

# 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： 信息工程学院

## 1.基本情况

姓名	李永强	性别	男	出生年月	1984.10	申报类型	正常申报	
申报专技职务	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	副教授		资格取得时间	2019.12	职务聘任时间	2019.12		
原专业技术职务								
最高学历(起止时间何校何专业)		研究生（北京交通大学 2008.09-2014.06 交通信息工程及控制）						
最高学位(起止时间何校何专业)		博士（北京交通大学 2008.09-2014.06 交通信息工程及控制）						
现从事专业及研究方向		控制科学与工程，人工智能						
现担(兼)任党政职务	无		高校教师资格证书号码	20153300071000289				
是否取得教育理论培训合格证书	是	近三年年度考核情况	2022：合格	2023：合格	2024：优秀			
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		
	2014.07-2019.12	浙江工业大学		专业教师		讲师		
	2019.12 至今	浙江工业大学		专业教师		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	
	2024.05.05-2024.05.11	国际学习表征会议 ICLR 2024		ICLR 2024 组委会		40(5)	张贴论文，与全球人工智能领域专家进行研讨	
	2024.02.10-2024.02.13	2024 年寒假师德师风线上培训		国家智慧教育公共服务平台		4	强化师德师风意识	
	2022.07.20-2022.08.31	2022 年暑期教师研修		国家智慧教育公共服务平台		10	完成研修	
	2014.09-2015.06	岗前培训		浙江工业大学		40	完成岗前培训	
2014.09-2015.08	青年教师导师制		浙江工业大学		64	完成培训		

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
2022.04-2024.05	中国指挥与控制学会:智能博弈与兵棋推演专业委员会	委员	参与相关的学术会议、竞赛等活动,促进学术思想碰撞和技术交流
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)
2020.09-2025.06	博士研究生导师	控制科学与工程、电子信息博士研究生	博士研究生3人
2020.09-2025.06	硕士研究生导师	控制科学与工程、电子信息硕士研究生	硕士研究生30人
2023.09-2027.06	本科生班主任	智能科学与技术23级	本科生42人

## 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5年年均课堂教学学时数120,年均教学工作量(含育人工作量)228当量学时;获奖情况:近5年累计2年获得2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
20/21	1	图像处理与视频分析	18级自动化,70人	48	0	否	合格
20/21	1	数字图像处理(研究生)	20级研究生,133人	48	0	是	合格
20/21	1	强化学习(研究生)	20级研究生,179人	64	0	否	合格
21/22	1	图像处理与视频分析	19级自动化,66人	48	0	否	合格
21/22	1	强化学习(研究生)	21级研究生,180人	64	0	否	合格
21/22	2	强化学习基础	19级智科,43人	32	0	否	合格
22/23	1	强化学习(研究生)	22级研究生,182人	64	0	否	合格
22/23	2	强化学习基础	20级智科,44人	32	0	否	优秀
23/24	1	强化学习(研究生)	23级研究生,181人	64	0	否	优秀
23/24	2	强化学习基础	21级智科,17人	32	0	是	合格
23/24	2	图像处理与视频分析	22级自动化,67人	48	0	否	合格
24/25	1	强化学习(研究生)	24级研究生,92人	32	0	否	合格
24/25	1	计算机视觉理论与方法(博士生)	24级博士生,30人	24	0	否	合格
24/25	2	图像处理与视频分析	23级机器人,40人	48	0	否	未评级

**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
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

**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.学院年度科研先进个人	信息工程学院 2020 年度科研先进个人	信息工程学院	学院级	2021.03	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.辛焱辉 211123030138	2024 第八届全国兵棋推演大赛智能空中博弈算法挑战赛(科目 2)	中国指挥与控制学会	二等奖	2024.12	1/2
2.辛焱辉 211123030138	2024 第八届全国兵棋推演大赛智能空中博弈算法挑战赛(科目 3)	中国指挥与控制学会	季军	2024.12	1/2
3.潘明岩 221122030379	2023 第七届全国兵棋推演大赛联合作战人机协同博弈挑战赛	中国指挥与控制学会	三等奖	2023.12	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. Negative-definite domain approach for nonlinear dynamic output feedback stabilization with DOA estimation (送审代表作)	IEEE Transactions on Automatic Control, ISSN: 0018-9286, 70(3)	2025.03	SCI IF: 7 JCR: Q1	1/6
2. Data-driven robust stabilization with robust domain of attraction estimate for nonlinear discrete-time systems (送审代表作)	Automatica, ISSN: 0005-1098, 119	2020.06	SCI IF: 5.9 JCR: Q1	1/4
3. Discrete-time general nonlinear robust control: Stabilization with closed-loop robust DOA enlargement based on interval analysis (送审代表作)	IEEE Transactions on Circuits and Systems I: Regular Papers, ISSN: 1549-8328, 71(12)	2024.12	SCI IF: 5.2 JCR: Q1	2/6 通讯
4. Estimating the robust domain of attraction for difference inclusions using an interval Lyapunov equation	Systems & Control Letters, ISSN: 0167-6911, 193	2024.11	SCI IF: 2.5 JCR: Q2	3/3 通讯
5. 基于多李雅普诺夫函数的一般非线性系统渐近镇定	自动化学报, ISSN: 0254-4156, 51(1)	2025.01	EI A类期刊	2/4 通讯
6. 两方零和马尔科夫博弈下的策略梯度算法	模式识别与人工智能, ISSN: , 36(01)	2023.01	EI A类期刊	1/4

