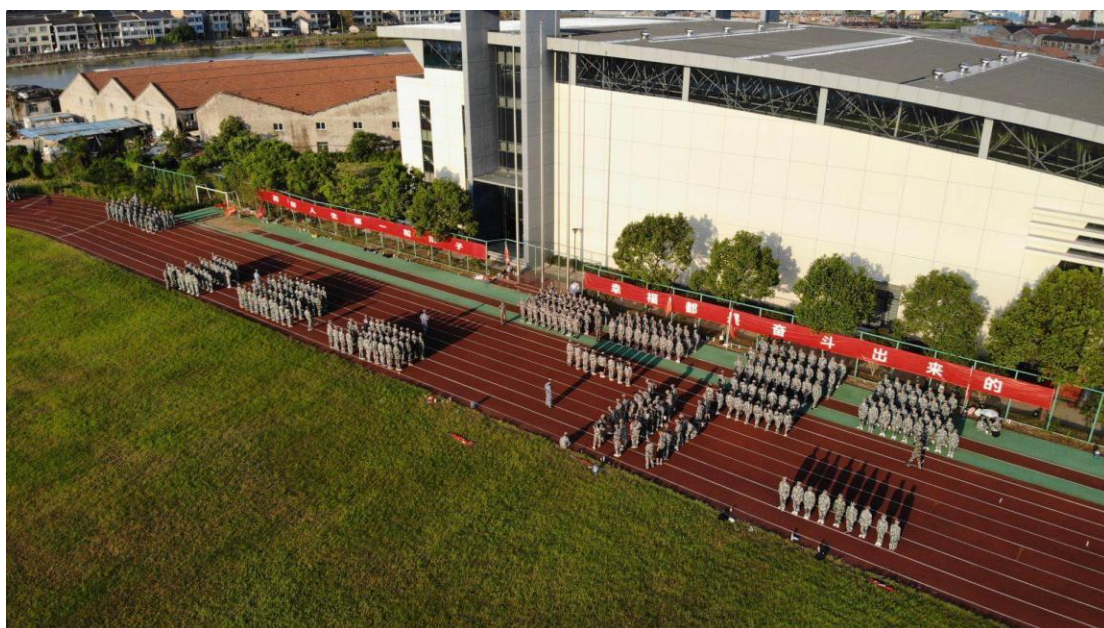
同学们，当你认认真真的在这里学完 3 年的专业知识与实践技能后，你将变得可有能耐了！你将逐步掌握那些曾经只能在视频里看到的炫酷技能！同学们，让大家看看你的专长吧！



