

编号：

二级学科：控制理论与控制工程

高等学校教师职务申报表

学 校 名 称： 北京科技大学

教 师 姓 名： 张爽

所 在 单 位： 自动化学院

现 任 职 务： 讲师

拟 聘 职 务： 副教授

北 京 科 技 大 学 制

填 表 说 明

1. 本表可从校 OA 网下载。
2. 填写的内容要具体、真实。请保持本表格式，A4 纸双面打印或复印，左侧双钉装订。
3. 若要加附页，请严格依照本表格式、大小操作。
4. 本表 1-12、20 页由本人填写，由所在单位审核。外语程度栏请附考试合格证明复印件，或说明免试原因。
5. 第 2 页主要学历和工作经历请从高中开始，按自然时间顺序填写。学历分高中、大学本科、硕士、博士等阶段；工作经历按不同工作单位任不同职务经历的顺序填写；博士后阶段属于一个工作经历段。在职学习者，学历时间和工作经历时间可重复。
6. 第 5 页的教学情况中，课程类型指：本科生或研究生公共课、基础课、专业课、实验课等。
7. 第 7 页填写反映本人任现职以来近五年发表的学术论文，被 SCIE、EI、SSCI、CPCI、CSSCI 检索或引用的，请注明检索、引用情况等。
8. 第 8 页说明近五年承担过的科研项目的项目名称、起止时间、本人承担的工作部分、负责项目总经费及本人承担经费、负责项目完成情况。
9. 第 9-12 页填写反映本人近五年取得的其他学术成果，包括教学研究项目、教材（著作）、授权专利、教学科研获奖等。
10. 同行专家鉴定意见表装订在第 12 页和第 20 页之间。
11. 第 21 页二级单位全面审查意见由单位负责填写，并着重注明包括思想政治条件、工作能力、业务水平、发展潜力和推荐意见。
12. 表中各项内容经二级单位核实后，由主管负责人签字并加盖单位公章。若发现不实之处后果自负，并按学校有关规定处理。

姓 名	张爽	性 别	女	出生年月	1984.10	
民 族	汉	籍 贯	例：辽宁省鞍山市			
何时参加何党派	2009.07 中共党员	健康状况	良好			
现职务及任 现职务时间	讲师 2012.07	高校教龄	5 年			
参加工作时间	2012.07	何时从何国 回国定居	2013 年 6 月，新加坡回国			
最后 学历	大学	2007 年 06 月毕业于 山东大学 信息与计算科学专业（修业 4 年）				
	研究生	2009 年 12 月毕业于 华南理工大学 控制理论与控制工程专业(修业 2.5 年)				
何时、何校 获何种学位		2007 年 06 月于 山东大学 信息工程学院获得学士学位 2009 年 12 月于 华南理工大学 自动化学院获得硕士学位 2012 年 06 月于 新加坡国立大学 电气与计算机工程系获得博士学位				
国外留学、进修 的学校、时间和 内容		2010 年 01 月~2012 年 06 月 新加坡国立大学 控制理论与控制工程专业 攻读博士学位 2012 年 07 月~2013 年 06 月 新加坡国立大学 控制理论与控制工程专业 博士后				
现从事专 业及专长		分布参数系统、机器人控制		参加何学术团 体任何职务		IEEE 会员，2012 年
担（兼）任党 政职务及时间		无		社会兼职		无
个人荣誉称号		2013.09，第三届国际智能控制与自动化大会(3rd IFAC International Conference on Intelligent Control and Automation Science (ICONS 2013))最佳理论论文奖				

[illegible]

本人总结

(近五年的思想政治表现、教学、科学研究等工作的能力及履行职责的情况、成绩, 限 1000 字)

近五年, 申请人积极参加学院党支部组织的各种活动, 和优秀教师一起交流学习, 思想方面得到锻炼和提高。教学方面, 申请人担任《MATLAB 使用详解》和《控制系统计算机仿真》这两门本科课程的主讲老师, 多次指导本科生毕业设计, 并获得学校优秀本科指导老师。申请人于 2012 年 6 月获得新加坡国立大学电气与计算机工程系博士学位, 并在新加坡国立大学电气与计算机工程系从事一年的博士后 (Research Fellow) 工作。申请人主要从事智能控制和机器人技术的研究, 在机器人系统建模与控制、机器人智能控制等方面取得了一定的研究成果。

近 5 年, 申请人发表 SCI 检索学术论文 13 篇 (中科院一区文章 4 篇、中科院二区文章 8 篇), EI 检索学术论文 13 篇。2 篇论文入选 ESI “高被引用论文”, 论文多次被国内外学者正面评价, 谷歌学术总引用次数为 451 次。所有 13 篇 SCI 论文均发表在控制科学领域国际权威期刊或者知名期刊上, 其中 6 篇论文发表在 IEEE Trans 系列汇刊上, 1 篇论文发表在控制科学领域权威期刊 Automatica 上, 2 篇论文发表在 Nonlinear Dynamics, 3 篇论文发表 IET Control Theory & Applications, 1 篇论文发表在 Asia Journal of Control.

