



澳門城市大學
Universidade da Cidade de Macau
City University of Macau

FDS
數據科學學院
Faculty of Data Science

澳門城市大學
數據科學學院
研究生學位論文寫作指南

2023年1月



前 言

學位論文是研究生攻讀學位期間在指導教師指導下獨立完成的創新成果的完整呈現，是研究生學位評定的主要依據。同時，研究生學位論文也是反映最高層次學歷教育水平的學術作品，學校圖書館將作為學術資料長期保存，供同行學者、後續研究者查閱和參考。因此，學位論文應文字正確，語言通順，數據可靠，表述清晰，圖、表、公式、單位等符合規範要求。

為使我院的研究生學位論文符合學位論文書寫的規範要求，並形成我院的統一格式，學院依據我校研究生院的《博（碩）研究生學位論文寫作指引》及學院學術委員會的要求，編寫《數據科學學院研究生學位論文寫作指南》以供學院全體研究生在撰寫學位論文時參考。

《數據科學學院研究生學位論文寫作指南》的電子版文檔可在學院官網中下載。網址：

數據科學學院

2023 年 1 月



目錄

第一章 學位論文格式基本要求	4
1.1 學位論文組成部分及順序	4
1.2 學位論文釘裝要求	4
1.3 各部分的格式要求	6
1.3.1 論文封面	6
1.3.2 答辯委員審議通過表	7
1.3.3 論文原創聲明書	7
1.3.4 致謝	7
1.3.5 中、英文摘要 (Abstract) 及關鍵詞 (Key Words)	7
1.3.6 目錄	8
1.3.7 圖、表格與表達式的格式	8
1.3.8 量和單位	9
1.3.9 正文	9
1.3.10 參考文獻	10
1.3.11 個人簡介	10
1.4 頁面設置、篇眉與頁碼	10
1.4.1 頁面設置	10
1.4.2 篇眉設置	10
1.4.3 頁碼設置	11
第二章 參考文獻規則	12
2.1 參考文獻	12
2.2 常用參考文獻著錄方法	12
2.2.1 普通圖書	12
2.2.2 學位論文	12
2.2.3 期刊論文	13
2.2.4 會議論文	13
2.2.5 技術報告	14
2.2.6 專利文獻	14
2.2.7 電子資源	14



第一章 學位論文格式基本要求

1.1 學位論文組成部分及順序

研究生學位論文應包含以下部分，順序如下：

論文封面

答辯委員審議通過表

論文原創聲明書

致謝

摘要（中文版）

摘要（英文版-Abstract）

目錄

圖目錄

表目錄

正文：第一章、第二章，…，結論

參考文獻

作者簡歷

附錄

注：以上各項均獨立成為一部分，每部分從新的一頁開始。

1.2 學位論文釘裝要求

學位論文使用A4標準紙印製，封面以A4硬質卡紙印製，並附上論文書脊（模板如圖1-1所示）。博士學位論文的封面採用淺藍色，碩士學位論文的封面採用淺綠色（具體要求如圖1-2所示）。正文應左右對齊，正文內容及參考文獻需雙面印刷，其他部分均以單面印刷。



題目

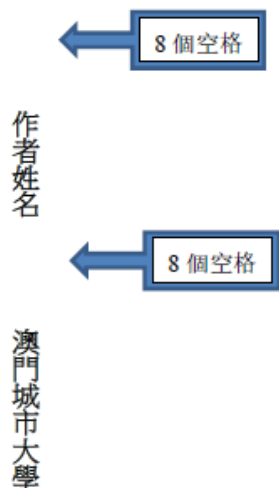


圖 1-1 論文書脊模板

封面標準色



博士論文
封面用

潘通印刷專色色號	PANTONE 635 C
CMYK四色印刷色號	C 32 M 0 Y 1 K 0
RGB屏幕顯示色號	R 164 G 219 B 232
HEX網頁顏色碼	#A4DBE8



