中国海洋大学

教师系列专业技术职务评聘呈报表

沈钺	姓名
信息科学与工程学院	工作单位
信号与信息处理	从事专业
讲师	现任专业技术职务
副教授	申报专业技术职务
	职务类型

2016年09月18日

中国海洋大学人事处制

GPXT Sun Sep 18:21 UTC CST 09:

一、基本情况

	- 10 AC										
姓名	沈钊	戈	性别	男	性		出生	出生年月		4. 03	
民族	汉总	天	政治面貌	中国共产党党员			健康	健康状况		或良好	
籍艺	贯		江苏省参加工作时间			200	3. 07				
现从事专业及方 信号与信息处理/水下机器人控制与导航					航						
现专业技	术职务		讲儿	币		⅓	平定时	间		200	3. 10
现专业技	术岗位		讲师-	一级		專		间		201	0.01
最后学历	博士研究业		毕业院校	Ī	西安交	通大	学		毕业	时间	2003. 12
最后学位	博士		毕业院校		西安交	通大	学		授予	时间	2003. 12
党政耳	只务			任职时间			间				
进	丘三年		年	度	2	2015年	Ē.	201	14年	2013年	
年度	考核情况		考核:	结果		优秀 合格			·格	合格	
主要学术兼职											
近五年奖惩情况	:	"称号 2. 指 ⁴ ,获 中 3. 20 4. 20 5. 20	导学生参加	2015年第月 级一等奖, 八届大学, 电子技术基 科学与工程 届山东省省	四届山 本人人 生科力 基础》 呈学教	东 " 作	高校材 龙秀指 奖二 教 教 献 数 景 二 等	几器人之 音导教师 等奖。 平估为信 奖(排	大赛暨[市奖"。 尤秀	国际水下 该奖项	京优秀共产党员 京机器人邀请赛 京获得2016年获

GPXT Sun Sep 18 :21 UTC CST 09:

	大学及	以上学习经历		
起止日期	院校(研究所)	所学专业	学历	学位
/2003.12	西安交通大学	机械学 博士研究生 毕业		博士
1995. 09/1998. 07	洛阳工学院	机电一体化	硕士研究生 毕业	硕士
1991. 09/1995. 07	洛阳工学院	自动控制	本科	学士
	I	工作经历		
起止日期	工作单位	职务/专业技术国	识务 (岗位)	承担主要工作任务
2003.07/	中国海洋大学	讲师	Į.	教学科研
	国内外进修	、培训、合作研究	充	
起止日期	单位			内容
2009. 05/2009. 05	教育部高等教育	育司	高等学校青年	F骨干教师高级研修班

二、任现专业技术职务近五年来教学业绩

1、承担教学任务情况(课程类型指全日制研究生或本科生课程)											
学年及学期	课程名称及其他教学任务	课程类型	学生人数	学时数	数据来源						
2011/第二学期	生活中的电学知识	本科生课程	53	32	教务处						
2011/第一学期	模拟电子技术基础	本科生课程	79	64	教务处						
2012/第一学期	生活中的电学知识	本科生课程	32	32	教务处						
2012/第一学期	模拟电子技术基础	本科生课程	64	64	教务处						
2012/第二学期	生活中的电学知识	本科生课程	65	32	教务处						
2013/第一学期	模拟电子技术基础	本科生课程	82	64	教务处						
2013/第二学期	模拟电子技术基础	本科生课程	70	64	教务处						
2014/第二学期	模拟电子技术基础	本科生课程	75	64	教务处						
2015/第二学期	模拟电子技术基础	本科生课程	88	64	教务处						
2011/第二学期	人工神经网络	全日制研究生	55	54	研究生院						
2011/第二学期	矩阵分析	全日制研究生	20	64	研究生院						
2013/春季学期	人工神经网络	全日制研究生	49	54	研究生院						
2013/春季学期	矩阵分析	全日制研究生	13	64	研究生院						
2014/春季学期	020K0133人工神经网络	全日制研究生	45	54	研究生院						
2014/春季学期	020K0042矩阵分析	全日制研究生	5	64	研究生院						
2015/春季学期	人工神经网络	全日制研究生	61	54	研究生院						
2016/春季学期	人工神经网络	全日制研究生	19	54	研究生院						
2016/春季学期	矩阵分析引论	全日制研究生	44	51	研究生院						
2013/春季学期	本科毕业设计	本科生课程	5	60	个人填写						
2014/春季学期	本科毕业设计	本科生课程	6	72	个人填写						
2015/春季学期	本科毕业设计	本科生课程	4	48	个人填写						
2016/春季学期	本科毕业设计	本科生课程	4	48	个人填写						
2014/春季学期	国家大学生创新创业训练 计划	本科生课程	5	34	个人填写						

GPXT Sun Sep 18:21 UTC CST 09:

2016/春季学期	国家	大学生创新 计划	创业训练	本利	科生课程		5	34		人填写
			合计						128	39
该单位近五年 为 申报人年均讲授课			究生和本科 课时。	半生课	程的年人	均课时		课时,		
为	1 11-4									
2、发表教学论文、	出版	1				1				
论文题目	1 // 1+1+		名称	年任	分及期次	级	别	位次	娄	女据来源
用联系的观点指导 拟电子技术"教学	色设计		ť	2	2012/2	其	它	1	<u>1</u>	人填写
CDIO教育理念在申析基础中的应		中国海洋ス	大学高教研究	2	2013/2	其	它	2	介	人填写
教材	ļ	出版社	时间及制	反次	总字数 (万字)	本人位次		写字数 字)	米	文据来 源
3、承担教学研究工	百月桂、	<u>———</u>								
起止时间		目名称	项目来	来源		本人位次	项目 经费 (元)	本人经		数据来源
2015. 03/2016. 03		1器人设计 5制作	校本科教 学研究项		沈钺	1	2	2		个人填写
4、教学奖励情况								本人位		
项目名称		火励名 和	尔及等级	时间 授制		授奖	授奖单位		娄	対据来源
构建文科物理教学 ,推进科学文化素 育		1	东省高等教 果奖/三等	2	014. 03		省教育 亍	4		教务处
电子技术课程群到 研究与实践	建设的	本科优秀教	大学第九届 数学成果奖 二等		012. 01		毎洋大 学	4		教务处
构建文科物理教学 推进科学文化素质		优秀教学	大学第八届 成果奖/一 等	2	010. 01		毎洋大 学	4		教务处
5、学校本科课程教	数学评(古或研究生	英语授课的	的国际	课程评估			•		
课程名称	尔		学年	学期		评估	结果	3	数据	来源
模拟电子技术基础 2011/第				第一学	期	仂	秀	高者	教 评/	估中心
三、任现专业	技术	职务近五	ī年 来 科	研业		-1				
1、承担科研项目的			· · ·							
起止时间	项目名	呂称及编号	项目类别	项目 负责 人	项目 本人 经费 位次 (天	经费	个人 经 (元)	项目组	 多别	数据来源

1、承担科研项目情况										
起止时间	项目名称及编号	项目类别	项目 负责 人	本人 位次	项 经 (元)	到校 经费 (元)	个 经 受 元)	项目级别	数据来源	
2016. 07/2020. 06	基于数据驱动技术的AUV总体设计与电控系统研发/ 2016YFC030140 1	運動	何波	2	632 . 5	189. 75	50	主持	个人填写	

2014. 01/2016. 12	基于感知驱动的 自航式海底地形 貌探测传感器关 键技术研发/ 2014AA093410	国家高技 术研究发 展计划(863计划)	年睿	5	150	150	0	主持	科技处		
2、发表论文、出版著作情况(级别指SCI、EI、SSCI、						&HCI、CSSCI收录情况)					
论文题目	刊物名称	年份)	年份及期次			本人位次	是否 是通 讯作 者	影响因子/转载	数据来源		
Fractional- Order Grey Prediction Method for Non -Equidistant Sequences	ENTROPY	1 2016/6 1		SCI 收录	1	否	1. 742	个人填写			
Simultaneous Localization and Mapping with Iterative Sparse Extended Information Filter for Autonomous Vehicles	SENSORS	2015/8			SCI ,	4	是	2. 033	科技处		
Autonomous Navigation Based on SEIF with Consistency Constraint for C-Ranger AUV	MATHEMATICAL PROBLEMS IN ENGINEERING	2015/		SCI	1	否	0. 644	科技处			
Path Following for an Autonomous Underwater Vehicle Using GP-LOS	OCEANS 2016	20	16/		EI收 录	2	是		个人填写		
Fuzzy Controller Used Smoothing Function for Depth Control of Autonomous Underwater Vehicle	OCEANS 2016	2016/		EI收 录	2	是		个人填写			
Optimization of Grey Model with The Fractional Order Accumulation	JOURNAL OF GREY SYSTEM	2014/	/17 (3))	公开发表	1	否		个人填写		

GPXT Sun Sep 18 :21 UTC CST 09:

Manifold learning in local tangent space via extreme learning machine	NEUROCOI G	MPUTIN	20	16/		SCI ,	5	否			科技处
著作名称	出版时间		出版社		数 万字	总字 (字)	本人 位次	本人撰写字数 (万字)		数据来源	
3、科研获奖情况	(按照先国	家级奖	励,后省音	『级奖	励的师	顶序填	[写)				
时间		项目	项目名称		名称 <i>。</i> 级	及等	等 授奖单位		本人位 次	数	[据来源
4、获得专利情况	(按照时间	、级别	或位次排序	序)							
专利号		专利	名称	本人	位次	授权	【时间	专利	类型	数	(据来源
201420635402	2. 4	F密闭射 检测	全体的泄露 系统	2	2	201	5. 03	实用	新型	ź	科技处
201420639690). 0	换		2)	201	5. 05	实用	新型	Ź	科技处
201210499380			普遥感反射 厚度计算方 法	Ę	<u> </u>	201	5. 10	发明	专利	Ĩ	科技处
四、任现专业	技术职	 子近王	年来研	究生	培养	情况	 己				

