

# 专科文凭

## 机电一体化工程





**tech** 科学技术大学

## 专科文凭 机电一体化工程

- » 模式:在线
- » 时长: 6个月
- » 学位: TECH 科技大学
- » 课程表:自由安排时间
- » 考试模式:在线

网页链接: [www.techtitute.com/cn/engineering/postgraduate-diploma/postgraduate-diploma-mechatronics-engineering](http://www.techtitute.com/cn/engineering/postgraduate-diploma/postgraduate-diploma-mechatronics-engineering)

# 目录

01

介绍

---

4

02

目标

---

8

03

课程管理

---

12

04

结构和内容

---

16

05

方法

---

22

06

学位

---

30

# 01 介绍

数字电子和通信接口等领域的技术进步使机电一体化在零部件制造中发挥了关键作用。这门学科带来了许多好处，如推动技术进步和创造更高附加值的解决方案。面对这种情况，各机构都需要兼具机械和电气技能的创新型专业人才。在这种情况下，TECH 为工程师制定了一项计划，让他们深入研究如何创建先进的系统，以促进各种生产任务。此外，这个学位还拥有一支享有国际声誉的教学团队，并采用创新的 100% 在线教学方法。





“

感谢了这个专科文凭, 你将掌握机械运动的传输和转换方法, 而且所有这些都是以方便的 100% 在线形式进行的"

机电一体化工程已成为各机构不可或缺的一个方面。这得益于它的跨学科特点：它促进了机械、计算机科学和电子学方面的创新。它侧重于分析不同的传感器、生产流程的运作和工业机器的使用等方面。事实上，随着工业进入智能制造时代，这一领域正在不断整合，从而能够实现更好的效率目标。

有鉴于此，TECH 制定了一项学习计划，深入研究调节机器或机电一体化系统运行的不同组件。具体来说，这个学位涉及不同类型的传感器（存在、位置、温度和物理变量）以及执行器（电动、气动和液压）。同时，它还介绍了重要的轴承、弹簧和连接元件，并特别关注它们在特定设备中的选择和应用标准。

然后，学术路径介绍了该工程分支所需的自动化基础知识。通过教学模块，重点学习 PLC 编程、通过调节器和轴等进行连续控制。最后，学生将全面分析这些复杂的机器是如何嵌入各行各业的，以及如何确保其安全实施。

为了巩固对所有这些内容的掌握，专家大学采用了创新的 Relearning 系统。TECH 率先采用这种教学模式，通过自然和循序渐进的重复，促进对复杂概念的吸收。这个课程还利用各种形式的材料，如解释性视频和信息图表。所有这一切都采用方便的 100% 在线模式，使每个人都能根据自己的职责和时间调整时间表。

这个**机电一体化工程专科文凭**包含市场上最完整和最新的课程。主要特点是：

- ◆ 由机电一体化工程专家介绍案例研究的发展情况
- ◆ 这个课程的图形化、示意图和突出的实用性内容提供了关于那些对专业实践至关重要的学科的最新和实用信息
- ◆ 可以进行自我评估过程的实践，以推进学习
- ◆ 其特别强调创新方法
- ◆ 理论课、向专家提问、关于有争议问题的讨论区和这个反思性论文
- ◆ 可从任何连接互联网的固定或便携设备上访问内容



通过解说视频和互动摘要等多媒体资源获取本计划的前沿内容"

“

通过 TECH, 你将掌握集成制造系统, 克服工业 4.0 的挑战”

这个课程的教学人员包括来自这个行业的专业人士, 他们将自己的工作经验带到了这一培训中, 还有来自领先公司和著名大学的公认专家。

它的多媒体内容是用最新的教育技术开发的, 将允许专业人员进行情景式学习, 即一个模拟的环境, 提供一个身临其境的培训, 为真实情况进行培训。

这个课程的设计重点是基于问题的学习, 藉由这种学习, 专业人员必须努力解决整个学年出现的不同的专业实践情况。为此, 你将获得由知名专家制作的新型交互式视频系统的帮助。

感谢这一 100% 在线 TECH 教学大纲, 你将深入了解促进人类活动的智能流程的发展。

你将以方便灵活的方式学习到先进的技能, 没有死板的时间表或预先确定的评估日程。



# 02 目标

这个专科文凭课程使学生能够掌握必要的知识和技能,成功克服机电一体化工程当前面临的挑战。为实现这一目标,该计划将提供各种形式的学习材料,包括讲解视频和互动摘要。同时,这个课程还拥有一支在该领域具有丰富经验的师资队伍。这种人力和教育资源的独特结合培养了每位毕业生的卓越专业能力,使他们能够实现自我完善的所有目标。







“

通过 TECH, 以高效灵活的方式完成机电一体化工程实践技能的更新”