碩士論文
封面用

潘通印刷專色色號	PANTONE 372 C
CMYK四色印刷色號	C 15 M 0 Y 53 K 0
RGB屏幕顯示色號	R 212 G 236 B 142
HEX網頁顏色碼	#D4EC8E

圖 1-2 學位論文封面顏色要求



1.3 各部分的格式要求

1.3.1 論文封面

封面包含四部分內容，分別為：博士/碩士研究生學位論文、論文題目、作者及導師信息、論文成文打印的日期。模板如圖1.3所示。



博（碩）士研究生學位論文

中文論文題目（18 號新細明體加粗）

English Title（16 號 Time New Roman 字體加粗）

姓名 Name：_____ 陳大文 _____

學號 Student No.：_____ D2209110001 _____

院系 Faculty：_____ 數據科學學院 _____

課程 Program：_____ 數據科學碩士學位課程 _____

指導教師 Supervisor：_____ 程大山 助理教授 _____

電郵 Email：_____ D2209110001@cityu.edu.com _____

年 月 日

圖1.3 學位論文封面模板

1. 論文題目

論文題目應先為中文論文題目，後為英文論文題目。論文題目嚴格控制在 25 個漢字(符)以內。中文字體採用 18 號新細明體加粗，英文字體採用 16 號 Times New Roman 字體加粗，居中書寫，注意這裡的多少號字體同樣是指磅 (pt) 的意思。一行寫不下時可分兩行寫，並採用 1.25 倍行距，斷行應合理，應保持術語和詞語連續。



2. 作者及導師信息

此部分包含：姓名、學號、院系、課程、指導教師及電郵。各部分內容應填寫如下：

姓名 Name：中文全名（根據作者之身份證明文件填寫）

學號 Student No.：根據學校發出之學生證號碼填寫

院系 Faculty：數據科學學院

課程 Program：XXXX碩士 / 博士學位課程

指導教師 Supervisor：XXX 教授 / 副教授 / 助理教授

電郵 Email：請提供學校的電子郵箱

作者及指導教師信息部分採用 14 號新細明體，英文字體採用 14 號 Times New Roman 字體，行距為 2 倍。

1.3.2 答辯委員審議通過表

研究生在完成及通過論文答辯及修改後，學院將發出答辯委員所簽署的通過表，再放置於此頁內。

1.3.3 論文原創聲明書

研究生須填寫及簽署“GS-09a(2021)-論文原創聲明”並放置於此頁內。填寫該聲明的目的是希望學生一方面明白學位論文必須由他個人親自撰寫，並對所寫的內容負責。另一方面學生須遵守尊重他人的知識產權、遵守出版法的規定、不可在學位論文中載有侵犯版權的資料的原則。因此，當引述他人言論、著作和研究成果時，包括一些引用的研究，必須標明出處，同時不可以擅自改寫引用的資料，包括已發表及未發表的學術性資料，否則就是觸犯了剽竊別人知識產權的禁忌。引用申明標題採用 18 號新細明體字，正文採用 12 號新細明體字。

1.3.4 致謝

致謝是用作表達博士研究生對資料提供者，例如各調查對象和受試者、研究協助者、同僚、上司及受訪機構人士等的感激之情，亦可對給予轉載和引用權的資料、圖片、文獻、研究思想和設想的所有者致謝。學生可向對其論文的完成有重要貢獻的人士致謝，例如感謝家人的支持、老師的指導、同學的賜教等。不論答謝的對象為何，書寫答謝辭必須用詞平實、誠懇，不可過份浮誇，且內容僅限一頁。答謝詞標題採用 18 號新細明體字，段前空 24 磅 (pt)，段后空 18 磅 (pt)，單倍行距。致謝正文採用 12 號新細明體字，固定行距 20 磅 (pt)。

1.3.5 中、英文摘要 (Abstract) 及關鍵詞 (Key Words)