我会飞行器建模



我会飞行器操作



我会航空摄影



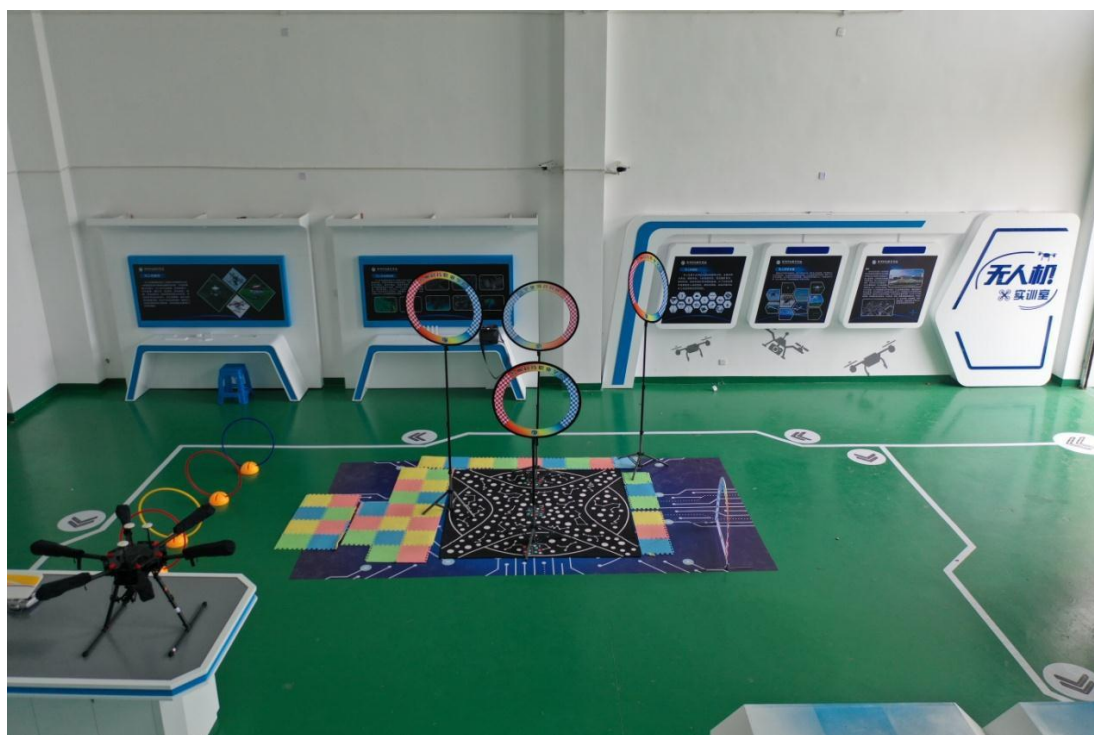
我会无人机组装



我会地理测绘

➔ 我的实训实践基地

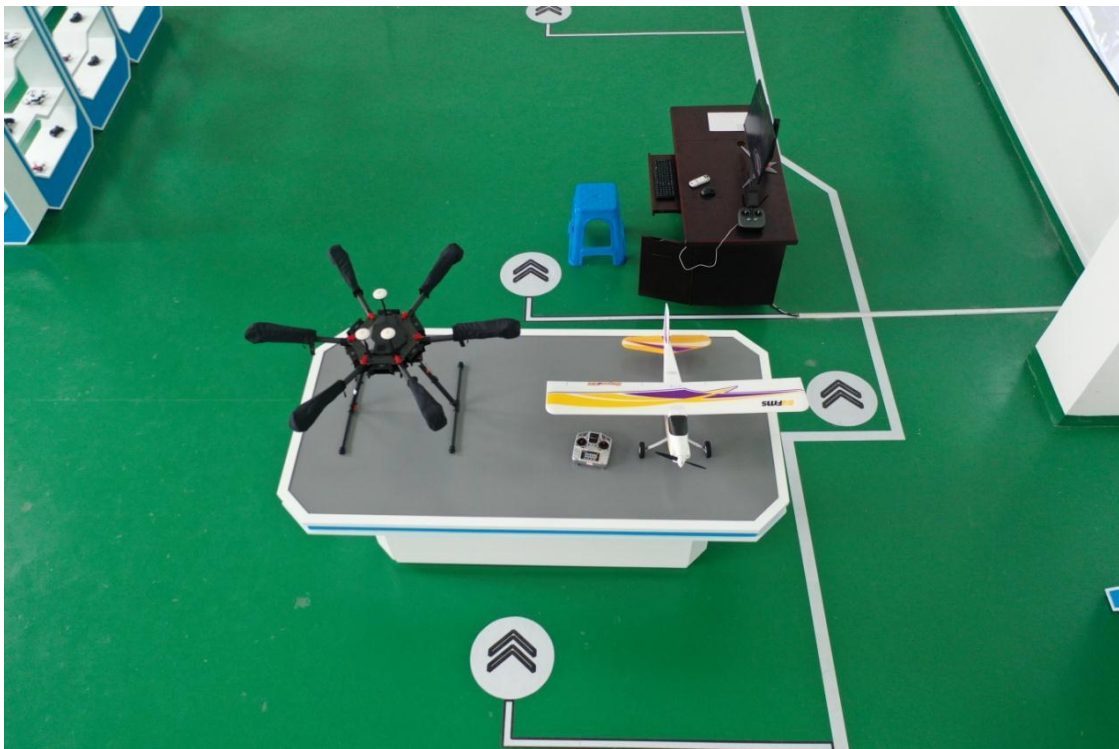
目前飞行器数字化制造技术教研室建有无人机实训室(兼无人机科普教育基地)和地理信息大数据无人机采集制作协同创新中心, 主要实训项目有无人机地理测绘实训、无人机制作实训、无人机编程实训和无人机飞行(模拟)训练。其中, 无人机实训室面积达 450 多平方米, 室外实训室面积达 1000 平方米, 配备有可变形四轴无人机、六轴多旋翼飞行器、3D 飞行模拟系统、固定翼遥控飞机等设备。专业与北航长鹰航空科技(台州)有限公司、台州天勤地理信息工程有限公司、北京四维益友信息技术有限公司、武汉飞航科技有限公司、台州添翼航空科技有限公司等相关企业进行合作, 推动联合共建实训室。