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. 非线性系统的鲁棒镇定和鲁棒强化学习最优控制(62073294)	国家自然科学基金/纵向/四类	2021.01-2024.12	69.6/58	1/1	是
2. 基于黎曼流形和强化学习的神经纤维重构算法研究(LZ21F030003)	浙江省自然科学基金/纵向/五类	2021.01-2023.12	30/30	1/1	是
3. 基于纳什均衡策略的战术级多智能体对抗博弈理论与方法研究(U2341216)	国家自然科学基金/纵向/二类	2024.01-2027.12	229/307	2/3	否
4. 配电设备瑕疵人工智能检测的研究	微来智慧科技(杭州)有限责任公司/横向/六类	2025.05-2025.10	60/85	1/6	否
5. JG-XX-2022013	中国电子科技集团公司第52研究所/军工横向/未定级	2022.06-2027.06	24/40	1/7	否
6. JG-H-XX-2025012	江南机电设计研究院/军工横向/未定级	2025.04-2025.05	25/25	1/5	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）
1.一种基于深度学习的海量人脸比对加速方法	发明专利 ZL202210909516.2	中国	2025.06	1/7	
2.一种基于管道式方案的政务三元组抽取方法	发明专利 ZL202210589675.9	中国	2025.05	1/11	
3.基于自注意力的融合三元组信的短序列扩充电影推荐方法	发明专利 ZL202210588407.5	中国	2025.06	1/11	

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.大数据驱动的全域交通AI控制平台及其应用	科技进步二等奖	中国人工智能学会	省部级	2023.03	5/14
2.多模态神经微结构成像与手术导航系统关键技术研究	发明创业奖创新奖，一等奖	中国发明协会		2024.07	4/6

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	研究生双语课程建设：强化学习	建立“强化学习(研究生)”双语课程	2021.01-2022.10	负责人	填补了信息学院研究生课程体系 <strong>中强化学习内容的缺失</strong>
2.课程建设	2025年浙江省“名师名课”人工智能通识课《强化学习原理及应用》	负责强化学习+多智能体的课程建设,包括课程内容设计、线上课程视频录制	2025.02-2025.05	8/10	该课程现已上线中国大学慕课,入选2025年省级一流人工智能通识课程
3.学科建设	信息处理与自动化研究所,副所长	配合所长完成研究所管理工作	2021.01至今	负责研究所日常管理	完成研究所日常管理
4.学位建设	专业学位研究生卓越项目	参与专业学位研究生卓越项目申报和执行	2022.12至今	负责项目管理、研究生培养	成功申请,形成专业研究生培养成果
5.社会服务	浙江省白马湖实验室技术顾问	开发码头清舱机器人提供技术服务	2023.06至今	负责机器人感知和控制技术	为企业提供技术咨询,开发清舱机器人

## 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）

任现职以来，本人热爱党、热爱祖国、热爱人民。坚持党的教育方针，忠诚于党的教育事业，能深入学习实践科学发展观，加强师德修养、改进工作方法、探索新课程、提升教学理念。同时，利用自己专业知识储备，积极探索和研究人工智能方法应用于控制理论与控制工程的问题，并将其与学院学科发展相结合。现将任现职以来的思想、工作面总结汇报如下：

#### 1. 教学工作

本人热爱教学工作，享受教学过程，注重教学方法。坚持在不断提高自己的专业知识的同时，注重理论联系实际。任现职以来，为本科生、研究生主讲了《强化学习基础》、《强化学习(研究生)》、《图像处理与视频分析》等课程。2025年2月至今参与由西湖大学牵头的“省级一流人工智能通识课程‘强化学习原理及应用’”，负责强化学习+多智能体部分的课程内容设计、线上课程录制等工作，该课程现已上线中国大学慕课。2021年1月至2022年10月，主持校级课程建设项目“研究生双语课程建设：强化学习”，填补了信息学院研究生教育课程体系中强化学习内容的缺失。

2023年9月至2027年6月，担任智能科学与技术23级班班主任。2024年指导学生参加第八届全国兵棋推演大赛，在智能空中博弈算法挑战赛科目2中获得全国二等奖、科目3中获得全国季军；2023年指导学生参加第七届全国兵棋推演大赛，在联合作战人机协同博弈挑战赛中获全国三等奖。

2016年与2017年春季学期为留学生讲授全英文课《电机学》，满足国(境)内外进修、合作与实践要求。

#### 2. 科研工作

本人深刻理解理论与实践的互动关系，因此在准备教学任务的同时，积极投入科研工作。主持国家自然科学基金面上项目1项，浙江省自然科学基金重点项目1项，以第一参与国家自然科学基金联合重点项目1项，主持横向项目4项，主持项目累积到账240万元。任现职以来，以第一作者和通讯作者发表论文14篇，其中2篇发表在控制学科顶级期刊IEEE Transactions on Automatic Control和Automatica上，1篇发表在人工智能顶级会议ICLR上。

针对一般非线性系统，为了分析强化学习最优控制的闭环稳定性和指标最优性，本人提出了基于负定域的控制设计思想，在非线性和强化学习最优控制两个方面取得了一系列研究成果，创新性与科学价值总结如下：

i) 跳出传统控制器设计框架，提出了基于负定域的控制设计思想：直接求解使得闭环系统的Lyapunov函数时间差分负定的非结构化控制器集合——负定域。相比解析求解非线性不等式，验证某个值是否满足非线性不等式要容易许多，因此，采用数值方法估计负定域，能够处理一般非线性被控对象。

ii) 给出了适用于最优控制的强化学习算子的严谨定义及其性质，为分析强化学习最优控制闭环性能最优性误差界提供了理论工具；给出了近似最优控制器的实际性能指标与最优指标之间误差界的定量分析结果。该成果完善了强化学习最优控制的理论框架。

## 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—项业绩栏。