摘要要扼要地將研究目的、要探討的問題、最相關的文獻、曾採用的資料收集方法（包括取樣方法和對象、研究設計和題器等）、全文的結果和建議作出綜合的報導，務求使讀者在最短時間內，全面瞭解整篇學位論文的內容。摘要並非論文即將陳述內容的簡介。在摘要末段之後的左下方，以「關鍵詞」為標題，列出不超過 5 個論文主題的關鍵詞，中文關鍵詞用空格分開，英文關鍵詞用分號分開。中文摘要標題採用 18 號新細明體字，英文摘要標題採用 18 號 Time New Roman 字體，段前空 24 磅（pt），段后空 18 磅（pt），單倍行距。中文摘要正文採用 12 號新細明體字，英文摘要正文採用 12 號 Time New Roman 字體，行距為固定值 20 磅（pt），兩端對齊。

1.3.6 目錄

目錄內容從中文摘要開始，直至論文結束。目錄的標題採用 18 號新細明體字，其他採用 12 號新細明體字。目錄中的章標題行居左加粗書寫，節標題無需加粗，行距為固定值 20 磅（pt），段前、段後均為 0 磅（pt）。英文和數字則採用 Times New Roman 體。章標題和節標題要簡潔，盡可能保持在一行內，若確有必要超過一行，採用懸掛對齊的方式。目錄宜在文檔編輯軟件中自動生成，並根據上述要求調整格式。

1.3.7 圖、表格與表達式的格式

如果學位論文中的圖、表較多，可以分別列出圖、表目錄清單，並置於目錄頁之後，而正式版論文中的所有圖、表均需以彩色形式展示。論文中的圖、表和表達式需按章編號，用兩位阿拉伯數字分別編號，前一位數字為章的序號，後一數字為本章內圖、表或表達式的順序號。兩數字間用半角橫綫“-”連接。例如“圖2-1”，“表5-6”等等。表達式在文字敘述中採用“式（3-1）”形式。若圖或表中有附注，採用英文小寫字母順序編號，附注寫在圖或表的下方。圖目錄及表目錄的表標題採用 18 號新細明體字，段前空 24 磅（pt），段后空 18 磅（pt），說明文字用 12 號新細明體字。

圖序與圖題置於圖的下方，採用 11 號新細明體居中書寫，英文和數字用 Times New Roman 體，段前空 6 磅（pt），段後空 12 磅（pt），行距為單倍行距，圖序與圖題文字之間空一個漢字符寬度。

圖中標注的文字宜採用 9 至 10.5 磅（pt），以能夠清晰閱讀為標準，且全文保持一致。專用名字代號、單位可採用外文表示，坐標軸題名、詞組、描述性的詞語均須採用中文。如果一個圖由兩個或兩個以上分圖組成時，各分圖分別以 (a)、(b)、(c).....作為圖序，並須有分圖題。



表格需要採用三線表(必要時可加輔助線，三線表無法清晰表達時可採用其他格式)，表格的上、下邊線為單直線，線粗為 1.5 磅 (pt);第三條線為單直線，線粗為 1 磅 (pt)。

表單元格中的文字一般應居中書寫(上下居中，左右居中)，可採取兩端對齊的方式書寫。表單元格中的文字採用 11 磅 (pt) 字書寫，中文採用新細明體，英文和數字用 Times New Roman 體，單倍行距，段前空 3 磅 (pt)，段後空 3 磅 (pt)。

表達式主要是指數字表達式，例如數學表達式，也包括文字表達式。表達式採用 Cambria Math 或 Times New Roman 體，採用 12 磅 (pt) 字書寫，行距為單倍行距，段前空 6 磅 (pt)，段後空 6 磅 (pt)。表達式應有序號，序號應加括號置於表達式右邊行末。

1.3.8 量和單位

嚴格執行國家標準 GB 3100—1993、GB/T 3101—1993 和 GB/T 3102—1993 有關量和單位的規定。單位名稱的書寫，可以採用國際通用符號，也可以用中文名稱，但全文應統一，不得兩種混用。

