

浙江工业大学教师等系列专业技术职务评聘综合考核表

所在单位：浙江工业大学信息工程学院

1.基本情况

姓名	孙哲	性别	男	出生年月	1989.04	申报类型	海外人才直报		
申报专技职务	副教授	申报教师（研究）系列类型		教学科研型		所属一级学科	控制科学与工程		
现专业技术职务		讲师		资格取得时间	2019.10	职务聘任时间	2019.10		
原专业技术职务									
最高学历(起止时间何校何专业)			研究生（2013.03-2017.06 澳大利亚斯文本科技大学 控制理论与控制工程）						
最高学位(起止时间何校何专业)			博士（2013.03-2017.06 澳大利亚斯文本科技大学 控制理论与控制工程）						
现从事专业及研究方向			专业：控制理论与控制工程 研究方向：滑模控制理论及应用，自主车辆与移动机器人运动控制						
现担(兼)任党政职务		无		高校教师资格证书号码		20203300071002451			
是否取得教育理论培训合格证书		是	近三年年度考核情况	2019：不定考核等级		2020：合格		20：	
工作经历	1.工作经历								
	起止时间		单位		从事何种专技工作		任何专技职务/任何岗位		
	2017.06-2017.12		澳大利亚国际商学院		教学工作		讲师		
	2018.02-2018.06		澳大利亚斯文本科技大学		教学工作		助教		
	2018.04-2019.05		澳大利亚斯文本科技大学		科研工作		博士后研究员		
	2019.02-2019.06		澳大利亚斯文本科技大学		教学工作		助教		
	2019.07-至今		浙江工业大学		教学科研工作		校聘副教授		
	2.参加业务培训、出国（境）访学、助课（青年导师制）、新教师岗培、挂职、实践等经历								
	起止时间		内容		单位		学时(天数)		取得何成果
	2019.09-2020.06		新教师岗前培训		浙江工业大学		7 天		合格
	2019.10-2020.10		助课(青年导师制)		信息工程学院		40 学时		合格
	3.国内外学术团体、行业协会兼职情况								
	起止时间		学术团体名称		职务		主要工作内容（简述）		
	4.指导学生（含本科生导师、班主任、兼职辅导员等）或指导青年教师工作的经历								
起止时间		所任工作名称		指导对象		成果或业绩（简述）			
2020.06-至今		机器人工程 2003 班班主任		机器人工程 2003 班		班级学风、成绩较好			

2.任现职以来教书育人工作业绩

2.1 任现职（或近 5 学年）以来授课情况：近 2 年年均课堂教学学时数 80，年均教学工作量（含育人工作量）124 当量学时；获奖情况：近 2 年累计 0 年获得 0 次“优课优酬”奖励。

学年	学期	讲授主要课程名称	授课对象及学生数	课堂教学学时数	实践教学学时数	是否优课优酬及课程名称	教学业绩等级
2019-2020	1						新教师助课
2019-2020	2	数字电路与数字逻辑 B（留学生）	2018 电气工程及其自动化（留学生）01（11 人）	56	8	否	合格
2019-2020	2	数字电路与数字逻辑大型实验（留学生）	2018 电气工程及其自动化（留学生）01（10 人）	0	12	否	合格
2020-2021	1	Python 与算法实现	2019 智能科学与技术 01（42 人）	32	16	否	合格
2020-2021	2	数学建模	2019 电气工程及其自动化 01、02，2019 自动化 01、02	32	0	否	合格