己毕业博士生	0	在读博士生	0
已毕业硕士生	5	在读硕士生	7

五、学术成果应用及取得社会经济效益情况

依托863项目"基于感知驱动的自航式海底地形地貌探测传感器关键技术研发(2014AA093410) ,做为骨干成员,承担项目中水下机器人AUV的研制、测试与开发。具体包括: AUV的机械结构设 计与测试、AUV建模与仿真分析、AUV导航与运动控制等方面,积累了丰富的实践经验。在此基础 上,今年参与申报国家重点研发"深海关键技术与装备"重点专项"基于数据驱动技术和智慧型复 |合材料的自主式水下航行器研发"项目并获批(项目编号: 2016YFC03041400),其中本人为中国 海洋大学课题组"基于数据驱动技术的AUV总体设计与电控系统研发"(2016YFC0301401)的副组 长,排名第2。近三年已取得的学术成果为:三篇科研论文被SCI收录,两篇论文被EI收录,另有 两项实用新型专利获批(排名第2,第1名是指导的研究生)。目前正在进行AUV海试检验工作,已 达到阶段性成果,这为尽快实现小型AUV系统的产业化打下了良好的基础。

六、在学科建设、专业建设、梯队建设和实验室建设等方面的贡献

- 1. 做为骨干成员,在海洋探测技术,特别是水下运载平台技术方面已经积累了大量的技术储备。 参与完成电子系水下机器人实验室(UVL)建设,做为UVL的硬件部负责人,主要承担多种型号的 AUV与ROV水下平台的硬件研发与系统测试,用于海洋科学研究与调查,并融入教学,指导学生参 加水下机器人竞赛。2015年指导本科生参加第四届山东省高校机器人大赛暨国际水下机器人邀请 赛,获水下ROV挑战级一等奖,本人获"优秀指导教师奖"。该奖项还获得2016年获中国海洋大学 第十八届大学生科技成果奖二等奖。
- 2. 2011年对本科基础专业课程《模拟电子技术基础》进行教学评估,评估结果为优秀,承担了《 模拟电子技术基础》课程的校级精品课程建设以及相关教学研究。同时,该课程的教研成果与电子 系其它专业课程一并获得了2012年度校级教学成果二等奖"电子技术课程群建设的研究与实践"
- 3. 参与并承担通识教学中的科学素质类精品课程的建设,主要负责其中通识课程《生活中的电学 知识》的建设,该教学成果获得2014年省教学成果三等奖以及2010年度校级教学成果一等奖。

七、其它业绩

- 1. 2015年度校级"优秀共产党员"称号与"信息科学与工程学院优秀共产党员"称号。
- 2. 指导学生参加2015年第四届山东省高校机器人大赛暨国际水下机器人邀请赛,获水下ROV挑战级一等奖,本人获"优秀指导教师奖"。该奖项获得2016年中国海洋大学第十八届大学生科技成果奖二等奖。
- 3. 2010年度中国海洋大学优秀教师。
- 4. 2012年度信息科学与工程学院突出贡献奖。

八、个人承诺

本人保证以上所填信息全部准确、真实,若存在不准确、不真实的信息,本人愿承担撤销评聘资格、解除聘任合同等一切责任。

个人签名:

年 月 日

九、所申报职务工作思路及预期工作目标

- 1. 教学:继续坚持本科教学研究与改进,进一步完善基础专业课程《模拟电子技术》的教学模式,加强与其它专业课程的紧密联系,完成本科毕业设计指导任务;继续承担《矩阵分析》与《神经网络理论》两门研究生课程的教学工作。每年培养研究生1-3人,指导本科生4-6人。
- 2. 科研:依托已有项目,继续深入研究水下机器人的优化设计、建模仿真、导航控制等关键技术,研发系列AUV与ROV水下运动平台,以满足搭载不同传感器的需要,实现多种海洋观测科学研究任务。力争获得国家自然科学基金项目一项,同时参与其他项目。每年发表1-2篇SCI/EI学术论文。在未来的工作中进一步推进AUV与ROV的实用化与产业化。
- 3. 学科建设与专业建设:进一步深化水下机器人实验室建设,完善水下机器人运动平台,为本科教学、科技竞赛以及科研任务提供有力技术支撑。积极参与本专业相关团队计划和人才计划的申报、建设与评估工作。

\dashv	- .	单	枌	宙	杳	貧	见
	•	$\overline{}$	<u>~</u>	т	_	NEW.	24

单位负责人(签字): (公章)	日	年	月	

十一、单位岗位设置管理与聘任委员会评议意见

		主任	(签章):	日	年	月	
应参加人 数	实到人数			表决结果			
		同意人数		反对人数		弃权人数	

十二、学校评议意见

(签章):	日	年	月	

应参加人 数	实到人数	表决结果					
		同意人数		反对人数		弃权人数	

十三、学校岗位设置管理与聘任领导小组审议意见

		组长	(签章) :	日	年	月		
应参加人 数	实到人数			表决结果				
		同意人数		反对人数		弃权人数		

GPXT Sun Sep 18:21 UTC CST 09: