

# 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	吴祥	性别	男	出生年月	1990.11	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	2024.12	职务聘任时间	2024.12		
原专业技术职务	助理研究员		资格取得时间	2020.02	职务聘任时间	2020.02		
最高学历(起止时间何校何专业)		研究生（2015.09-2020.01，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（2015.09-2020.01，浙江工业大学，控制科学与工程）						
现从事专业及研究方向		网络化控制系统、扰动抑制						
现担(兼)任党政职务	无		高校教师资格证书号码	20243300071000362				
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：未入职	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	
	2023.02-至今	浙江工业大学		教学科研岗位			讲师/校聘副研究员	
	2020.02-2023.01	浙江工业大学		项目研究			博士后	
	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			
	2025.05-至今	挂职科技副总	浙江禾川人形机器人有限公司	32	人形机器人协同研发			
	2025.01-至今	挂职院长助理	浙工大生态工业创新研究院	114	浙江工业大学（龙游）人形机器人协同创新中心运营管理			
	2024.01-2024.12	实践	杭州展晖科技有限公司	192	担任研发中心主任，协助研发系列驱动产品			
	2023.01-2024.10	新教师岗培	人事处	79	考核合格			
2023.03-2024.03	助课（青年导师制）	信息工程学院	48	考核合格				

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）
2023.09-至今	研究生导师	余璇、殷帅等一导学生13人；李阳、徐轲等二导学生18人	其中两人继续攻读本校博士学位，一人成功申请到悉尼科技大学继续读博
2023.02-至今	本科生导师	江凯阳、孙锦阳等8人	成绩良好
2023.09-至今	班主任	自动化2301班	班级学风、成绩良好，五星级团支部

## 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1.5年年均课堂教学学时数53.3，年均教学工作量（含育人工作量）200当量学时；获奖情况：近0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
2023-2024	1	单片机原理与实践（助教）	本科生55人	新教师助教			合格
2023-2024	3	工业互联网综合设计	本科生53人	0	60	否	合格
2024-2025	1	单片机原理与实践	本科生17人	48	0	否	合格
2024-2025	1	控制系统综合设计	本科生58人	0	60	否	合格
2024-2025	1	最优化方法与应用（共同主讲）	研究生36人	32	0	否	合格
2024-2025	3	工业互联网综合设计	本科生64人	0	60	否	未考核

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	
嵌入式系统原理与实践	北京航空航天大学出版社、ISBN: 978-7-5124-4430-0	2024.09	浙江省普通本科高校“十四五”重点教材	2/3	
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. 中国机器人大赛优秀指导教师	一等奖	中国自动化学会	省部级	2024.11	1/1
2. 2024 年度科研先进个人	科研先进个人	信息工程学院	院级	2025.03	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. 章俊豪(202205720437) 徐捷(202203150321) 张振涛(202205100227) 王志晨(202205110620)	2024 中国机器人大赛暨 RoboCup 机器人世界杯（水下机器人-机器人水中巡游）	中国自动化学会	一等奖（冠军）	2024.11	1/2
2. 裴杰远(302023503351) 朱恒聪(302023511094) 张皓博(302023511143) 戴依琳(302023317018)	2024 中国机器人大赛暨 RoboCup 机器人世界杯（智能车挑战赛-标准竞速赛）	中国自动化学会	一等奖	2024.11	2/3
3. 俞宸语(202001030130) 钱奕喆(202106010111) 刘畅(202105110312) 周嘉涛(202105100325) 洪陈源(202105680308)	2024 年第十九届全国大学生智能车竞赛（百度创意组）	中国自动化学会	一等奖	2024.08	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. Contour tracking control of networked motion control system using improved equivalent-input- disturbance approach (送审代表作)	IEEE Transactions on Industrial Electronics, ISSN:0278-0046, 68(6)	2021.06	SCI、JCR Q1 影响因子: 7.2 ZJUT TOP100	1/6
2. An adaptive-filter based equivalent-input-disturbance approach for networked control systems with measurement noise (送审代表作)	IEEE Transactions on Industrial Electronics, ISSN:0278-0046, 70(6)	2023.06	SCI、JCR Q1 影响因子: 7.2 ZJUT TOP100	1/6
3. Disturbance rejection control for magnetic levitation system with nondifferentiable uncertainties and measurement noise	IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, ISSN: 0018-9456, 74	2025.03	SCI、JCR Q1 影响因子: 5.9	1/6
4. On convergence of extended state observers for nonlinear systems with non-differentiable uncertainties	ISA Transactions, ISSN:0019-0578, 136	2023.05	SCI、JCR Q1 影响因子: 6.5	1/6
5. DEID-based control of networked rapid control prototyping system: Design and applications	IEEE Transactions on Industrial Electronics, ISSN:0278-0046, 70(1)	2023.01	SCI、JCR Q1 影响因子: 7.2 ZJUT TOP100	2/6(通讯作者)