2.2 任现职以来指导研究生情况						
指导总人数/授予博士学位人数	指导总人数/授予硕士学位人数	成果或业绩（简述）				
0/0	2/0	作为第二导师指导研究生邹稼扬发表SCI论文2篇（见刊1篇，在线发表1篇，本人一作，邹稼扬二作），指导其获得2020年硕士研究生国家奖学金				
2.3 教材、教改论文及项目（限填不超过5项，如作为送审代表作需备注）						
教材名称	出版社名称	出版时间	出版社级别	教材级别	本人排名	
教学研究论文题目	刊物、刊号、卷（期）数	发表时间	收录情况	转载情况	本人排名	
教改项目名称（须注明立项号或文件号）	项目来源和类别	起止年月	到校经费/项目经费（万）	是否结题	本人排名	
2.4 教学育人奖励（教学成果奖、教学名师、讲课比赛、优秀导师等荣誉）（限填不超过3项）						
获奖项目名称	奖励类别和等级	颁奖部门	奖励级别	获奖时间	本人排名	
2.5 指导学生获奖情况（指导学生论文/发明专利/社会实践/课外科技/体育文艺活动等）（限填不超过3项）						
学生姓名及学号	获奖、专利名称/论文题目	奖励类别和等级/名次/专利类型	颁奖部门/刊物信息	奖励级别/收录情况/专利号	获奖/授权/发表时间	本人排名
汪宵 (201806060619) 等	2020年第三届中国高校智能机器人创意大赛	二等奖	中国高校智能机器人创意大赛组委会	国家级	2020.12	1/2
张浩南 (201906061232) 等	2020中国机器人技能大赛武术擂台赛-自主仿人散打	二等奖	中国自动化学会	国家级	2020.11	2/2

2.6 任现职以来在立德树人、人才培养方面的工作总结（不能简单列举数量，需重点阐述落实立德树人根本任务，在“三全育人”、“四有”好教师、教育教学改革创新、人才培养质量提升、课程思政建设等方面的工作成效，限填一页，不超过 800 字。）

本人自任职以来，思想积极向上，工作认真细致。积极地参加并完成了浙江工业大学的各项教师岗前培训任务，在 2019 年 10 月的浙江省高等学校教师教育理论培训统一考试中，“高等教育学”、“大学心理学”、“高等教育法规”和“教师伦理学”共四门课程的考试均一次性合格。参加了 2019 年 12 月由浙江工业大学教师教学发展中心举办的教学技能工作坊（ISW）研修活动，并取得了证书。

本人自 2020 年 6 月担任机器人工程 2003 班的班主任，在班主任工作中关心、爱护学生，随时了解学生在学习和生活上的动态，及时组织班会与学生沟通交流，对生活或学习上存在困难的学生，采用电话交谈的方式进行沟通，为解决困难提供建议。在班主任工作和教学工作中遵循全员育人、全程育人、全方位育人的“三全育人”指导思想，以做一名有理想信念、有道德情操、有扎实学识、有仁爱之心的“四有”好老师作为自己的奋斗目标。

在教学改革创新方面，本人尝试将在 ISW 研修活动中学到的诸如 BOPPPS 教学流程运用在“数字电路与数字逻辑 B（留学生）”、“Python 与算法实现”和“数学建模”这些课程的教学实践中，取得了较好的教学效果，获得了学生的好评。在人才培养方面，本人积极协助指导硕士研究生，将自己在海外留学的经历、经验融入科研指导当中，以第二导师的身份指导硕士研究生邹稼扬发表 SCI 论文 2 篇（见刊 1 篇，在线发表 1 篇，本人一作，邹稼扬二作），指导其获得 2020 年硕士研究生国家奖学金。

在课程思政方面，本人认真参加学院组织的相关讲座，并在教学中予以积极的实践。本人认真思索了数学建模课程的特点，发现其具有丰富的建模案例，因此有针对性地结合具体案例对思政内容进行了讲述。比如结合“节水洗衣机”案例引导学生思考自然资源的宝贵，培养学生节约用水的意识；结合“管住嘴迈开腿”案例培养学生养成良好饮食、锻炼习惯的意识；结合“核军备竞赛”案例讲述我国的“两弹一星”事业，培养学生的家国情怀等。认真撰写了数学建模课程思政教学设计方案。

3.任现职以来科学研究业绩

3.1 代表性或标志性成果

3.1.1 发表论文、著作（正高限填 6 篇/部，其他职务限填 5 篇/部，仅限所从事岗位相关学科、专业领域的论著，送审代表作排最前面且备注）

论文题目	刊物名、刊号、卷（期）数	发表时间	收录、转载等情况	本人排名	是否唯一通讯作者	第一作者（姓名及学号）
Path-following control of Mecanum-wheels omnidirectional mobile robots using nonsingular terminal sliding mode （送审代表作）	Mechanical Systems and Signal Processing; ISSN: 0888-3270; Volume: 147	2021.01	SCI WOS:000572359800003 JCR Q1	1/5		
Nested adaptive super-twisting sliding mode control design for a vehicle steer-by-wire system （送审代表作）	Mechanical Systems and Signal Processing; ISSN: 0888-3270; Volume: 122	2019.05	SCI WOS:000457948600033 JCR Q1	1/5		
Collision-avoidance steering control for autonomous vehicles using neural network-based adaptive integral terminal sliding mode	Journal of Intelligent & Fuzzy Systems; ISSN: 1064-1246; Volume: 39, Issue: 3	2020.10	SCI WOS:000582721200112 JCR Q3	1/5		
Adaptive fuzzy sliding mode control design for vehicle steer-by-wire systems	Journal of Intelligent & Fuzzy Systems; ISSN: 1064-1246; Volume: 37, Issue: 5	2019.11	SCI WOS:000498834900073 JCR Q3	1/6		
Sliding mode-based active disturbance rejection control for vehicle steer-by-wire systems	IET Cyber-physical Systems: Theory & Applications; ISSN: 2398-3396; Volume: 3, Issue: 1	2018.03		1/5		
专著/作品名称	出版社/展览馆名称	出版/ 展览/收藏时间	出版社级别	著作类别	本人排名	

3.1.2 科研项目（正高限填 6 项，其他职务限填 5 项，仅限所从事岗位相关学科、专业领域的项目）

项目名称（须注明立项号或文件号）	项目来源/类别/分类	起止年月	到校经费/项目经费（万元）	本人排名	是否结题
搭载线控转向系统的智能汽车避障转向滑模控制研究（62003305）	国家自然科学基金项目-青年/纵向/V类	2021.01-2023.12	16.38/24	1/1	否
面向麦克纳姆轮全向无人搬运车的轨迹跟踪滑模控制研究（LQ21F030015）	浙江省自然科学基金项目-探索项目Q/纵向/VI类	2021.01-2023.12	10/10	1/1	否
基于智能控制技术的数字化中药饮片联动生产线装备研制及示范（2020C03056）	浙江省科技计划项目-重点研发子课题/纵向/VI类	2019.10-2021.12	50/50	8/8	否

3.1.3 成果转化应用情况（理工科类限填不超过 5 项，人文社科类限填不超过 3 项）

专利名称	专利类型/专利授权号	授权国家	授权时间	本人排名	转化情况/转让费（万元）
决策咨询报告名称	呈报单位	呈报时间	本人排名	获批示/采纳情况	
技术标准/规程/规范名称	标准编号	颁布机构		颁布时间	本人排名

3.1.4 科研（设计创作）获奖情况（科研成果奖、专利奖、建筑艺术设计奖、展览获奖等）（限填不超过 3 项）

获奖项目名称	奖励名称	颁奖部门	奖励级别	获奖时间	本人排名
Robust Control of a Vehicle Steer-By-Wire System Using Adaptive Sliding Mode	第 11 届澳大利亚中国博士生及青年学者优秀论文报告会（澳大利亚）最佳论文奖	澳大利亚中国博士沙龙，中国驻墨尔本总领馆教育组	国际学术会议奖	2018.12	1/4

3.2 学术业绩综述（不能简单列举数量，需填写申报人的学术能力、学术创新、学术贡献等，重点阐述所列标志性成果的创新性、科学价值或社会经济意义，参与的请阐述本人在其中发挥的作用，限填一页，不超过 800 字。）

本人自任职以来在学术科研方面努力创新，积极进取。在原有博士课题“汽车线控转向系统的滑模控制”的基础上加以适当扩展，深入发掘了搭载线控转向系统的自主车辆在上层路径跟踪控制系统与下层线控转向系统之间存在时延的科学问题，以此为切入点撰写了名为“搭载线控转向系统的智能汽车避障转向滑模控制研究”的国家自然科学基金青年基金的申报书，获得了资助（批准号：62003305），该项目起止年月为 2021.01-2023.12，本人排名 1/1。同时，本人基于在澳洲做博士后研究员的工作经历，撰写了名为“面向麦克纳姆轮全向无人搬运车的轨迹跟踪滑模控制研”的浙江省自然科学基金青年探索项目的申报书，获得了资助（批准号：LQ21F030015），该项目起止年月为 2021.01-2023.12，本人排名 1/1。这两项科研项目立足于发展“数字经济”的需求，对于推动智能制造和产业升级具有积极意义。同时，这两项科研项目的获批说明本人具有较扎实的研究基础和较丰硕的科研成果，具备较好的学术创新能力，得到了同行专家的认可。

本人在澳大利亚博士后工作期间发表 SCI 论文 1 篇（JCR Q1，IF：6.82）；入职浙江工业大学后发表 SCI 论文 3 篇，其中含 JCR Q1 论文 1 篇（IF：6.82）；目前在线发表 JCR Q1 论文 1 篇（Zhe Sun*, Jiayang Zou, Defeng He, Wei Zhu, Path-tracking control for autonomous vehicles using double-hidden-layer output feedback neural network fast nonsingular terminal sliding mode[J]. *Neural Computing and Applications*, 2021, DOI: 10.1007/s00521-021-06101-8. WOS: 000651373800003, IF: 5.61）。在这些论文中本人均为第一作者，其内容紧密围绕滑模控制理论与应用，自主车辆与移动机器人运动控制等主题，具有较好的连贯性，说明本人具有较强的学术科研能力和一定的学术贡献。

所列的标志性成果均为本人博士毕业后以第一作者身份发表的国际学术期刊论文，成果具有较高的创新性，拓展了滑模控制理论及其实际应用，对促进自主车辆和智能轮式移动机器人的技术升级，促进“数字经济”的发展具有积极意义。本人在这些成果的获取中起到了主导作用，所做的工作主要包括被控对象动力学模型构建、控制理论分析、控制算法设计与推导、学术论文撰写与修改等。

4.任现职以来的其他工作业绩

4.1 平台建设及社会服务情况（参与学院学科、课程、团队、实验室、学位授予点建设、重要国际学术会议作主题报告等情况）（限填不超过 5 项）

业绩类别	工作（或报告）名称	本人承担的工作内容（或国际会议报告地点）	起止时间	本人排名或所发挥作用	工作成效（简述）
CVCI国际学术会议作主题报告	Trajectory-Following Control of Mecanum-Wheeled AGV Using Fuzzy Nonsingular Terminal Sliding Mode	2020 4th CAA International Conference on Vehicular Control and Intelligence (CVCI) 中国杭州	2020.12	1/4	学术会议论文线下报告并发表

5.考核情况

本人承诺：所从事的学术研究符合学术规范要求；本表内所填内容属实，所提供的材料客观真实，如与事实不符，本人愿承担一切责任。

本人签字：

日期： 年 月 日

所在单位师德考察意见

（包括申请人的思想政治表现、师德师风等情况。）

该同志品行端正，思想政治素质较好，能严守学术道德，师风师德高尚，无政治历史问题。

所在单位党委（总支）书记签字：

（加盖公章）

日期： 年 月 日

所在单位资格审查意见

经审核，上述材料均内容真实，与证明材料原件相符。该同志符合 ☐ 正常申报条件 / ☐ 破格、直报条件（满足破格条件：_____）。

审核人签字：

所在单位负责人签字：

（加盖单位公章）

日期： 年 月 日