

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	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	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：滑模控制理论与应用，机器人及机电系统运动控制							
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	2020：合格		2021：合格		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		
	2017.06-2017.12		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		
	2018.05-2019.05		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（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
	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
	2023.01-至今		挂职实践		湖州市吴兴区数字经济研究院		192		获批并主持湖州市公益性应用研究项目1项，经费15万元，排名1/3
	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		

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）	
2020.06-至今	2020 机器人工程(感知与控制)班班主任	2020 机器人工程(感知与控制)班学生	班级学风端正，成绩良好	
2020.09-至今	硕士研究生导师	2019级硕士研究生1名， 2020级硕士研究生1名， 2021级硕士研究生6名， 2022 级硕士研究生3名	作为二导指导 2019 级硕士研究生邹稼扬获得国家奖学金2次，获得浙江省优秀毕业生称号； 作为一导指导 2020 级硕士研究生胡舒杰获得浙江工业大学优秀毕业生称号，并获得信息工程学院优秀硕士学位论文荣誉	
2019.11-至今	本科毕业论文（设计）指导教师	自动化、电气工程及其自动化专业本科生	共指导本科毕设13人，其中2人获得优秀本科毕业论文成绩；2023年6月获得信息工程学院优秀本科毕业论文（设计）指导教师荣誉，并被学院推荐参加浙江工业大学优秀本科毕业论文（设计）指导教师评选	

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168，年均教学工作量（含育人工作量）242当量学时；获奖情况：近4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	现代控制理论，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班（11人）	56	8	否	合格

2019-2 020	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
2020-2 021	1	Python 与算法实现	2019 智能科学与技术 01 班（42 人）	32	16	否	合格
2020-2 021	2	数学建模	2019 电气工程及其自 动化 01、02 班，2019 自动化 01、02 班（71 人）	32	0	否	合格
2021-2 022	1	Python 数据分析基础	2020 智能科学与技术 01 班（44 人）	32	16	否	合格
2021-2 022	1	数据结构与数据库技 术（留学生）	2020 电气工程及其自 动化（留学生）01	48	0	否	合格
2021-2 022	2	数学建模与辨识	2020 自动化 01、02、 03、04 班（60 人）	32	0	否	合格
2021-2 022	2	计算机控制技术	2019 自动化 03、04 班（43 人）	40	8	否	合格
2021-2 022	2	论文写作指导	论文写作指导_信息硕 2 班（77 人）	8	0	否	合格
2022-2 023	1	计算机控制技术	2020 机器人工程（结 构与控制 1、2 班）（67 人）	40	8	否	合格
2022-2 023	1	数据分析基础 （Python）	2021 智能科学与技术 01 班（42 人）	32	16	否	合格
2022-2 023	2	计算机控制技术	2020 自动化 03、04 班 （46 人）	40	8	否	合格
2022-2 023	2	数据分析基础 （Python）	2021 电气工程及其自 动化 01、02 班，2021 电子信息工程 01、02 班（95 人）	32	16	否	合格
2022-2 023	2	论文写作指导及学术 前沿	论文写作指导及学术 前沿 02 班（92 人）	16	0	否	合格
2022-2 023	2	计算机控制系统课程 设计	2020 机器人工程（结 构与控制 1、2 班）	0	40	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
3.					

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. 浙江工业大学第二届教师教学创新大赛	中级组二等奖	浙江工业大学	校级	2022.03	1 / 1
2. 浙江工业大学信息工程学院青年教师教学竞赛	十佳青年教师	信息工程学院	院级	2022.10	1 / 1
3. 浙江工业大学信息工程学院优秀硕士学位论文评选	优秀硕士学位论文指导教师	信息工程学院	院级	2023.06	1 / 1
4. 浙江工业大学信息工程学院优秀本科毕业论文（设计）指导教师评选	优秀本科毕业论文（设计）指导教师	信息工程学院	院级	2023.06	1 / 1
5.					

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. 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
2. 张 浩 南 （ 201906061232 ）等	2020 中国机器人大赛武术擂台赛-自主仿人散打二等奖	中国自动化学会	国家级	2020.11	2/2
3.					

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. 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:00057235 9800003 JCR Q1	1/5
2. Path-tracking control for autonomous vehicles using double-hidden-layer output feedback neural network fast nonsingular terminal sliding mode（送审代表作）	Neural Computing and Applications; ISSN: 0941-0643; Volume: 34	2022.04	SCI WOS:00065137 3800003 JCR Q2	1/4
3. Nested adaptive super-twisting sliding mode control design for a vehicle steer-by-wire system	Mechanical Systems and Signal Processing; ISSN: 0888-3270; Volume: 122	2019.05	SCI WOS:00045794 8600033 JCR Q1	1/5
4. Trajectory-tracking control of Mecanum-wheeled omnidirectional mobile robots using adaptive integral terminal sliding mode	Computers & Electrical Engineering; ISSN: 0045-7906; Volume: 96	2021.12	SCI WOS:00070904 9800001 JCR Q2	1/6
5. Fuzzy adaptive recursive terminal sliding mode control for an agricultural omnidirectional mobile robot	Computers & Electrical Engineering; ISSN: 0045-7906; Volume: 105	2023.01	SCI WOS:00090681 3500001 JCR Q2	1/6