1.3.9 正文

學位論文的主體或稱正文的部份，一般包括以下五章的安排，標題採用 18 號新細明體字，正文採用 12 號新細明體字。順序如下：

- 第一章 緒論 (可加副題)
 - 第二章 文獻評論 (亦可加副題或自訂標題)
 - 第三章 研究方法及設計
 - 第四章 (以「資料的處理、分析和討論」自訂標題)
 - 第五章 結論和建議 (可加副題)
- 各式標題格式如下：

1. 各章標題

如“第一章 緒論”，章序號與標題名之間空一個漢字符。採用18號字居中書寫，中文採用新細明體，英文和數字採用 Times New Roman 字體，單倍行距，段前空 24 磅 (pt)，段後空 18 磅 (pt)。而論文的摘要，目錄，插圖和附表清單，符號和縮略語說明，參考文獻，附錄，致謝，個人簡歷與章標題屬於同一等級，也使用上述格式。

2. 一級節標題

如：“2.1 實驗方法”，節標題序號與標題名之間空一個漢字符。採用14號



字置左加粗書寫，中文採用新細明體，英文和數字採用 Times New Roman 體，行距為固定值 20 磅 (pt)，段前空 24 磅 (pt)，段後空 6 磅 (pt)。

3. 二級節標題

例如：“2.1.1 實驗結果”，節標題序號與標題名之間空一個漢字符，採用 13 號字居左加粗書寫，中文採用新細明體，英文和數字採用 Times New Roman 體，行距為固定值 20 磅 (pt)，段前空 12 磅 (pt)，段後空 6 磅 (pt)。

4. 三級節標題

如：“2.1.2.1 歸納法”，節標題序號與標題名之間空一個漢字符，採用 12 號字居左加粗書寫，中文採用新細明體，英文和數字採用 Times New Roman 體，行距為固定值 20 磅 (pt)，段前空 12 磅 (pt)，段後空 6 磅 (pt)。一般情況下不建議使用三級節標題。

1.3.10 參考文獻

參考文獻的格式與章標題的格式相同。參考文獻表的正文部分用 10.5 號字，中文用新細明體，英文和數字用 Times New Roman 體，行距採用固定值 16 磅 (pt)，段前空 3 磅 (pt)，段後空 0 磅 (pt)。採用懸掛格式，懸掛縮進 2 個漢字符或 4 個字符。

關於參考文獻的著錄格式以及在正文中的標注方法詳細見第二章。

1.3.11 個人簡介

個人簡歷包括作者的出生年月日、獲得學士、碩士學位的學校、時間等。在學期間完成的相關學術成果按照學術成果類型分列並連續編號，學術成果類型包括學術論文、專著/譯著、專利、研究報告、作品等。標題採用 18 號新細明體字，單倍行距，段前空 24 磅 (pt)，段後空 18 磅 (pt)，正文採用 12 號新細明體字，行距為固定值 20 磅 (pt)。

1.4 頁面設置、篇眉與頁碼

1.4.1 頁面設置

頁邊距必須統一，裝訂邊頁邊距為 40 mm，右頁邊距為 22 mm，上下頁邊距為 25mm。

1.4.2 篇眉設置

篇眉應從“答辯委員審議通過表”開始，內容為“澳門城市大學研究生學



位論文”（置左）及“中文論文題目”（置右），篇眉字體採用 10.5 號新細明體。

1.4.3 頁碼設置

頁碼應從“答辯委員審議通過表”開始至“表目錄”，採用大寫羅馬數字“I、II、III……”從“I”開始連續編排；從正文“第1章”（或“引言”、“緒論”）開始至整本論文結束，頁碼採用阿拉伯數字“1、2、3……”從“1”開始連續編排。頁碼置於頁腳部分且居中。



第二章 參考文獻規則

2.1 參考文獻

一般學術性的論文包括本大學的學位論文在內，必須列附文中所有曾引用的文獻和資料的來源，這不僅是出於道德誠信，也可增強論據的說服力。而數據科學學院對於參考文獻著錄格式採用現行國家標準《信息與文獻參考文獻著錄規則》(GB/T 7714—2015)，本指南選編該標準中相關要點，供研究生在撰寫學位論文時參考。如需了解更多細節，請查看標準原文。

2.2 常用參考文獻著錄方法

專著、連續出版物、析出文獻、專利文獻和電子資源等主要類型參考文獻，而常用的參考文獻著錄方法項目與格式要求如下：

2.2.1 普通圖書

[序號] 主要責任者. 普通圖書名: 其他書名信息[普通圖書標志/文獻載體標識]. 其他責任者. 版本項. 出版地: 出版者, 出版年: 引文頁碼. 獲取和訪問路徑.

