

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		2017.09		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		2020：合格	2021：优秀	2022：合格		
工作经历	1.工作经历								
	起止时间		工作单位		从事何种专技工作		职称/职务		
	2017.07-2019.10		浙江工业大学		机械工程		博士后/无		
	2019.10-2020.12		浙江工业大学		控制科学与工程		助理研究员/无		
	2020.12-至今		浙江工业大学		控制科学与工程		讲师/无		
	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（限填不超过5项）								
	起止时间		内容		组织单位		学时(天数)		取得何成果
	2015.09-2016.09		国家留学基金委资助访学		浙江工业大学		365 天		合作发表 IEEE TII 论文 1 篇
	2019.11-2020.11		青年导师制		浙江工业大学		365 天		完成
	2022.05-2023.06		科技服务		杭州鸿泉物联网技术股份有限公司		390 天		合作承担市重大项目 1 项
	3.国内外学术团体、行业协会兼职情况（限填不超过3项）								
	起止时间		学术团体名称		职务		主要工作职责		
	2022.12-2023.12		IEEE		无		会员		
	2022.03-2027.03		中国自动化学会		无		会员		

4.育人经历（含担任导师、班主任、专兼职辅导员或担任青年教师导师的经历）（限填不超过3项）			
起止时间	所任工作名称	指导对象	成果或业绩（简述）
2020.05-2023.06	班主任	自动化 1903 班	校级优秀班主任
2020.05-2023.06	本科生导师	徐杰威	院级优秀毕业设计论文
2020.09-2023.06	硕士研究生导师	刘晓峰、范京哲、孙虎	已指导两位硕士研究生毕业，且毕业论文外审平均分均在 80 分以上；一位硕士研究生转入博士阶段学习。

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 133，年均教学工作量（含育人工作量）165 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
2019/2020	2	机器人控制（新教师助课）	2017 电气工程及其自动化 01;2017 自动化 01;2017 自动化 02;2017 电气工程及其自动化 01（留学生汉语授课）/48 人	32 学时	8 学时	/	/
2019/2020	2	论文写作指导	2019 电子信息、2019 控制科学与工程/198 人	16 学时	/	否	合格
2020/2021	1	程序设计基础 C	2020 电气类 03; 2020 电气类 04/50 人	48 学时	16 学时	否	合格
2020/2021	2	面向对象 C++编程	2020 智能科学与技术 01;2020 自动化 01/74 人	48 学时	16 学时	否	合格
2020/2021	2	论文写作指导	2020 电子信息、2020 控制科学与工程/213 人	8 学时	/	否	合格
2020/2021	3	程序语言课程设计	2019 电气工程及其自动化 02	/	20 学时	否	合格

2021/ 2022	1	程序设计基础 C	2021 电气类 01; 2021 电气类 02/54 人	48 学时	16 学时	否	合格
2021/ 2022	1	信息融合	2021 电子信息、2021 控制科学与工程/92 人	48 学时	/	否	合格
2021/ 2022	2	多源信息融合	2019 智能科学与技术 01/43 人	32 学时	/	否	合格
2021/ 2022	2	论文写作指导	2021 电子信息、2022 控制科学与工程/90 人	8 学时	/	否	合格
2022/ 2023	1	程序设计基础 C	2022 电气类 01; 2022 电气类 02/61 人	48 学时	16 学时	否	合格
2022/ 2023	1	电子工艺实习	2020 工业工程 02/24 人	/	20 学时	否	合格
2022/ 2023	1	电子工艺实习	2020 工业工程 01/28 人	/	20 学时	否	合格
2022/ 2023	1	信息融合	2022 电子信息、2022 控制科学与工程/91 人	32 学时	/	否	合格
2022/ 2023	2	多源信息融合	2020 智能科学与技术 01/45 人	32 学时	/	否	合格

2.2 教材、教改论文及项目（2.2 总计“教学为主型”限填不超过 5 项，其他类型限填不超过 3 项，如作为送审代表作需备注）

教材、教改论文名称		刊物(出版社)名称、刊号(书号)、卷（期）数	发表时间	论文收录、转载、教材级别	本人排名
1.					
2.					
教改项目名称（须注明立项号或文件号）	项目来源	起止年月	到校经费/项目经费（万）	是否结题	本人排名
1. 信息融合理论与方法的应用案例：GNSS/INS 组合导航(浙工大研究生院〔2022〕1 号)	2022 年浙江工业大学专业学位研究生教学案例培育建设项目	2022. 06-2022 . 09	0.3 万	结题	1/4