## 总体目标

- ◆ 识别并分析工业机制的主要类型
- ◆ 评估和分析主要类型的机械系统和元件所承受的应力
- ◆ 制定设计这些系统时应考虑的主要准则
- ◆ 扩展有关机械设备评估标准和选择的具体知识
- ◆ 根据功能识别流程中的传感器和执行器
- ◆ 根据需要测量或控制的参数, 选择和配置过程中所需的传感器和执行器类型
- ◆ 设计一个工业流程并确定其操作要求
- ◆ 根据生产系统的各个组成部分分析该系统的运行情况
- ◆ 识别工业流程控制所涉及的不同设备
- ◆ 根据要实现自动化的机器或流程, 选择流程中涉及的机电一体化设备并对其进行编程
- ◆ 深化机器自动化
- ◆ 设计一个工业流程并确定其操作要求
- ◆ 识别行业中不同的集成制造模式
- ◆ 证实通过工业通信进行系统集成的可能性
- ◆ 检查监控现有流程的各种可能性
- ◆ 分析新型集成制造系统
- ◆ 开发集成制造系统





## 具体目标

### 模块 1. 机电一体化机械与系统

- 认识运动传递和转换的不同方法
- 识别实现运动传递和转换的主要机器人和机构类型
- 确定研究机械系统静态和动态应力的基础
- 为以下机械元件和系统的研究、设计和评估奠定基础：齿轮、轴和轴、轴承、弹簧、机械连杆、柔性机械元件、制动器和离合器

### 模块 2. 传感器和执行器

- 根据实际应用情况，识别并选择工业流程中涉及的传感器和执行器
- 根据建议的技术要求配置传感器或执行器
- 根据建议的技术要求设计一个工业生产流程

### 模块 3. 轴控制、机电系统与自动化

- 识别构成工业系统控制器的要素，将其功能与构成自动化流程的要素联系起来
- 能够根据流程中提出的技术要求配置控制器并对其进行编程
- 利用机器人自动化的特点开展工作
- 能够根据提出的技术要求设计工业生产过程

### 模块 4. 机电系统集成

- 评估目前集成制造的可能性
- 分析现有的不同类型的通信网络，并评估在某些情况下哪种类型的通信网络最合适
- 检查可对流程进行集中控制和监控的人机界面系统，验证其运行情况
- 基于工业 4.0 的新制造技术基础
- 整合机电一体化系统中的各种控制设备



通过这个综合课程，  
你将深入了解 SCADA  
软件包及其功能"

# 03

## 课程管理

在将最新的机电一体化技术融入生产流程方面,该大学的专家教学团队拥有丰富的经验。在他们的职业生涯中,这支专家团队在不同行业不断创新和实施 4.0 解决方案。领先。他在多年学习中积累的知识和技能在本课程中得到了体现。这个学院还精心准备和挑选了大学学位的补充材料。





“

这个课程的教师对工业 4.0 中的机电一体化系统有透彻的了解”

## 管理人员



### López Campos, José Ángel 博士

- ◆ 机械系统设计和数值模拟专家
- ◆ ITERA TÉCNICA S.L. 计算工程师
- ◆ 维哥大学工业工程学博士
- ◆ 维哥大学汽车工程硕士学位
- ◆ 安东尼奥-德-内布里哈大学 (Antonio de Nebrija University) 竞赛车辆工程硕士学位
- ◆ 马德里理工大学 FEM 大学专家
- ◆ 毕业于维戈大学机械工程专业