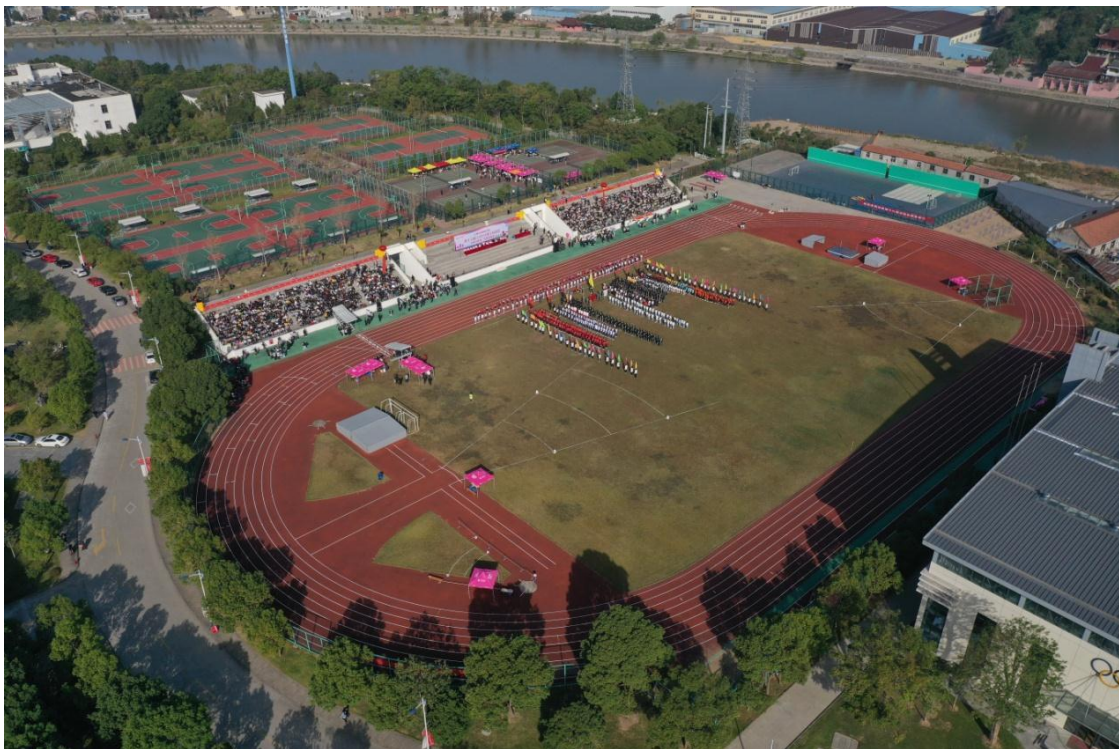
无人机编程实训项目



无人机制作实训项目



无人机地理测绘实训项目



无人机室外飞行训练区



地理信息大数据无人机采集制作协同创新中心

➔ 我的课余生活

同学们，在学校期间，你将有全新的校园生活等待你的体验，美丽的校园是你治学的理想场所，异常丰富的社团生活可充分展示你的才干，各类学科及技能竞赛你可尽情展现风采。总之，同学们，学校为你们准备了最好的物质条件，你还犹豫什么？



参加无人机比赛（上） 丰富多彩的校园生活（下）



→ 我的就业前景

依托浙江省首批“万亩千亿”平台之一的台州市通用航空产业平台，巨大的本地化生产能力将极大的带动相关岗位的发展，未来同学们的工作岗位选择多样。经过三年的努力学习，凭借扎实的基础知识和实践能力，同学们可以根据自己的兴趣与特长，自由的选择行业内甚至行业外的相关岗位，其中包括但不限于：

- 中大型无人机生产与总装调试
- 中大型无人机工艺设计
- 小型无人机装配与调试
- 无人机航拍测绘
- 无人机行业营销
- 无人机飞手
- 无人机售后维护
- 其他无人机应用岗位包括农林植保、电力巡检、紧急救灾……

→ 教师风采

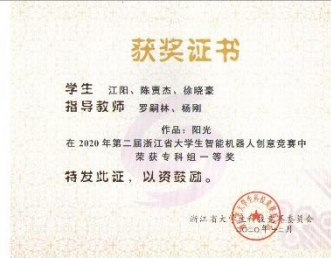
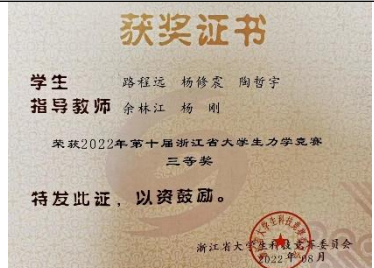
飞行器数字化制造技术教研室现有专任教师6人，教授职称教师1人，副教授职称教师1人，青年骨干教师4人，企业兼职教师6人，其中客座教授2人。

张亚锋 (教研室主任)	罗嗣林	杨刚	余林江	江川	叶帅宏
					

教研室专任教师

→ 专业荣誉

飞行器数字化制造技术专业师生近年来参加了多类大学生竞赛，包括浙江省智能机器人创意大赛、浙江省力学竞赛、浙江省大学生机器人竞赛、中国智能机器人格斗大赛等，以获得多项荣誉，相信你们的加入将引领更大的辉煌。

2020 年中国智能机器人格斗大赛	2020 年第二届浙江省智能机器人创意竞赛	2021 年中国智能机器人格斗竞技大赛
		
2022 年浙江省大学生力学竞赛	2022 年浙江省大学生智能机器人创意竞赛	2022 年中国高校智能机器人创意大赛
		

近年来飞行器数字化制造技术专业参加各类竞赛获得的部分荣誉