2.3 获奖或荣誉（教学成果奖、教学名师、讲课比赛、优秀导师或个人荣誉）（限填不超过 5 项）

获奖项目名称	奖项/荣誉名称	颁奖部门	级别	获奖时间	本人排名
1. 浙江工业大学第十一届“我最喜爱的老师”	我最喜爱的老师	浙江工业大学	校级	2023.03	1/1
2. 浙江工业大学第十一届“我最喜爱的老师”	最佳人气奖	浙江工业大学	校级	2023.03	1/1
3. 浙江工业大学优秀班主任	校级优秀班主任	浙江工业大学	校级	2023.03	1/1

2.4 指导学生获奖情况（指导学生发表论文/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/论文/专利名称（专利号）	颁发部门/刊物名称(刊号)	奖项级别/收录情况/专利类型	学生获奖/发表/授权时间	指导教师排名
1. 林吉 201706060622 等	2020 中国机器人大赛暨 ROBOCUP 机器人世界杯中国赛	中国自动化学会	机器人旅游-寻宝游 III 型二等奖	2020.11	2/2
2. 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	中国科协青少年科技中心、中国电子学会	第十四届中国研究生电子设计竞赛全国总决赛二等奖	2019.08	2/2
3. 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	中国科协青少年科技中心、中国电子学会	第十四届中国研究生电子设计竞赛一等奖	2019.07	2/2

3.任现职以来科学研究业绩

3.1 发表论文、著作（正高限填 6 篇/部，其他职务限填 5 篇/部，仅限本学科、专业领域的论著，送审代表作排最前面且备注）

论文、著作题目	刊物(出版社)名称、刊号(书号)、卷(期)数	发表时间	论文收录、转载、出版社级别	本人排名
1. Performance evaluation of distributed linear regression Kalman filtering fusion	IEEE Transactions on Automatic Control, ISSN: 0018-9286, 66(6)	2021.06	SCI WOS:000655245800042 IF: 6.8 分区: Q1	1/4
2. 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: 12.3 分区: Q1	1/4
3. 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: 8.7 分区: Q1	1/3
4. Sequential Gaussian approximation filter for target tracking with nonsynchronous measurements	IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, ISSN: 0018-9251, 55(1)	2019.02	SCI WOS:000458783600033 IF: 4.4 分区: Q1	1/4
5. Progressive Gaussian approximation filter with adaptive measurement update	Measurement, ISSN: 0263-2241, 148	2019.12	SCI WOS:000487930000074 IF: 5.6 分区: Q1	1/3

3.2 科研项目（正高限填 6 项，其他职务限填 5 项，仅限本学科、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
1. 基于3D视觉的人体姿态分布式估计(61903335)	国家自然科学基金青年项目/纵向/V类	2020.01-2022.12	33.5/33.5	1/1	结题

2.竞技运动的智能融合检测和评估系统(2022C03114)	浙江省“尖兵”“领雁”研发攻关计划项目/纵向/VI类	2022.01-2024.12	45/75	1/7	在研
3.基于多源协作融合的网联化工程车高精度定位方法研究(LY23F030006)	浙江省自然科学基金探索(一般)项目/纵向/VI类	2023.01-2025.12	10/10	1/1	在研
4.基于V2X的盲区行人检测与运动预测技术研究(KYY-HX-20210426)	浙江鸿泉电子科技股份有限公司/横向/VII类	2021.05-2024.04	29.7/50	1/4	在研
5.基于人工智能的城市安全预警软硬件系统的研发与应用(KYY-HX-20220646)	杭州鲁尔物联科技有限公司/横向/VII类以下	2022.01-2024.12	10/40	1/7	在研

3.3 成果转化应用情况（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）
1. 一种针对 UHF-RFID 系统的多假设 UKF 目标跟踪方法	发明专利/ZL201710021764.2	中国	2019.10	3/4	
2. 一种基于渐进无迹卡尔曼滤波的人体目标跟踪方法	发明专利/ZL201810359381.0	中国	2021.02	3/4	
3. 一种基于假设卡尔曼滤波的人体目标跟随方法	发明专利/ZL201810412567.8	中国	2021.05	3/5	
3.4 科研（设计创作）获奖、技术标准、批示采纳情况（限填不超过 3 项）					
获奖项目/技术标准/批示/艺术作品名称	奖项名称	颁发/批示部门或展览馆	级别	获批/展览时间	本人排名
1. 面向移动物联网可靠定位的信息融合估计理论与方法	2021 中国自动化学会自然科学奖二等奖	中国自动化学会	省级	2022.01	4/4
2. 基于无线多传感器融合估计的目标跟踪算法研究	2017 年度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.					