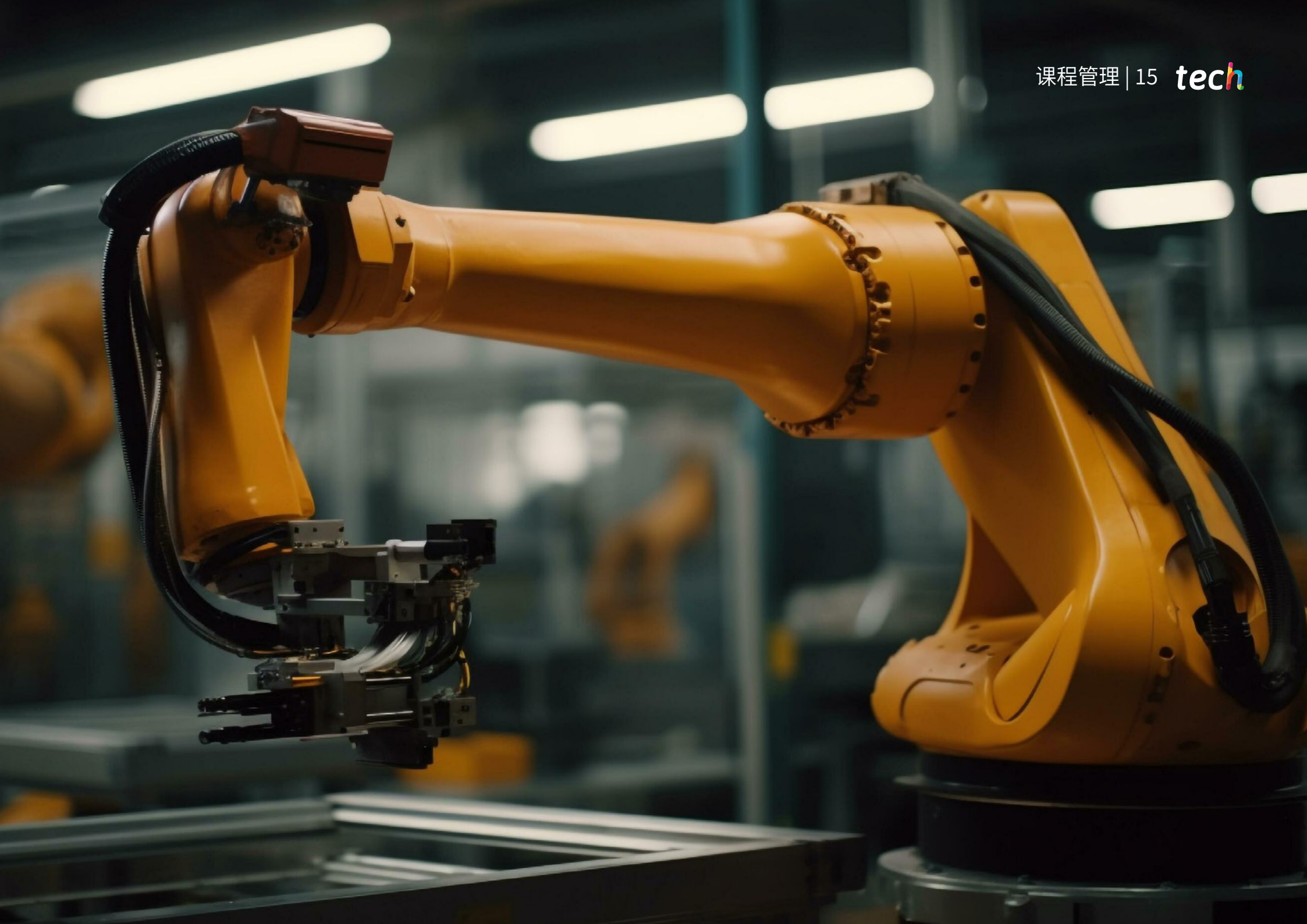
## 教师

### Bretón Rodríguez, Javier 先生

- ◆ 工业工程专家
- ◆ FLUNCK S.A. 工业技术工程师
- ◆ 西班牙政府教育和科学部工业技术工程师
- ◆ 拉里奥哈大学系统与自动化工程专业大学讲师
- ◆ 萨拉戈萨大学工业技术工程师
- ◆ 拉里奥哈大学工业工程师
- ◆ 电子领域高级研究文凭

### Suárez García, Sofía 女士

- ◆ 研究员兼工业工程专家
- ◆ 维哥大学机械工程师, 使用有限元法进行模型准备和计算
- ◆ 大学各本科专业的助教
- ◆ 维哥大学工业工程硕士学位
- ◆ 毕业于维戈大学机械工程专业



# 04

## 结构和内容

TECH 科技大学的这一课程具有颠覆性的教学大纲，深入探讨了机电一体化机器人和系统的不同特点。为了更深入地了解它们的运行情况，教学大纲介绍了主要传感器和执行器以及其他控制组件。它还涉及主要的工业通信网络、自动化及其实际应用。与此同时，这些内容还可以在最先进的虚拟校园中找到，包括理论内容、补充读物、讲解视频和各种多媒体资源。







“

在这一课程中,你可以使用创新的再学习系统,而 TECH 正是该系统的先驱”

## 模块 1. 机电一体化机器和系统

- 1.1. 运动转换系统
  - 1.1.1. 完全循环改造:替代性循环
  - 1.1.2. 全圆变换:连续直线
  - 1.1.3. 间歇运动
  - 1.1.4. 直线机制
  - 1.1.5. 拘留机制
- 1.2. 机械和机构:运动的传递
  - 1.2.1. 直线运动传动
  - 1.2.2. 圆周运动传输
  - 1.2.3. 柔性元件传动:皮带和链条
- 1.3. 机器要求
  - 1.3.1. 静态负载
  - 1.3.2. 评判标准
  - 1.3.3. 机器疲劳
- 1.4. 齿轮
  - 1.4.1. 齿轮类型和制造方法
  - 1.4.2. 几何和运动学
  - 1.4.3. 齿轮系
  - 1.4.4. 力分析
  - 1.4.5. 齿轮阻力
- 1.5. 车轴和轴
  - 1.5.1. 树木压力
  - 1.5.2. 轴和车轴的设计
  - 1.5.3. 旋转动力学
- 1.6. 轴承和轴承
  - 1.6.1. 轴承和轴承的类型
  - 1.6.2. 轴承计算
  - 1.6.3. 挑选标准
  - 1.6.4. 装配、润滑和维护技术
- 1.7. 弹簧
  - 1.7.1. 弹簧类型
  - 1.7.2. 螺旋弹簧
  - 1.7.3. 利用弹簧储存能量



- 1.8. 机械连接件
    - 1.8.1. 接头类型
    - 1.8.2. 非永久性接头的设计
    - 1.8.3. 永久性接头设计
  - 1.9. 灵活的元件传输
    - 1.9.1. 带子
    - 1.9.2. 滚子链
    - 1.9.3. 金属电缆
    - 1.9.4. 软轴
  - 1.10. 制动器和离合器
    - 1.10.1. 制动器/离合器的类别
    - 1.10.2. 摩擦材料
    - 1.10.3. 离合器的计算和尺寸标注
    - 1.10.4. 制动器计算和尺寸
- 模块 2. 传感器和执行器**
- 2.1. 传感器
    - 2.1.1. 传感器选择
    - 2.1.2. 机电一体化系统中的传感器
    - 2.1.3. 应用实例
  - 2.2. 存在或接近传感器
    - 2.2.1. 限位开关:工作原理和技术特性
    - 2.2.2. 电感式传感器:工作原理和技术特点
    - 2.2.3. 电容式传感器:工作原理和技术特点
    - 2.2.4. 光学探测器:工作原理、技术特点
    - 2.2.5. 超声波探测器的工作原理和技术特点
    - 2.2.6. 挑选标准
    - 2.2.7. 应用实例
  - 2.3. 位置传感器
    - 2.3.1. 增量式编码器:工作原理和技术特点
    - 2.3.2. 绝对式编码器:工作原理和技术特点
    - 2.3.3. 激光传感器:工作原理和技术特点
    - 2.3.4. 磁致伸缩传感器和线性电位计
    - 2.3.5. 挑选标准
    - 2.3.6. 应用实例
  - 2.4. 温度传感器
    - 2.4.1. 恒温器:工作原理和技术特点
    - 2.4.2. 热电阻温度传感器:工作原理和技术特性
    - 2.4.3. 热电偶:工作原理和技术特点
    - 2.4.4. 辐射高温计:工作原理和技术特点
    - 2.4.5. 挑选标准
    - 2.4.6. 应用实例
  - 2.5. 用于测量工艺和机器中物理变量的传感器
    - 2.5.1. 压力工作原理
    - 2.5.2. 流量:工作原理
    - 2.5.3. 水平:运行原理
    - 2.5.4. 其他物理变量的传感器
    - 2.5.5. 挑选标准
    - 2.5.6. 应用实例
  - 2.6. 力量检测
    - 2.6.1. 执行机构选择
    - 2.6.2. 机电一体化系统中的执行器
    - 2.6.3. 应用实例
  - 2.7. 电动推杆
    - 2.7.1. 继电器和接触器:工作原理和技术特点
    - 2.7.2. 旋转发动机:工作原理和技术特点
    - 2.7.3. 步进电机:工作原理和技术特点
    - 2.7.4. 伺服电机:工作原理、技术特点
    - 2.7.5. 挑选标准
    - 2.7.6. 应用实例
  - 2.8. 气动执行器
    - 2.8.1. 阀门和伺服阀的工作原理和技术特点
    - 2.8.2. 气动缸 - 工作原理和技术特点
    - 2.8.3. 气动马达:工作原理和技术特点
    - 2.8.4. 真空抓取:工作原理、技术特点
    - 2.8.5. 挑选标准
    - 2.8.6. 应用实例

- 2.9. 液压传动器
  - 2.9.1. 阀门和伺服阀的工作原理和技术特点
  - 2.9.2. 液压缸 - 工作原理和技术特点
  - 2.9.3. 液压马达: 工作原理和技术特点
  - 2.9.4. 挑选标准
  - 2.9.5. 应用实例
- 2.10. 在机器设计中应用传感器和执行器选择的示例
  - 2.10.1. 待设计机器的描述
  - 2.10.2. 传感器选择
  - 2.10.3. 执行机构选择