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.机理和数据双驱动的网络化多轴运动系统耦合跟踪控制研究（62203391）	国家自然科学基金项目-青年/纵向/五类	2023.01-2025.12	30/30	1/1	否
2.网络化多轴运动系统的抗干扰及学习优化控制方法研究（LQ22F030015）	省自然科学基金探索项目-青年/纵向/六类	2022.01-2024.12	10/10	1/1	是
3.多轴装备高性能运动控制系统关键技术研究及应用（RF-A2024002）	浙江省高校基本科研业务费项目-A类/纵向/六类	2025.01-2027.12	4/10	1/1	否
4.柔性制造生产线网络化控制系统研发（KYY-HX-20230159）	浙江金火科技实业有限公司/横向/五类	2022.11-2024.11	100/100	1/6	是
5. JG-XX-2024010	军工A类/纵向/二类	2023.09-2026.02	125/250	2/7	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）
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.高精度智能裁切系统研发及应用	产学研合作创新成果奖：二等奖	中国产学研合作促进会	省部级	2024.01	1/10
2.多轴机器人高性能运动控制关键技术研究及应用	2023年度中国自动化学会科技进步奖：一等奖	中国自动化学会	省部级	2024.06	2/15
3.基于工业以太网的多轴运动控制关键技术及应用	浙江省技术发明奖：二等奖	浙江省人民政府	省部级	2021.12	5/6

#### 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.学科建设	感知与控制研究所所长	研究所日常事务处理	2024.09-至今	负责人	获2024年度科研先进集体优秀奖
2.实验室建设	全省复杂系统智能感知与控制重点实验室	协助全省重点实验室申报，实验室材料完善、中央引导资金项目合同书签订等工作	2024.08-至今	实验室联系人	成功获批
3.学科建设	组织国际会议IEEE ICIT2025专题组和分会场	组织专题会议论文投稿和分会场汇报工作	2024.06-2025.04	分会场主席	提升学科知名度

## 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）

#### 一、教书育人

在指导学生方面，作为本科班主任和研究生导师，以立德树人为宗旨开展教育和培养工作。指导本科生获得院级优秀毕业设计 2 项，获得全国大学生智能车竞赛省级以上奖励 10 余项，其中全国一等奖 1 项、二等奖 1 项，中国机器人大赛暨 RoboCup 机器人世界杯中国赛专项赛一等奖 2 项，获得校“运河杯”大学生课外学术科技作品竞赛特等奖 1 项；指导研究生累计 32 人，其中作为二导指导博士研究生 2 人，指导研究生获批浙江省新苗计划大学生科技成果推广项目 1 项，获批浙江工业大学“运河杯”大学生课外学术科技基金项目 1 项，获得校级挑战杯创业计划大赛二等奖 1 项，获得研究生电子设计竞赛获省级二等奖 1 项。在课程教学方面，承担《单片机原理与实践》、《工业互联网综合设计》、《控制系统综合设计》课程，以第二作者出版浙江省普通本科高校“十四五”重点教材《嵌入式系统原理与实践》。

#### 二、科学研究

围绕我国智能制造重大战略发展需求，长期从事网络化运动控制、机器人控制相关核心理论方法和关键技术的研究及其产业化应用；近五年发表期刊和会议论文 50 余篇（含 IEEE 汇刊论文 12 篇），授权国家发明专利 20 余项，主持了国家自然科学基金青年项目 1 项，浙江省自然科学基金探索项目 1 项，浙江省高校基本科研业务费项目 1 项，企业横向项目 5 项（含 100 万到账 1 项）；作为核心成员参与工信部高质量发展专项、国家重点研发和省重大基金等多个纵向项目；相关技术依托埃斯顿自动化、珞石机器人等知名合作企业实施成果转化，获得中国自动化学会科技进步一等奖（排名 2/15）、中国产学研合作促进会创新成果二等奖（排名 1/10）、中国专利优秀奖（排名 6/7）、浙江省技术发明二等奖（排名 5/6）等省部级科技奖励合计 6 项。

#### 三、社会服务

深度落实产学研用理论，联合创建了杭州展晖科技有限公司（浙江省专精特新中小企业），并担任研发中心主任，研发了用于多轴装备和机器人的系列驱控产品，已形成大批量销售；同时，兼聘浙江禾川人形机器人有限公司科技副总，为企业赋能核心技术攻关能力；再者，依托浙工大生态工业创新研究院，与上海国家地方共建人形机器人创新中心和浙江禾川共建了人形机器人联合实验室，联合开展关键技术研究以及人形机器人整机研制，为行业发展提供助力。近三年来，累计到学校和地方研究院横向经费总额 350 余万元，相关技术和产品在浙江禾川科技、浙江金火科技、浙江绿源等知名企业形成合作应用，取得良好经济和社会效益。

## 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。