

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	王军晓	性别	男	出生年月	1986.01	申报类型	正常申报	
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	2017.12	职务聘任时间	2017.12		
原专业技术职务								
最高学历(起止时间何校何专业)		研究生（东南大学 2012.09-2017.06 控制理论与控制工程）						
最高学位(起止时间何校何专业)		博士（东南大学 2012.09-2017.09 控制理论与控制工程）						
现从事专业及研究方向		电力电子与运动控制						
现担(兼)任党政职务	无		高校教师资格证书号码		20203300071003542			
是否取得教育理论培训合格证书	是	近三年年度考核情况	2018：合格		2019：合格		2020：合格	
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	
	2017.09-	浙江工业大学		教学、科研			讲师/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			
	2017.09-2018.08	岗前培训	浙江工业大学	7 天	取得主讲教师资格证			
	2017.11-2018.11	青年教师导师制	浙江工业大学	56 学时	取得主讲教师资格证			
	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）				
	2020.09-至今	IEEE 和 CAA	会员	学术交流				
	2020.07-至今	International Journal of Electronic 及其 Letters	国际 SCI 期刊编委	负责处理稿件				
	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）	
	2018.09-至今	班主任		18 级自动化 1804 班				
	2018.09-至今	本科生导师		王俊杭等			担任 18 级健行荣誉导师	

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 4 年年均课堂教学学时数 68，年均教学工作量（含育人工作量）114 当量学时；获奖情况：近 年累计 年获得 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
2017-2018	2	运动控制系统	自动化 1503; 自动化 1504, 26 人	48		否	合格
	2	专业实习	自动化 1504, 33 人		2 周	否	
2018-2019	1	控制电机及应用	电气留学生 1501, 7 人	32		否	合格
	2	电机学	电气工程及其自动化（留学生），28 人	56		否	
	2	专业实习	自动化 1604, 32 人		2 周	否	
2019-2020	2	电机学	2018 电气工程及其自动化（留学生），10 人	56		否	合格
	2	专业实习	自动化 1701, 41 人		2 周	否	
2020-2021	1	现代控制工程	2020 级控制工程研究生，22 人	24		否	合格
	2	电机学	2019 电气工程及其自动化（留学生），4 人	56		否	未考核
	2	专业实习	自动化 1801, 34 人		2 周	否	未考核

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	成果或业绩（简述）
/	15/3	指导学生赵磊获得 2020 年校优秀 硕士论文并获推参评省优秀硕士论 文，戎佳艺获得国家奖学金。

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
徐涛 (2111803253)	基于 MATLAB/Simulink 的 磁悬浮新型教学实验平 台设计	第十四届中国 研究生电子设 计竞赛华东赛 区三等奖	教育部学位 与研究生教 育等	省级	2019.07	1/1

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。）

申请人自 2017 年 9 月入职以来，主要负责电机学、运动控制系统等相关的本科生课程，平均每年课堂教学 68 学时，育人工作量 114 学时，担任自动化 1804 班的班主任工作，班级也获得了许多荣誉，其中有全国“互联网+”金奖一项等，另外还担任多名本科生的本科生导师，特别是担任了健行荣誉导师，今年该学生王俊杭也顺利获得了华南理工大学研究生入学资格，担任班主任期间，也经常与学生交流互动，指导班级学生规划自己的未来发展方向，早做考研保研的准备，担任班主任的班级也有多名学生获得保研资格，其中有获得四川大学等名校入学资格；在研究生教学和培养方面，与张丹老师合作新开了一门现代控制工程的研究生课程，主要讲解控制方法在实际工程中的应用，以案例的形式授课，加强专硕的实践能力的培养；另外作为研究生导师累计指导 15 名硕士研究生，其中 3 名已毕业，发表了 10 余篇高水平论文，指导学生参加全国研究生电子设计竞赛获得了华东赛区三等奖，陈林杰和赵磊获得了校优秀研究生称号，赵磊获得了 2020 年校优秀硕士论文并正在参评浙江省优秀硕士论文，戎佳艺获得了国家奖学金等。

另外，在学科评估和自动化一流专业建设方面，申请人主要参与了控制科学与工程学科评估的材料整理方面的工作，在自动化一流专业建设方面，主要参与了自动化专业大纲的整理讨论，另外还负责装备自动化方向的课程群建设工作，梳理电机与拖动、电力电子技术、运动控制等相关课程大纲和内容，整理专业认证材料，为培养和申报国家一流课程做好前期铺垫工作。