### 模块 3. 轴控制、机电一体化系统和自动化

- 3.1. 生产流程自动化
  - 3.1.1. 生产流程自动化
  - 3.1.2. 控制系统的分类
  - 3.1.3. 使用的技术
  - 3.1.4. 机器自动化和/或流程自动化
- 3.2. 机电一体化系统: 要素
  - 3.2.1. 机电一体化系统
  - 3.2.2. 作为离散过程控制元件的可编程逻辑控制器
  - 3.2.3. 控制器作为连续过程的控制元件
  - 3.2.4. 作为位置控制元件的轴控制器和机器人
- 3.3. 使用可编程逻辑控制器 (PLC,s) 进行离散控制
  - 3.3.1. 硬连线逻辑与编程逻辑
  - 3.3.2. 利用 PLC,s 进行控制
  - 3.3.3. PLC,s 的应用领域
  - 3.3.4. PLC,s 的分类
  - 3.3.5. 挑选标准
  - 3.3.6. 应用实例
- 3.4. PLC 编程
  - 3.4.1. 控制系统的表示
  - 3.4.2. 运行周期
  - 3.4.3. 配置可能性
  - 3.4.4. 变量识别和地址分配
- 3.4.5. 编程语言
- 3.4.6. 指令集和编程软件
- 3.4.7. 编程示例
- 3.5. 描述顺序自动机的方法
  - 3.5.1. 顺序自动装置的设计
  - 3.5.2. GRAFCET 作为一种描述顺序自动机的方法
  - 3.5.3. GRAFCET 的类型
  - 3.5.4. GRAFCET 的要素
  - 3.5.5. 标准化符号
  - 3.5.6. 应用实例
- 3.6. 结构化 GRAFCET
  - 3.6.1. 控制系统的结构化设计和编程
  - 3.6.2. 驾驶模式
  - 3.6.3. 安全
  - 3.6.4. 分层 GRAFCET 图表
  - 3.6.5. 结构化设计实例
- 3.7. 由控制器进行连续控制
  - 3.7.1. 工业调节器
  - 3.7.2. 监管机构的适用范围。分类
  - 3.7.3. 挑选标准
  - 3.7.4. 应用实例
- 3.8. 机器自动化
  - 3.8.1. 机器自动化
  - 3.8.2. 速度和位置控制
  - 3.8.3. 安全系统
  - 3.8.4. 应用实例
- 3.9. 通过轴控制进行位置控制
  - 3.9.1. 位置控制
  - 3.9.2. 轴控制器的应用领域分类
  - 3.9.3. 挑选标准
  - 3.9.4. 应用实例
- 3.10. 设备选型在机器设计中的应用实例
  - 3.10.1. 待设计机器的描述
  - 3.10.2. 设备选择
  - 3.10.3. 已解决的执行问题

## 模块 4. 整合机电一体化系统

- 4.1. 集成制造系统
  - 4.1.1. 集成制造系统
  - 4.1.2. 系统集成中的工业通信
  - 4.1.3. 将控制设备纳入生产流程
  - 4.1.4. 新的生产模式:工业 4.0
- 4.2. 工业通信网络
  - 4.2.1. 工业通信。进化
  - 4.2.2. 工业网络结构
  - 4.2.3. 工业通信现状
- 4.3. 与流程接口层的通信网络
  - 4.3.1. AS-i:要素
  - 4.3.2. IO-Link: 元件
  - 4.3.3. 团队整合
  - 4.3.4. 挑选标准
  - 4.3.5. 应用实例
- 4.4. 指挥和控制层面的通信网络
  - 4.4.1. 指挥和控制层面的通信网络
  - 4.4.2. Profibus: 要素
  - 4.4.3. Canbus: 要素
  - 4.4.4. 设备集成
  - 4.4.5. 挑选标准
  - 4.4.6. 应用实例
- 4.5. 中央监控和指挥级通信网络
  - 4.5.1. 监督和集中指挥层面的网络
  - 4.5.2. Profinet: 要素
  - 4.5.3. Ethercat: 元素
  - 4.5.4. 设备集成
  - 4.5.5. 应用实例
- 4.6. 过程监测和控制系统
  - 4.6.1. 过程监测和控制系统
  - 4.6.2. 人机界面 (HMI)
  - 4.6.3. 使用实例
- 4.7. 操作面板
  - 4.7.1. 作为人机界面的操作面板
  - 4.7.2. 薄膜面板
  - 4.7.3. 触摸屏
  - 4.7.4. 操作面板的通讯功能
  - 4.7.5. 挑选标准
  - 4.7.6. 应用实例
- 4.8. SCADA 软件包
  - 4.8.1. 作为人机界面的 SCADA 软件包
  - 4.8.2. 挑选标准
  - 4.8.3. 应用实例
- 4.9. 工业4.0智能制造
  - 4.9.1. 工业4.0
  - 4.9.2. 新工厂的建筑
  - 4.9.3. 工业 4.0 技术
  - 4.9.4. 基于工业 4.0 的制造业实例
- 4.10. 将设备集成到自动化流程中的应用实例
  - 4.10.1. 描述要自动化的流程
  - 4.10.2. 选择控制设备
  - 4.10.3. 团队整合



该课程将为你提供机电一体化领域的最新内容。不要错过这次机会,赶快报名吧!"