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. 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	30/30	1/1	否

2. 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
3. 神经反馈引导的交互式外骨骼康复机器人产品研发及应用（2022C03029）	浙江省科技计划项目-重点研发子课题/纵向/VII类	2022.01-2024.12	18/30	2/7	否
4. 面向数智电梯工业互联网的多源异构信息融合感知平台关键技术研发及应用（2023C01144）	浙江省科技计划项目-重点研发-尖兵领雁/纵向/V类	2023.01-2025.12	38.4/75	3/13	否
5. 一种锦纶丝罗拉电机变频控制系统研究（KYY-HX-20220677）	企业横向课题	2022.06-2023.12	10/10	1/4	否

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.					
2.					
3.					
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.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	2018.12	1/4
2.					
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. 课程建设	《计算机控制技术》课程 省级一流本科课程申报， 校一流培育结题验收	申报书资料整理与初稿撰写，结题资料整理与答辩PPT制作	2022.06-2023.04	排名3/4，是该项工作的主要参与者之一，对工作起到了较好的协助作用	积累了申报省级一流本科课程的经验，协助该课程顺利通过校一流培育结题验收

2. 实验室建设	下肢康复外骨骼机器人实验平台搭建，感知与控制研究所实验室（信息楼A307）建设、管理	负责实验室内下肢康复外骨骼机器人实验平台搭建与管理工作，协助建设和管理感知与控制研究所实验室（信息楼A307）	2022.01-至今	统筹实验平台器件配置、动力学建模、参数辨识、调试等工作，对实验室日常管理起到较好协助作用	搭建下肢康复外骨骼机器人实验平台1套，协助实验室获得浙江工业大学第一届“最美研究生实验室”荣誉
3. 社会服务	担任浙江工业大学屏峰校区新冠病毒核酸检测志愿者	登记核酸检测教职工和学生的个人信息，分发检测试剂和咽拭子	2022.04.23	为屏峰校区的核酸检测活动起到了较好的协助作用	圆满完成当日屏峰校区的核酸检测任务
4.					
5.					

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）

本人自任职以来，思想积极向上，工作认真负责。自 2020 年 6 月担任 2020 机器人工程（感知与控制）班的班主任至今，关心爱护学生，随时了解学生在学习和生活上的动态，遵循全员育人、全程育人、全方位育人的“三全育人”指导思想。

担任了共计 13 名本科生的毕设指导教师，指导 2 名学生毕业论文获得优秀等级。担任 2022 年自动化 4 组的答辩组长。在 2023 年 6 月，被评为信息工程学院优秀本科毕业论文（设计）指导教师，并被学院推荐参加校优秀本科毕业论文（设计）指导教师评选。

在教学方面，本人尝试将校教学研修活动中所学理念运用于教学实践，取得了较好效果。在 2022 年 3 月获得浙江工业大学第二届教师教学创新大赛中级组二等奖；在 10 月获得信息工程学院青年教师教学竞赛“十佳青年教师”称号。在 2022 年 6 月作为核心成员协助申报《计算机控制技术》省一流建设课程，并在 2023 年 4 月协助完成了该课程校一流培育结题验收。

本人在教学中积极实践课程思政，如在《数学建模》课程中，结合具体案例对思政内容进行阐述，撰写了课程思政教学设计方案 1 份；在《计算机控制技术》课程中，通过讲述 PID 控制中比例、积分、微分三个环节引导学生对现在、过去、未来进行人生思考等。

在人才培养方面，本人指导本科生获得 2020 年中国高校智能机器人创意大赛和中国机器人大赛二等奖 2 项。以第一导师身份指导硕士研究生 10 人，协助指导博士后 1 人、博士研究生 1 人。以第二导师身份指导 1 名研究生获得 2020、2021 年硕士研究生国家奖学金和 2022 年浙江省优秀毕业生称号；以第一导师身份指导 1 名研究生获得浙江工业大学 2023 届优秀毕业生称号和 2023 年度信息工程学院优秀硕士学位论文荣誉。

本人在科研方面积极探索，自工作以来以第一作者和通讯作者身份发表英文期刊论文 9 篇，其中 SCI JCR Q1 论文 3 篇，Q2 论文 3 篇，申请发明专利 3 项。其内容紧密围绕滑模控制理论与应用、机器人及机电一体化系统运动控制，具有较好的连贯性。入职第一年同时申请并获批了国家自然科学基金青年基金项目 and 浙江省自然科学基金青年探索项目。同时，本人分别以第 2 和第 3 参与者身份参与了 2 项浙江省科技计划重点研发项目。2022 年，本人以湖州市数字经济研究院为依托，申请并获批了湖州市公益性应用研究项目。2023 年 3 月，本人依托浙江工业大学，申请了国家自然科学基金面上项目。本人的标志性学术成果均聚焦于滑模控制理论与应用，其对象涵盖车辆线控转向系统、自主车辆、全向移动机器、信息物理系统等，对促进智能制造和数字经济发展具有积极意义。

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： 张 哲

日期： 2023 年 7 月 12 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。