

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	杨旭升	性别	男	出生年月	1989.08	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	2020.12	职务聘任时间	2020.12			
原专业技术职务	助理研究员	资格取得时间	2017.09	职务聘任时间	2017.09			
最高学历(起止时间何校何专业)		研究生（2012.09-2017.06 浙江工业大学 控制科学与工程）						
最高学位(起止时间何校何专业)		工学博士（2012.09-2017.06 浙江工业大学 控制科学与工程）						
现从事专业及研究方向		控制科学与工程 信息融合估计、目标跟踪						
现担(兼)任党政职务		无		高校教师资格证书号码		20213300071000468		
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		
	2017.07-2019.10	浙江工业大学		机械工程		博士后		
	2019.10 至今	浙江工业大学		控制科学与工程		特聘副研究员		
	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		
	2019.11-2020.11	青年导师制		浙江工业大学	1 年	完成		
	2020.9-2021.06	新教师岗培		浙江工业大学	7 天	完成		
	2015.09-2016.09	国家留学基金委资助访学		德国凯泽斯劳滕工业大学	1 年	合作发表 IEEE TII 论文 1 篇		
	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）		
	2020.05-	班主任		自动化 1903 班		优良学风班		
2019.12-	本科生导师		张益瑄					

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 1 年年均课堂教学学时数 134，年均教学工作量（含育人工作量）134 当量学时；获奖情况：近 年累计 年获得 次“优课优酬”奖励。

[illegible]

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）
0/0	9/0	/

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
李鹏 2111803062 等	基于人体运动姿态重建的电力巡检机器人机械臂遥操作系统	第十四届中国研究生电子设计竞赛全国总决赛二等奖	中国科协青少年科技中心、中国电子学会	国家级	2019.08	2/2
谢长值 2111803248 等	基于 3D 视觉人体姿态估计的移动机器人遥操作系统	第十四届中国研究生电子设计竞赛一等奖	教育部学位与研究生教育发展中心、中国科协青少年科技中心、中国电子学会	省级	2019.07	2/2
杜华臻 2111603034 等	基于假设卡尔曼滤波的移动机器人跟随系统	第十三届中国研究生电子设计竞赛华东赛区二等奖	教育部学位与研究生教育发展中心、全国工程专业学位研究生教育指导委员会、中国电子学会	省级	2018.07	1/2

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。）

以遵循规律和潜移默化落实立德树人任务

聚焦学生，科学把握学生的特点，遵循学生成长规律，因材施教，实现“千姿百态”的教育效果。作为自动化 1903 班班主任，为学生最优质的资源配置，为每一位学生提供适合的教育、可选择的教育，让学生享有更多的获得感和幸福感。坚持两条腿走路和学生综合评价，坚持课堂学风建设和课外教育引领并重，分层次分阶段推进。以自动化 1903 班为例，尽管班级荣获得 2019/2020 学年优良学风班，然而班级同学却对参与学科竞赛、教师科研的积极性不高，甚至了解也很少。在 2020/2021 学年初的班会上，本人讲述了德国硕士、博士研究生的培养模式、自己的所见所闻以及国内技术“卡脖子”的处境，引起学生中“先进”分子的认同和共鸣。继而，落实班长和团支书班级引领作用，带领“先进”学生树立未来两年目标，班长抓规划编制调整，团支书抓规划落实。为此，以问卷和谈话的形式了解学生的学习能力、期望掌握的技术和未来的发展方向，将学生分为技术项目组 and 学术项目组。以实际项目为纽带增进师生了解和互信，建立起学生与一线优秀工程师的联系，潜移默化地建立起学生对项目的自信心和责任心，同时以实实在在的项目经历让学生获得更多的成就感和幸福感，从而将这种成就感和幸福感传递给周边的同学，以“先进”带动“后进”。通过实际项目的锻炼和锤打，以项目为起点，结合生活中学生们交流的点点滴滴，逐步地让学生放弃贪图享乐的心理，以所见所闻增强自身责任感和担当，从而落实和践行“三全育人”来提升人才培养的质量。

人才培养方面的成果

任现职以来，本人积极参与指导研究生、本科生科研和竞赛工作。曾指导李鹏等获中国研究生电子设计竞赛全国总决赛团队二等奖 1 项，指导谢长值等获中国研究生电子设计竞赛华东分赛区团队一等奖 2 项，二等奖 1 项。指导郑婷婷等立项完成 2018 年浙江省大学生科技创新活动计划（新苗人才计划）1 项。协助指导硕士研究生发表学术论文 10 篇，其中，ZJUT100/TOP 期刊 1 篇，TOP 期刊 1 篇，A 类 3 篇。