# 05 方法

这个培训计划提供了一种不同的学习方式。我们的方法是通过循环的学习模式发展起来的：**Re-learning**。

这个教学系统被世界上一些最著名的医学院所采用，并被**新英格兰医学杂志**等权威出版物认为是最有效的教学系统之一。





“

发现 Re-learning, 这个系统放弃了传统的线性学习, 带你体验循环教学系统: 这种学习方式已经证明了其巨大的有效性, 尤其是在需要记忆的科目中”

## 案例研究, 了解所有内容的背景

我们的方案提供了一种革命性的技能和知识发展方法。我们的目标是在一个不断变化, 竞争激烈和高要求的环境中加强能力建设。

“

和TECH,你可以体验到一种正在动摇世界各地传统大学基础的学习方式”



你将进入一个以重复为基础的学习系统, 在整个教学大纲中采用自然和渐进式教学。





学生将通过合作活动和真实案例，学习如何解决真实商业环境中的复杂情况。

### 一种创新并不同的学习方法

该技术课程是一个密集的教学计划，从零开始，提出了该领域在国内和国际上最苛刻的挑战和决定。由于这种方法，个人和职业成长得到了促进，向成功迈出了决定性的一步。案例法是构成这一内容的技术基础，确保遵循当前经济，社会和职业现实。

“我们的课程使你准备好在不确定的环境中面对新的挑战，并取得事业上的成功”

案例法一直是世界上最好的院系最广泛使用的学习系统。1912年开发的案例法是为了让法律学生不仅在理论内容的基础上学习法律，案例法向他们展示真实的复杂情况，让他们就如何解决这些问题作出明智的决定和价值判断。1924年，它被确立为哈佛大学的一种标准教学方法。

在特定情况下，专业人士应该怎么做？这就是我们在案例法中面对的问题，这是一种以行动为导向的学习方法。在整个课程中，学生将面对多个真实案例。他们必须整合所有的知识，研究，论证和捍卫他们的想法和决定。

## Re-learning 方法

TECH有效地将案例研究方法与基于循环的100%在线学习系统相结合,在每节课中结合了8个不同的教学元素。

我们用最好的100%在线教学方法加强案例研究: Re-learning。

在2019年,我们取得了世界上所有西班牙语在线大学中最好的学习成绩。

在TECH,你将采用一种旨在培训未来管理人员的尖端方法进行学习。这种处于世界教育学前沿的方法被称为 Re-learning。

我校是唯一获准使用这一成功方法的西班牙语大学。2019年,我们成功地提高了学生的整体满意度(教学质量,材料质量,课程结构,目标.....),与西班牙语最佳在线大学的指标相匹配。



在我们的方案中,学习不是一个线性的过程,而是以螺旋式的方式发生(学习,解除学习,忘记和重新学习)。因此,我们将这些元素中的每一个都结合起来。这种方法已经培养了超过65万名大学毕业生,在生物化学,遗传学,外科,国际法,管理技能,体育科学,哲学,法律,工程,新闻,历史,金融市场和工具等不同领域取得了前所未有的成功。所有这些都是在一个高要求的环境中进行的,大学学生的社会经济状况很好,平均年龄为43.5岁。

Re-learning 将使你的学习事半功倍,表现更出色,使你更多地参与到训练中,培养批判精神,捍卫论点和对比意见:直接等同于成功。

从神经科学领域的最新科学证据来看,我们不仅知道如何组织信息,想法,图像记忆,而且知道我们学到东西的地方和背景,这是我们记住并将其储存在海马体的根本原因,并能将其保留在长期记忆中。

通过这种方式,在所谓的神经认知背景依赖的电子学习中,我们课程的不同元素与学员发展其专业实践的背景相联系。



该方案提供了最好的教育材料,为专业人士做了充分准备:



### 学习材料

所有的教学内容都是由教授该课程的专家专门为该课程创作的,因此,教学的发展是具体的。

然后,这些内容被应用于视听格式,创造了TECH在线工作方法。所有这些,都是用最新的技术,提供最高质量的材料,供学生使用。



### 大师课程

有科学证据表明第三方专家观察的有用性。

向专家学习可以加强知识和记忆,并为未来的困难决策建立信心。



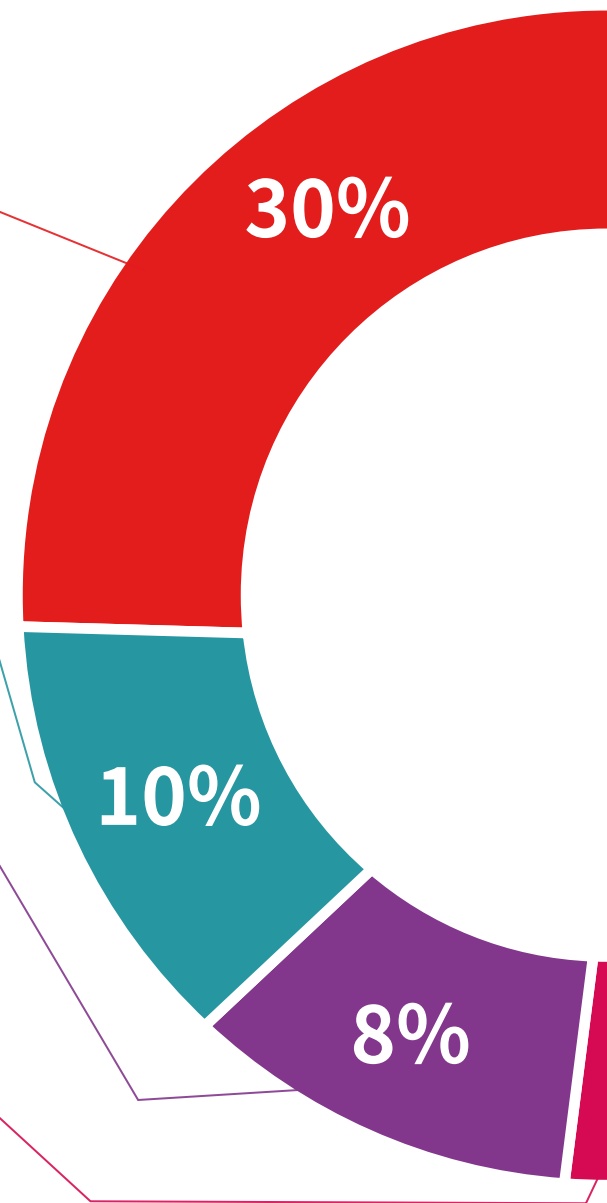
### 技能和能力的实践

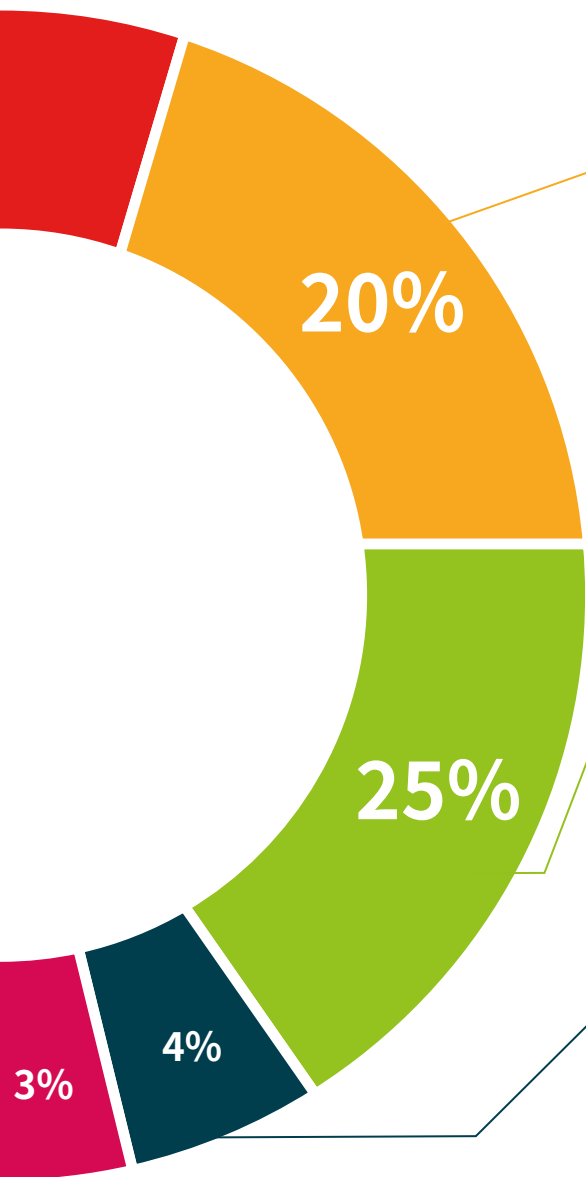
你将开展活动以发展每个学科领域的具体能力和技能。在我们所处的全球化框架内,我们提供实践和氛围帮你取得成为专家所需的技能和能力。



### 延伸阅读

最近的文章,共识文件和国际准则等。在TECH的虚拟图书馆里,学生可以获得他们完成培训所需的一切。





### 案例研究

他们将完成专门为这个学位选择的最佳案例研究。由国际上最好的专家介绍,分析和辅导案例。



### 互动式总结

TECH团队以有吸引力和动态的方式将内容呈现在多媒体丸中,其中包括音频,视频,图像,图表和概念图,以强化知识。  
这个用于展示多媒体内容的独特教育系统被微软授予“欧洲成功案例”称号。