簡化寫法: 作者. 書名[M]. 出版地: 出版者, 出版年.

示例如下:

- [1] 鄭浩峻, 張秀麗. 足式機器人生物控制方法與應用[M]. 北京: 清華大學出版社, 2011.
- [2] 周美立. 相似性科學[M]. 北京: 科學出版社, 2004. 王夫之. 宋論[M]. 刻本. 金陵: 湘鄉曾國荃, 1865(清同治四年).
- [3] 汪應洛. 系統工程[M]. 第3版. 北京: 機械工業出版社, 2003: 471-472.
- [4] Yu H B, Liu J G, Liu L Q, et al. Intelligent robotics and applications[M]. Berlin, Germany: Springer, 2019.
- [5] Hu S S. The principle of automatic control[M]. 5th ed. Beijing: Science Press, 2007: 471-472.

2.2.2 學位論文

[序號] 主要責任者. 學位論文名[D]. 保存地點: 保存單位, 年份. 獲取和訪問路徑.



示例如下:

- [1] 馬歡. 人類活動影響下海河流域典型區水循環變化分析[D]. 北京: 北京大學, 2011.
- [2] 周坤玲. 四足仿生機器人高速步態規劃方法研究[D]. 北京: 北京交通大學, 2013.
- [3] Smallwood D A. Advances in dynamical modeling and control of underwater robotic vehicles[D]. Baltimore, USA: Johns Hopkins University, 2003.

2.2.3 期刊論文

[序號] 析出文獻主要責任者. 題名[J]. 期刊名, 年, 卷(期): 起止頁碼.

示例如下:

- [4] 何齡修. 讀南明史[J]. 中國史研究, 1998, 6(3): 167-173.
- [5] 余聯慶, 枚元元, 李琳, 等. 閉鏈弓形五連桿越障能力分析與運動規劃[J]. 機械工程學報, 2017, 53(7): 69-75.
- [6] KANAMORI H. Shaking without quaking[J]. Science, 1998, 279(5359): 2063.
- [7] Ijspeert A J, Crespi A, Ryczko D, et al. From Swimming to Walking with Asalamander Robot Driven by a Spinal Cord Model[J]. Science, 2007, 315(5817): 1416 - 1420.

2.2.4 會議論文

[序號] 析出文獻主要責任者. 題名[C]//會議論文集名. 出版地: 出版者, 出版年: 起止頁碼.

注意: 這裡[C]後的斜杠//需要保留

示例如下:

- [1] 賈東琴, 柯平. 面向數字素養的高校圖書館數字服務體系研究[C]//中國圖書館學會. 中國圖書館學會年會論文集: 2011年卷. 北京: 國家圖書館出版社, 2011: 45-52.
- [2] Noot N V D, Ijspeert A J, Ronsse R. Biped Gait Controller for Large Speed Variations, Combining Reflexes and a Central Pattern Generator in a Neuromuscular Model[C]//IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA). Seattle, WA, USA: IEEE, 2015: 6267 - 6274.
- [3] Matos V, Santos C P. Omnidirectional Locomotion in a Quadruped Robot: a CPG-based Approach[C]//2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). Taipei, Taiwan: IEEE, 2010: 3392 - 3397.
- [4] Gong Z Y, Cheng J H, Hu K N, et al. An inverse kinematics method of a soft robotic arm with three-dimensional locomotion for underwater manipulation[C]//IEEE International Conference on Soft Robotics. Piscataway, USA: IEEE, 2018: 516-521.
- [5] Zhang J B, Wen K, Yue Y, et al. Research on key technologies for high-precision whole flexible machining of large-scale multi-supports cabin[C]//IEEE 10th International Conference on Mechanical and Aerospace Engineering. Piscataway, USA: IEEE. DOI: 10.1109/ICMAE.2019.8880959.



