

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	魏岩	性别	男	出生年月	1989.05	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	2021.10	职务聘任时间	2021.10		
原专业技术职务									
最高学历(起止时间何校何专业)			研究生（2017.09-2021.06，上海交通大学， 航空宇航科学与技术）						
最高学位(起止时间何校何专业)			博士（2017.09-2021.06，上海交通大学， 航空宇航科学与技术）						
现从事专业及研究方向			专业：控制科学与工程 研究方向：机器人系统建模与控制，安全控制						
现担(兼)任党政职务		无		高校教师资格证书号码		20223300071003576			
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：优秀		2023：合格		2024：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		
	2016.07-2017.06		上海市计量测试研究院		科研工作		助理研究员		
	2021.07-至今		浙江工业大学		教学科研工作		讲师		
	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
	2021.09-2022.06		新教师岗前培训		浙江工业大学		40 学时		考核合格
	2021.09 2022.09		助课（青年导师制）		信息工程学院		48 学时		考核合格
	2021.09-2022.05		浙江省高等学校教师教育理论培训		浙江省教育厅		48 学时		获得合格证书

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
2022.10-至今	中国指挥与控制学会智能控制与系统专委会	委员	参与专委会组织的各项学术活动，为专委会发展建言献策
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）
2022.09-至今	2022 自动化 1 班班主任	2022 自动化 1 班	班级成绩优秀，获得校级先进班级等荣誉
2021.09-至今	硕士研究生导师	作为第一导和二导共指导控制科学与工程、电子信息硕士研究生 10 人	指导同学发表 SCI 论文 2 篇，EI 论文 1 篇
2022.09-至今	本科生导师	2021 级本科生 3 人，2023 级本科生 3 人	学习成绩优良，已毕业 3 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 4 年年均课堂教学学时数 84，年均教学工作量（含育人工作量）223 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
2021-2022	1	电力电子技术, 新教师助课					未考核
	2	机器人控制	2019 自动化 01-04 (37 人)	48	0	否	合格
	3	机器人控制课程设计	2019 自动化 01-04 (125 人)	0	40	否	合格

2022-2023	3	机器人控制课程设计	2020 自动化 01-04 (51 人)	0	40	否	合格
	3	文献检索与论文写作实践	2020 自动化 01-04 (125 人)	0	20	否	合格
2023-2024	1	单片机原理与实践	2021 电气 01,02 (40 人)	48		否	合格
	2	机器学习	2023 级研究生 (86 人)	48			合格
	2	单片机原理与实践	2022 通信工程 01,02 (63 人)	48		否	合格
	2	机器人控制	2021 自动化 01-04 (75 人)	48		否	合格
	3	机器人控制综合设计	2021 自动化 01-04 (66 人)		40	否	合格
	3	科技创新实践	2023 自动化 01-02 (79 人)		40	否	合格
	3	科技创新实践	2023 自动化 03-04 (73 人)		40	否	合格
2024-2025	2	机器学习	2023 级研究生 (40 人)	48		否	未定级
	2	单片机原理与实践	2023 通信工程 03-04 (60 人)	48	0	否	未定级
	3	科技创新实践	2024 自动化 01-02 (69 人)	0	40	否	未定级
	3	机器人控制综合设计	2024 自动化 01,04 (56 人)	0	60	否	未定级

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
1. 无人艇技术基础		电子工业出版社、978-7-121-47487-3	2024.04	国家一级出版社	4/5
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.基于随机森林的物理人机协作安全控制系统教学案例	2024 年浙江省优秀研究生教学案例	浙江省研究生教育学会	省级	2024.12	1/4
2.竞赛优秀指导教师	“兆易创新杯”第十九届中国研究生电子设计竞赛技术类竞赛初赛优秀指导教师	中国学位与研究生教育学会	省级	2024.07	1/1
3.					
4.					
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. 俞佳琪 (211122030092)等	“兆易创新杯”第十九届中国研究生电子设计竞赛技术类竞赛初赛团队一等奖	中国学位与研究生教育学会	省部级	2024.07	1/1
2.王晓满 (202205100322)等	国家级大学生创新创业训练计划立项	浙江工业大学		2025.06	1/1
3.卢贤龙 (211123030060)等	2025 年浙江省大学生科技创新活动计划（新苗人才计划）项目	浙江省教育厅	省部级	2024.06	1/1

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. Event-Triggered Adaptive Optimal Tracking Control for Nonlinear Stochastic Systems with Dynamic State Constraints（送审代表作）	ISA Transactions, ISSN:0019-0578, Volume: 147	2023.08	SCI WOS:001061950000001 JCR Q1	1/6
2. Adaptive Neural Fault-Tolerant Optimal Control for Nonlinear Uncertain Systems with Dynamic State Constraints（送审代表作）	International Journal of Robust and Nonlinear Control ISSN:1049-8923 Volume: 33	2023.09	SCI WOS:001003354900001 JCR Q1	1/5
3. Asymmetric Time-Varying Integral Barrier Lyapunov Function-Based Adaptive Optimal Control for Nonlinear Systems with Dynamic State Constraints	Frontiers of Information Technology & Electronic Engineering, ISSN: 2095-9184, Volume:25	2024.06	SCI WOS:001263329500004 JCR Q2 中国卓越期刊	1/4
4. Model-Free Adaptive Iterative Learning Control for Nonlinear Systems with Time-Varying Constraints	International Journal of Control, Automation, and Systems, ISSN: 1598-6446, Volume:23	2025.03	SCI WOS:001441437500006 JCR Q2	1/5
5. A Novel Data-Driven-Based Anti-Disturbance Fault-Tolerant Control Method with Application to Franka-Panda Robot	IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, ISSN: 0018-9456 Volume:73	2024.11	SCI WOS:001346787500048 JCR Q1	3/5