### 测试和循环测试

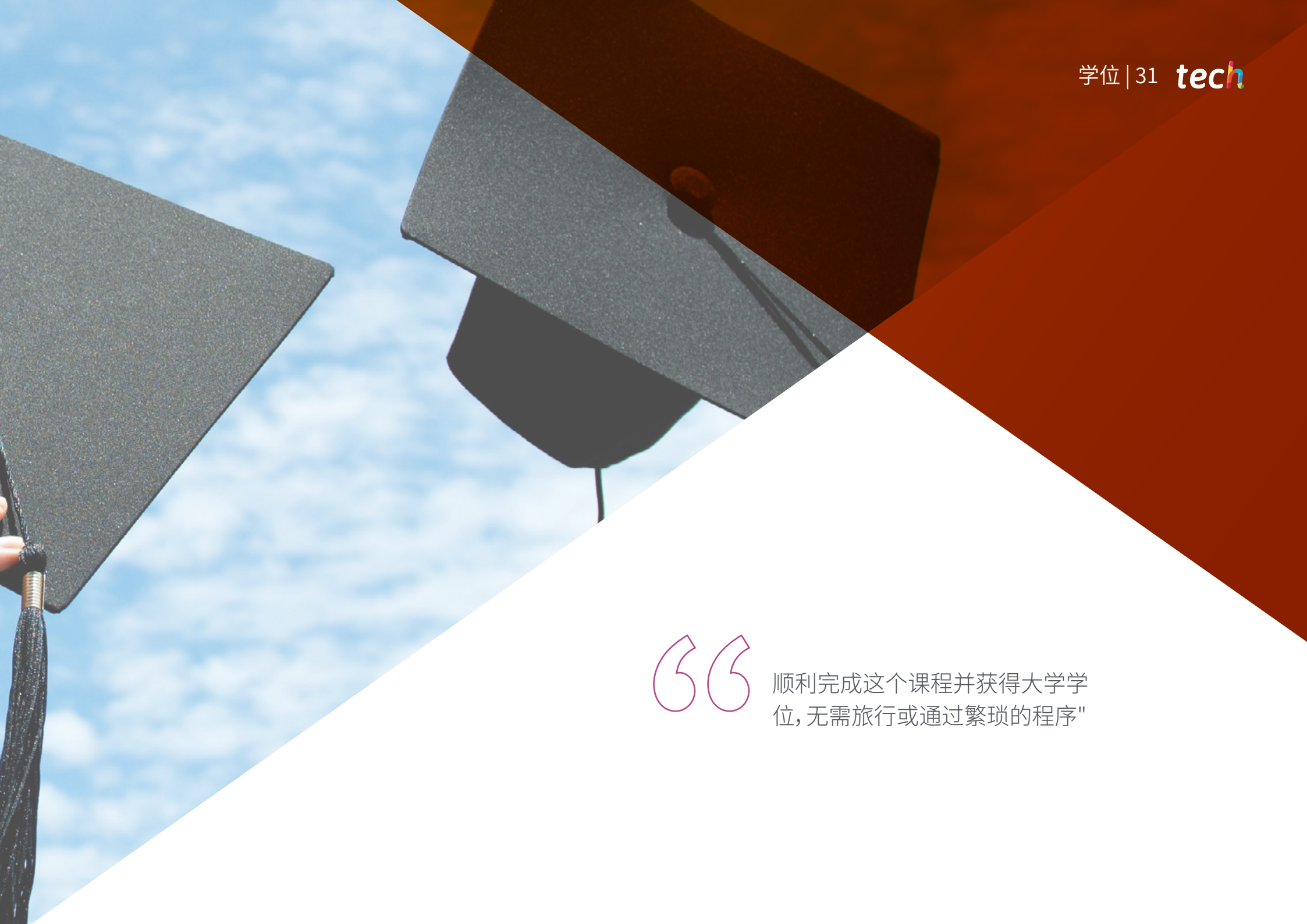
在整个课程中,通过评估和自我评估活动和练习,定期评估和重新评估学习者的知识:通过这种方式,学习者可以看到他/她是如何实现其目标的。



# 06 学位

机电一体化工程专科文凭除了保证最严格和最新的培训外,还可以获得由TECH科技大学颁发的专科文凭学位证书。





“

顺利完成这个课程并获得大学学位, 无需旅行或通过繁琐的程序”

这个机电一体化工程专科文凭包含了市场上最完整和最新的课程。

评估通过后, 学生将通过邮寄收到TECH科技大学颁发的相应的专科文凭学位。

TECH科技大学颁发的证书将表达在专科文凭获得的资格, 并将满足工作交流, 竞争性考试和专业职业评估委员会的普遍要求。

学位: 机电一体化工程专科文凭

模式: 在线

时长: 6个月





健康 信心 未来 人 导师  
教育 信息 教学  
保证 资格认证 学习  
机构 社区 科技 承诺  
个性化的关注 现在 创新  
知识 网页 质量  
网上教室 发展 语言 机构

**tech** 科学技术大学

专科文凭  
机电一体化工程

- » 模式:在线
- » 时长:6个月
- » 学位:TECH 科技大学
- » 课程表:自由安排时间
- » 考试模式:在线

专科文凭  
机电一体化工程