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）
Performance Evaluation of Distributed Linear Regression Kalman Filtering Fusion (送审代表作)	IEEE Transactions on Automatic Control, ISSN: 0018-9286, 66(6)	2021.06	SCI WOS: 000655245800042 IF: 5.792 分区: Q1	1/4		
Sequential Gaussian Approximation Filter for Target Tracking with Nonsynchronous Measurements (送审代表作)	IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, ISSN 0018-9251, 55(1)	2019.02	SCI WOS: 000458783600033 IF: 4.102 分区: Q1	1/4		
A Bank of Decentralized Extended Information Filters for Target Tracking in Event-Triggered WSNs	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, ISSN 2168-2216, 50(9)	2020.09	SCI WOS: 000562072500018 IF: 13.451 分区: Q1	1/3		
Linear Fusion Estimation for Range-Only Target Tracking with Nonlinear Transformation	IEEE Transactions on Industrial Informatics, ISSN 1551-3203, 16(10)	2020.10	SCI WOS: 000545243500018 IF: 10.215 分区: Q1	1/4		
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
基于3D视觉的人体姿态分布式估计(61903335)	国家自然科学基金项目-青年/纵向/IV类	2020.01-2022.12	31.62/28	1/1	否
基于V2X的盲区行人检测与运动预测技术研究(KYY-HX-20210426)	浙江鸿泉电子科技有限公司/横向/VII类以下	2021.04-2024.05	0/50	1/4	否
基于模仿学习的人-机器人技能迁移理论与方法(LD21F030002)	浙江省自然科学基金项目-重大/纵向/IV类	2020.01-2023.12	56/100	2/7	否
信息物理系统中基于分布式融合的网络攻击检测与安全状态估计(61973277)	国家自然科学基金项目-面上/纵向/IV类	2020.01-2023.12	55.64/62 万	3/9	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）
一种针对 UHF-RFID 系统的多假设 UKF 目标跟踪方法	发明专利/ZL 201710021764.2	中国	2019.10.22	3/4	
一种基于渐进容积信息滤波的机器人跟随方法	发明专利/ZL 201810365081.3	中国	2021.06.18	3/4	
一种基于假设卡尔曼滤波的人体目标跟踪方法	发明专利/ZL 201810412567.8	中国	2021.05.18	3/5	
一种基于自适应卡尔曼滤波的人体姿态估计方法	发明专利/ZL 201910715196.5	中国	2021.05.18	4/5	
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
基于无线多传感器融合估计的目标跟踪算法研究	浙江省优秀博士学位论文	浙江省研究生教育学会	省级	2018.12	1/1

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。）

学术贡献：针对异步采样和传输下的融合定位难题，提出了先验信息与单个测量依次融合的设计新思路，避免了异步测量数据下的定位歧义性，突破了现有同步数据融合定位的局限性，形成了一套异步测量和传输下的序贯融合定位理论和方法。分析了多径效应、非视距传播、传感器间干扰等对 RSS 测距、超声波 TOA 测距的影响，设计了时分复用、事件触发等异步采样和传输机制来减少网络冲突、能量消耗和测量数据量，以及提高无线测距的质量。针对不同的测距方式，分析了噪声特性变化与定位稳定性之间的关系，提出了相应的噪声补偿方法，并在理论上证明了噪声误差补偿将有助于提高目标序贯融合定位的稳定性。

学术影响：上述主要结果发表在 IEEE-TCST 和 IEEE-TAC 等期刊上，以 RSS、TOA 测距等实验数据分析为基础，设计了时分复用、事件触发等异步采样机制和相应的融合方法，引起了国内外同行的广泛关注。北理工夏元清教授等曾利用相关的实验数据来验证所提出的事件触发分布式融合估计方法，见（Information Sciences 475 (2019) 67–81）。将无线融合定位用于移动机器人定位的方式，得到了美国斯坦福大学 Schwager、布拉德利大学 Miah 等多位学者肯定和借鉴。（见 IEEE TCST 28(4): 1189-1202, 2020 和 IEEE TII 14(3): 1164 -1174, 2018）

社会经济意义：自动驾驶汽车、实时远程控制等行业应用催生了目标定位在精度、速度和可靠性等方面的巨大需求，而融合不同定位技术、设备和网络优势的协作定位方式将成为定位技术发展的新趋势。特别的，5G-IOT 协作定位可利用终端间的位置信息获得更高的定位精度，从而减少布置大量接入点的依赖。然而，受限于物联网设备的成本问题，以及受多径效应、非视距传播等因素影响，事件触发型的采样和传输机制可有效地降低网络能量消耗，提高无线测距的精度。同时所提出的定位方法适用于测量异步情形，且避免了距离或角度测量的数量要求。目前，与浙江鸿泉电子科技有限公司签订横向项目合同，相关理论和方法已部分应用于 V2X 环境下盲区行人检测与运动预测项目，以提高工程车主动安全能力。

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）
平台建设	人机协作技术浙江国际科技合作基地	协助举办国际交流活动以及申报国际合作项目	2019.09-至今	国合基地核心成员	多次参与组织国际交流会议或报告
社会服务	杭州鸿泉物联网技术股份有限公司	加强学校和校友企业的联系，处理浙江工业大学教育基金会项目等相关事宜	2020.05-至今	制定交流规划，办理合作相关业务	教育基金项目立项（70 万）1 项

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