2.2.5 技術報告

[序號] 主要責任者. 報告名[R]. 報告地: 報告單位, 報告年. 獲取和訪問路徑.

示例如下:

- [1] 宋健. 製造業與現代化[R]. 北京: 人民大會堂, 2002.
- [2] Wenzhofer F, Knust R. Expedition programme PS108[R]. Bre-merhaven, Germany: Alfred Wegener Institute, 2017.

2.2.6 專利文獻

[序號] 專利申請者或所有者. 專利題名: 專利國別, 專利號[文獻類型標志/文獻載體標識]. 公告日期或公開日期[引用日期]. 獲取和訪問路徑. 數字對象唯一標識符.

簡化寫法: 專利申請者或所有者. 專利題名: 專利國別, 專利號[P]. 公告日期或公開日期.

示例如下:

- [1] 劉加林. 多功能一次性壓舌板: 中國, 92214985.2[P]. 1993-04-14.
- [2] 西安電子科技大學. 光折變自適應光外差探測方法: 中國, 01128777.2[P]. 2002-03-06[2002-05-28].
- [3] Tachibana R, Shimizu S, Kobayshi S, et al. Electronic watermarking method and system: US, 6915001[P]. 2005-07-05[2013-11-11].

2.2.7 電子資源

以數字方式將圖、文、聲、像等信息存儲在磁、光、電介質上, 通過計算機、網絡或相關設備使用的記錄有知識內容或藝術內容的信息資源, 包括電子公告、電子圖書、電子期刊、數據庫等。凡屬電子專著、電子專著中的析出文獻、電子連續出版物、電子連續出版物中的析出文獻以及電子專利的著錄項目與著錄格式分別按上述有關規則處理, 除此之外的電子資源的著錄格式為:

[序號] 主要責任者. 題名: 其他題名信息[文獻類型標識/文獻載體標識]. 出版地: 出版者, 出版年: 引文頁碼(更新或修改日期)[引用日期(電子資源必備)]. 獲取和訪問路徑(電子資源必備). 數字對象唯一標識符(任選).

電子文獻類型標識/載體標識:

- [DB/OL] —— 聯機網絡數據庫(database online)
- [DB/MT] —— 磁帶數據庫(database on magnetic tape)
- [DB/CD] —— 光盤數據庫(database on CD-ROM)



[M/CD] —— 光盤普通圖書 (monograph on CD-ROM)

[CP/DK] —— 磁盤計算機程序 (computer program on disk)

[J/OL] —— 聯機網絡期刊 (journal online)

[EB/OL] —— 聯機網絡電子公告 (electronic bulletin board online)

示例如下:

- [1] 蕭鈺. 出版業信息化邁入快車道[EB/OL]. (2001-12-19)[2002-04-15]. <http://www.creader.com/news/200112190019.html>.
- [2] INNFO.S. Robots[DB/OL]. (2020-01-01)[2020-04-30]. <https://innfos.com/>.
- [3] WEILAN. 阿爾法機器狗[DB/OL]. (2019-08-20) [2020-04-30]. <http://www.weilan.com/>.
- [4] PACS-L: the public-access computer systems forum[EB/OL]. Houston, Tex: University of Houston Libraries, 1989[1995-05-17]. <http://info.lib.uh.edu/pacsl.html>.
- [5] 李強. 化解醫患矛盾需釜底抽薪[EB/OL]. (2012-05-03)[2013-03-25]. <http://wenku.baidu.com/view/47e4f206b52acfc789ebc92f.html>.
- [6] Dublin core metadata element set: version1.1[EB/OL]. (2012-06-14)[2014-06-11]. <http://dublincore.org/documents/dces/>.