4.任现职以来的其他工作业绩

平台建设及社会服务情况（参与学科、专业、课程、实验室、学位授予点建设等情况）（限填不超过 5 项）					
业绩类型	工作名称	承担的工作内容	起止时间	本人排名或所发挥作用	工作成效（简述）
1.平台建设	人机协作技术浙江国际科技合作基地	协助申报国际合作项目、举办国际交流活动	2019.09-至今	国合基地核心成员	协助举办国际交流活动
2.社会服务	杭州鸿泉物联网技术股份有限公司	配合校企合作发展处、学院加强与校友企业之间联系，负责教育基金会项目等相关事宜	2020.05至今	教育基金会项目负责人	教育基金会项目捐赠到款超 100 万
3.社会服务	杭州鲁尔物联科技有限公司	杭州市博士创新站	2022.01至2024.12	牵头博士	签订横向项目 2 项，已到款 20 万

5.任现职以来业绩综述

任现职以来教书育人、科学研究、社会服务等方面的业绩综述（限填一页，不超过 1000 字）

（填写立德树人、教育教学、人才培养、课程思政建设等方面的工作成效，以及学术能力、创新价值与贡献，重点阐述标志性成果的创新性、科学价值或社会经济意义）

（1）教书育人

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，致力于实现“千姿百态”的教育效果。作为自动化 1903 班班主任，班级曾获得奖学金 A 类班级、先进班级、优良学风班等荣誉称号，6 名同学被保研到东南大学、南京航空航天大学等名校。本人致力于课程教学内容的改革创新，结合教学案例将理论知识转换成实践和应用的能力，以提升同学们对课堂的满足感和获得感。以《信息融合》课程为例，挖掘丰富的、且具有广度、特色鲜明的思政元素融入课堂教学，形成良好的教学成果。

相应地，获浙江工业大学校级优秀班主任，浙江工业大学第十一届“我最喜爱的老师”奖，以及单项奖“最佳人气奖”等荣誉称号。同时，取得的代表性教学成果如下：

- 浙江工业大学研究生“课程思政”改革试点课程《信息融合》，2021.11-2023.11（排名 2/3）
- 浙江工业大学研究生实践基地（平台）建设项目：杭州鲁尔物联科技有限公司研究生实践基地，2023.1-2025.12.（排名 1/3）
- 浙江工业大学专业学位研究生教学案例培育建设项目：信息融合理论与方法的应用案例：GNSS/INS 组合导航, 2022.06-2022.09.（排名 1/4）

（2）科学研究

随着智能机器正在崛起，智能自主无人系统得到迅速发展。多源融合感知是自主无人系统的重要前提，而非线性滤波融合是其中基础性的关键科学问题。系列研究成果已发表包括 IEEE TAC、IEEE TAES、IEEE TCST 等顶刊在内的论文 30 余篇，获浙江省优秀博士学位论文、CAA 自然科学二等奖等奖励，获国家自然科学基金青年项目、浙江省“尖兵”“领雁”研发攻关计划、浙江省自然科学基金探索一般等项目资助，获郑南宁院士、Yuriy S. Shmaliy（IEEE Fellow）等专家学者的引用和评价，同时获得了 Alphabet（Google 母公司）旗下的 Waymo、美国丰田研究所、国防科技大学、空军工程大学、中国人民解放军某部队、中国南方电网有限责任公司、重庆市农业科学院等国内外知名研究机构、企业研究人员的引用和成果推广，在无人驾驶、智能机器人、定位导航、空间目标跟踪等领域产生了重要的理论和实际应用价值。

（3）社会服务

本人与杭州鸿泉物联网技术股份有限公司（科创板上市）合作开展工程车智能网联化的关键技术研究，横向项目（负责人）已到款 29.7 万，先后聘任为公司专家顾问，浙工大—鸿泉物联车联网技术联合研究中心秘书长等，同时协助做好校友服务工作，已到校捐赠金额 179.5 万；杭州鲁尔物联科技有限公司聘请本人及研究团队，成立鲁尔物联博士创新站，以进一步加速科技成果转化，以及提供智力支持和技术保障，作为合作单位负责人承担了杭州市科技发展计划重大科技创新项目（2022AIZD0144），横向项目（负责人）已到款 20 万。

6.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，符合科研诚信要求，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

近三年师德考核均为合格以上： ☐ 是 ☐ 否
(填写对申请人的思想政治表现、师德师风等情况的考核意见)

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、直报条件：_____)。

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

注：所有业绩根据考核表中的限项要求严格限项填报，每个业绩只能填写在一项业绩栏。