近 5 年, 以第一作者身份发表 SCI 检索学术论文 6 篇, 包括在机电一体化领域国际顶级杂志 IEEE/ASME Transactions on Mechatronics (中科院一区, 影响因子 3.833) 发表长文 1 篇; 在非线性控制科学领域国际著名杂志 Nonlinear Dynamics (中科院二区, 影响因子 2.915) 发表论文 2 篇; 在控制科学领域国际权威期刊 IET Control Theory & Applications (中科院二区, 影响因子 2.338) 发表论文 2 篇; 在控制科学领域国际著名杂志 Asia Journal of Control (中科院四区, 影响因子 1.397) 发表长文 1 篇。此外, 申请人还有 1 篇 SCI 论文已见刊 (待检索、中科院二区), 1 篇 SCI 论文已录用, 将于 2017 年发表。

申请人提出针对三维空间上柔性机械系统的自适应鲁棒边界控制方法, 应邀在第三届国际智能控制与自动化大会 (3rd IFAC International Conference on Intelligent Control and Automation Science (ICONS 2013)) 上宣读, 并获得 IFAC ICONS 2013 国际会议最佳理论论文奖 (排名第二); 此外, 在 IFAC、CDC、ACC 的控制系统领域顶级国际会议 (均为 A 类会议) 上发表论文 6 篇; 在柔性机械欧拉梁中考虑了分布式扰动问题, 这方面的论文被引用 100 多次, 包括美国 UCSD 大学 M. Krstic 教授 (IEEE Fellow)、新加坡国立大学的 J. Xu 教授 (IEEE Fellow) 和韩国釜山国立大学 K.-S. Hong 教授的正面评价 “novel method”、“elegant method”、“an important research area”。

近 3 年, 申请人主持国家自然科学基金青年基金项目 1 项, 参与国家 973 项目课题 1 项、参与军口 863 项目 4 项。

本人签名: _____

2017 年 4 月 20 日

工作思路及五年预期目标

(主要填写对履行本学科岗位职责的工作思路及学科发展的预期目标等, 限 1000 字)

学科建设

申请人将依托北京科技大学自动化学院, 发展学科建设, 搭建“柔性结构系统建模与控制系统”、“机器人智能控制”的理论和实践研究平台, 通过基础理论创新、技术方法发展、实际应用示范等手段, 与国际一流大学和科研机构展开国际合作。申请人将力争在理论研究和实际应用方面均取得实质性成果, 提升本学科在全国高校中的影响力和竞争力。

科学研究

根据学科发展方向, 申请人将积极申请国家自然科学基金面上项目等国家级纵向科研项目, 进一步加强科研成果的理论突破与应用研究, 计划发表 SCI 论文 8 篇, 包括中科院一区、二区论文 4 篇以上。

教育教学

为了更好地让本科生、研究生与国际接轨, 拓展其在控制理论与控制工程方面的知识, 针对控制科学和机器人领域的关键知识与技能, 申请人拟开设全英文教学的"Advanced Control of Nonlinear Systems"、"Modeling and Control of Robots"等课程。

人才培养

首先, 进入到国内和国际学术合作、研究和交流的前沿, 在国际著名期刊发表高质量的学术论文。其次, 在现有基础上, 采取引进高水平人才或国内培养、出国培训等措施。最后, 以优良的科研和成长环境, 吸引和培养有潜力的本科生、研究生和博士生, 挖掘其创新潜力, 促进学术水平的提高, 增强北京科技大学创新团队的科研竞争力。

本人签名_____

2017 年 4 月 20 日

任现职以来近五年完成教学工作情况							
自何年月	至何年月	讲授课程名称及其它教学任务	课程类别	学生人数	主讲学时数	周数	备 注
2015-02	2015-06	MATTLAB 使用详解	本科生	151	32	16	
2015-09	2015-11	控制系统计算机仿真	本科生	88	16	8	
近五年总 主讲学时		48	审核教学及人才培养工作 二级单位主管负责人（签字）： （单位公章） 年 月 日				
近五年年均 主讲学时		9.6					