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）
Adaptive terminal sliding mode control for magnetic levitation systems with enhanced disturbance compensation.(送审代表作)	IEEE Transactions on Industrial Electronics. ISSN:0278-0046,68(1).	2021.01	SCI: OJ9EH JCR1 区 ESI 高被引	1/3		
Generalized proportional integral observer-based robust finite control set predictive current control for induction motor systems with time-varying disturbances. (送审代表作)	IEEE Transactions on Industrial Informatics. ISSN:1551-3203,14(9).	2018.09	SCI: GS8WE JCR1 区	1/5		
Design and Implementation of disturbance observer based enhanced robust finite control set predictive torque control for induction motor systems.	IEEE Transactions on Industrial Informatics. ISSN:1551-3203, 13(5).	2017.10	SCI: FI9XC JCR1 区	1/5		
Reduced-order extended state observer based event-triggered sliding mode control for DC-DC buck converter system with parameter perturbation.	Asian Journal of Control. ISSN:1561-8625,23(3).	2021.05	SCI: TD0ZH JCR2 区	1/3		
Reduced-order generalized proportional integral observer based continuous dynamic sliding mode control for magnetic levitation system with time-varying disturbances.	International Journal of Control, Automation and Systems. ISSN:1598-6446,19(1).	2021.01	SCI: PR7IZ JCR2 区	1/3		
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
多源受扰电力电子变换器系统的主动抗干扰与优化控制研究(61803335)	国家自然科学基金青年项目/纵向/V 类	2019.1-2021.12	31.2/26	1/8	否
交流电机系统的鲁棒无传感器模型预测控制研究(LY20F030016)	浙江省自然科学基金一般项目/纵向/VI 类	2020.1-2022.12	9/9	1/7	否
交流伺服控制系统参数自整定技术研究(KYY-HX-20200474)	中国科学院沈阳自动化研究所义乌中心/横向/VII 类以下	2020.04-2020.12	10/10	1/3	否
2019 年度浙江省科协“育才工程”项目(SKX201901)	浙江省科协/纵向/VII 类以下	2019.10-2022.10	4.5/5	1/1	否
网络化运动控制理论研究(2018FF03)	重点实验室开放课题/纵向/VII 类以下	2018.03-2020.12	2/2	1/4	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）
一种基于扩张状态观测器的直流降压 变换器系统控制方法	发明专利/ ZL201810018002.1.	中国	2020.01	1/5	
一种基于扩张状态观测器和滑模控制 技术的直流降压变换器系统控制方法	发明专利/ ZL201810245011.4.	中国	2019.11	1/4	
一种基于降阶扩张状态观测器的直流 降压变换器系统控制方法	发明专利/ ZL201810244903.2.	中国	2020.01	1/5	
网络化磁悬浮球调试平台 V1.0	计算机软件著作权 /2020SR0822864	中国	2020.07	1/5	
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

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。）

申请人自 2017 年 9 月入职以来，主要负责国家自然科学基金 1 项，省基金一般项目一项，获得了浙江省科协育才工程项目资助，另外负责企业委托项目和重点实验室开放基金一项，作为主要参与人参与国家重点研发计划课题和国家自然科学基金面上项目各一项，上述项目都是围绕电力电子与运动控制系统抗干扰控制相关理论与应用研究开展的，在完成项目过程中发表了 10 余篇高水平文章，授权发明专利 4 项，在读和毕业研究生 15 名，其中参与俞立老师的两化融合项目作为二导培养的毕业研究生赵磊获评为校优秀硕士论文并被推荐参评省优秀硕士论文。

在上述的 5 篇代表作中，**代表作 1 为 ZJUT TOP100 和 ESI 高被引论文**，代表作 1 和 5 主要针对磁悬浮系统的模型非线性，外部干扰等复杂问题，提出了基于时变干扰估计的滑模控制方法，代表作 1 所提的自适应终端滑模控制方法，相比较 5 而言，既加强了系统的抗干扰性能，且提升了系统的动态跟踪响应速度。代表作 2 和 3 分别针对基于两电平逆变器驱动的感应电机中开关矢量的有限个数特性，提出了有限集模型预测转矩和预测电流控制，并在此基础上考虑了负载转矩扰动和模型参数不确定等问题，提出了基于扰动估计的有限集模型预测控制方案，提升了感应电机系统的鲁棒性与抗干扰性能。代表作 4 主要针对直流变换器的电阻时变和不匹配干扰问题，提出了时变干扰估计的事件触发滑模控制方法，在已有不匹配扰动控制结果基础上进一步将不匹配扰动转化为匹配通道设计时变干扰观测器，且减少了电流传感器，从而降低了硬件成本。总体而言，本人在学术研究方面始终坚持走理论与应用相结合的道路，在电力电子与运动控制系统的多源干扰估计与非线性控制方向取得了较好的研究结果，具有一定的理论与应用价值，特别值得一提的是所提出的不匹配干扰相关理论及其应用结果在国际上处于领先地位，得到了学术同行的认可，目前所做的学术研究也是不匹配干扰控制等相关工作的延续。在工程领域，TI 的 DSP 芯片和安川的变频器中都有集成抗干扰控制技术，在国内伺服企业埃斯顿公司的产品中也应用并为企业产生了一定的经济效益。

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）
学科评估	控制科学与工程学科评估	负责相关材料整理	2021.01-至今	参与	
自动化课程群建设	自动化一流专业建设	主要负责装备自动化方向相关课程的建设	2021.06-至今	负责	

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