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. 针对动态状态约束的人机协作系统自适应最优控制方法研究	国家自然科学基金青年项目/纵向/V类	2023.01-2025.12	30/30	1/1	否
2. 空间受限多机器人协作系统的人机交互机制与智能优化控制	浙江省自然科学基金项目-探索一般/纵向/VI类	2023.01-2025.12	10/10	1/1	否

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	国家自然科学基金项目-联合重点/纵向/II类	2024.01 -2027.12	229.93/307	3/3	否
4. 面向全天候巡检和应急作业的异构机器人具身智能研究	浙江省自然科学基金-联合基金-重大项目/纵向/ IV类	2025.01 -2027.12	50/100	3/7	否
5. 不确定环境下基于学习的非线性时滞系统自适应低阶控制方法	国家自然科学基金面上项目/纵向/ IV类	2024.01 -2027.12	47.2/64.4	3/3	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. 浙江工业大学“青年英才支持计划”	青年英才	浙江工业大学	校级	2023.07	1/1
2.					

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	基于数字孪生的工业机器人工作站虚拟仿真实验一流课程建设	虚拟实验一流课程平台建设	2023.12-至今	核心骨干	推荐申报国家一流课程
2.课程建设	机器学习（研究生）	完善和改进《机器学习》课程的大纲	2022.01-2024.06	负责人	完善课程大纲、教学内容和实验内容
3.课程建设	机器人控制课程建设	完善《机器人控制》和《机器人控制综合设计》的大纲和实验。	2022.01-2024.06	核心骨干	完善课程大纲、教学内容和实验内容
4.学术会议	2023具身智能与机器人论坛	组委会	2023.05.19-2023.05.21	会议组织安排	会议顺利召开
5.工会工作	信息处理与自动化所工会组长	工会工作	2021.09-2024.09	负责人	服务所内教职工，工作获得认可

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

申报人始终将教书育人放在首位,秉持"立德树人"根本任务,四年来累计完成 16 门次、656 学时的教学任务,涵盖《机器人控制》、《单片机原理与实践》、《机器学习》等本硕核心课程,指导本科毕业设计 23 人,硕士研究生 10 人,参编教材 1 本。通过教学改革、科研引领和实践创新三大路径,全面推动人才培养质量提升。在教书育人方面,将价值引领、知识传授与能力培养有机融合,在课堂中引入思政内容,激发同学们的爱国情怀和工匠精神。针对研究生培养特点,探索案例教学与研讨式教学改革,获得省级优秀研究生教学案例 1 项。在科研育人方面,通过国家级/省部级课题带动学生参与科研,指导本科生获软件著作权一项,指导研究生发表 SCI 论文 2 篇, EI 论文 2 篇,一人成功申请硕博连读。在实践育人方面,指导本科生获国家级大学生创新创业项目资助 1 项 (1 万元),指导研究生荣获研究生电子设计竞赛华东赛区一等奖 1 次、二等奖 1 次,本人获优秀指导教师奖。

(2) 科学研究

随着新一代信息技术与机器人控制技术深度地融合,为协作机器人安全控制技术革新带来新的思路。申报人主要从两方面开展研究: 1) 人-机-环境交互任务下的智能优化与安全控制方法; 2) 面向复杂环境及受限空间的协作机器人精准安全控制。针对上述问题,申报人突破机器人安全控制基础理论瓶颈、深度融合新一代智能学习方法,加强协作机器人的复杂任务处理能力与环境适应性。基于上述研究,实现了如人机协作点胶、协同装配、巡检应急、辅助医疗等实验场景,以第一作者在 IEEE TFS、IEEE TOH、IJRNC 等国际权威期刊发表 SCI 论文 20 余篇,申请发明专利 3 项。围绕上述研究内容,本人主持了国家自然科学基金青年项目、浙江省自然科学基金项目,参与国家自然科学基金联合重点项目 1 项、面上项目 1 项、浙江省联合重大项目 2 项,并获批浙江工业大学青年英才计划。

(3) 社会服务

在学术服务方面,本人担任中国指挥与控制学会智能系统与控制专委会委员,参与组织 2023 年具身智能与机器人论坛。在学校事务方面,任职信息处理与自动化研究所工会组长 (2021-2024),落实工会工作;任本院第九届双代会代表。同时,本人积极推动理论研究成果向实际应用的转化。在社会服务方面,面向行业需求,作为核心骨干成员完成胃镜机器人、猪肉分割机器人、灭救机器人以及船舱智能推耙机器人在安全控制方面的关键技术研究是实现工作,对保证机器人安全性,促进智能制造发展具有积极意义。

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：
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。