

教材编校质量自查情况表

出版单位名称： 大连理工大学出版社有限公司 (公章)

教材名称		特种机器人操作与运维（初级）		册次	3
出版单位		大连理工大学出版社有限公司		申报序号	210231001036960
第一作者		侯红科		全书字数	227千字
国际标准书号（ISBN）		978-7-5685-3440-6		版次	1
页	行	误	正	计错数	备注
75	图2-7	人工体学	人体工学	1	
检查结果		记错数：1			
		差错率：0.04/万			
编校质量认定结果		合格			

注：1.此表由出版单位填写，可根据需要加行。

2.封面、前言、后记等处错误，在“页”一栏中注明。

3.图书编校质量差错率计算方法按照《图书质量管理规定》（中华人民共和国新闻出版署令第26号）执行。

3.

教材编校质量自查情况表

出版单位名称： 大连理工大学出版社有限公司 (公章)

教材名称		特种机器人操作与运维(中级)		册次	3
出版单位		大连理工大学出版社有限公司		申报序号	
第一作者		张利		全书字数	280 千字
国际标准书号 (ISBN)		978-7-5685-3441-3		版次	1
页	行	误	正	计错数	备注
52	图 3-8	指引线颜色不统一	指引线颜色应一致	1	
检查结果		记错数：1			
		差错率：0.04/10000			
编校质量认定结果		合格			

注：1.此表由出版单位填写，可根据需要加行。

2.封面、前言、后记等处错误，在“页”一栏中注明。

3.图书编校质量差错率计算方法按照《图书质量管理规定》(中华人民共和国新闻出版署令第26号)执行。

3.

教材编校质量自查情况表

出版单位名称： 大连理工大学出版社有限公司 (公章)

教材名称	特种机器人操作与运维(高级)		册次	3	
出版单位	大连理工大学出版社有限公司		申报序号	10231001036960	
第一作者	张利		全书字数	264 千字	
国际标准书号 (ISBN)	978-7-5685-3442-0		版次	1	
页	行	误	正	计错数	备注
19	10	图 1-45b	图 1-45 (b)	1	
检查结果	记错数： 1				
	差错率： 0.04/10000				
编校质量认定结果	合格				

注：1.此表由出版单位填写，可根据需要加行。

2.封面、前言、后记等处错误，在“页”一栏中注明。

3.图书编校质量差错率计算方法按照《图书质量管理规定》(中华人民共和国新闻出版署令第 26 号) 执行。