指导研究生情况	研究生类别		指导人数			毕业人数	
	硕士研究生		协助指导硕士生 4 名				
	博士研究生		协助指导博士生 1 名				
指导教师进修提高情况							
对实验室建设的贡献							
教师资格证号			计算机考试级别				合格证编号
外语程度（附考试合格证明或说明免试原因）	语种	级别	成绩	考试时间	备注	单位审核人签名： 人事处审核盖章 年 月 日	
	免试原因： 获得博士学位申报副高级职务。						

任现职以来近五年发表的代表性论文							
论文题目	期刊名称 (会议名称)	发表 年月	作者 身份	检索 种类	期刊分区 或排名	影响 因子	被引 次数
Modeling and Control of a Nonuniform Vibrating String under Spatiotemporally Varying Tension and Disturbance	IEEE/ASME Transactions on Mechatronics	2012.12	第一作者	SCI	1	3.833	14
Boundary Control for Flexible Mechanical Systems with Input Dead-Zone	Nonlinear Dynamics	2015.12	第一作者	SCI	2	2.915	2
Vibration Control of a Flexible Marine Riser with Joint Angle Constraint	Nonlinear Dynamics	2017.01	第一作者	SCI	2	2.915	0
Active Vibration Control for a Flexible String System with Input Backlash	IET Control Theory & Applications	2016.04	第一作者	SCI	2	2.338	6
Adaptive Neural Network Control of Coordinated Robotic Manipulators with Output Constraint	IET Control Theory & Applications	2016.11	第一作者	SCI	2	2.338	0
End-Point Regulation and Vibration Suppression of Flexible Robotic Manipulators	Asian Journal of Control	2017.01	第一作者	SCI	4	1.397	1
Boundary control for an inhomogeneous heat equation with output constraint	Control Theory and Applications	2016.08	第一作者	EI			
Boundary Control of a Flexible Crane System in 2 Dimensional Space	IET Control Theory & Applications	2017.05	第一作者	SCI	2	2.338	0
近五年论文统计（同一篇论文只计算一次）							
共计：8 篇 影响因子总 和：18.074	第一作者：	8 篇	通讯作者：	0 篇	国外期刊：	7 篇	
	SCIE：	7 篇	EI 期刊：	1 篇	SSCI/A&HCI：		篇
	CSSCI：	篇	中文核心：	篇	TOP 期刊：	6 篇	

任现职以来近五年主要科研项目 (经费：万元)							
起止年月	项目编号	项目来源	项目名称	项目总经费	本人分担经费	本人承担具体责任	项目级别
2015.01-2017.12	61403063	国家自然科学基金委员会	面向输出约束的空间柔性机械臂的建模及自适应边界控制研究	25	25	负责人	国家级
2014.01-2018.06	2014CB744206	科技部(973 项目课题)	组合自主导航的信息融合与导航系统半物理验证	616	30	主要参加人	国家级
2016.01-2017.12	ZYGX2015J120	中央高校基本科研业务费	空间柔性机械臂的建模与控制系统设计	10	10	负责人	校级
2014.10-2015.06	2014AA***5042	军口 863 重点项目	***目标侦查与打击技术	85	8	主要参加人	国家级
2014.10-2015.06	2014AA***5041	军口 863 重点项目	***飞行器的察打一体系统总体技术	100	10	主要参加人	国家级
2013.10-2014.06	2013AA***5042	军口 863 重点项目	***目标侦查与打击技术	20	2	主要参加人	国家级
2013.10-2014.06	2014AA***5042	军口 863 重点项目	***飞行器的察打一体系统总体技术	50	5	主要参加人	国家级
近五年个人分担科研经费情况统计(共计： 90 万元)							
经费来源			国家级项目		省部级项目		
负责项目数			1		0		
负责项目总经费			25		0		

任现职以来近五年主要教学研究项目 (经费：万元)						
起止 年月	项目来源	项目名称	项目总 经费	本人分 担经费	本人承担 具体责任	项目 级别
近五年个人分担教学研究经费情况统计（共计： 万元）						
经费来源		国家级项目		省部级项目		
负责项目数						
负责项目总经费						

任现职以来近五年获得教学及科研奖励				
奖励名称	奖励级别	获奖项目（成果）名称	获奖时间	个人排名
第三届国际智能控制与自动化大会 (3rd IFAC International Conference on Intelligent Control and Automation Science (ICONS 2013)) 最佳理论论文奖	国际学术 会议奖	Control of a Three-Dimensional String System	2013. 09	2
共获得教学类奖项 项，其中以第一完成人获得 项； 共获得科研类奖项 1 项，其中以第一完成人获得 0 项。				
审核论文、科研项目、教研项目、教材著作及专利、获奖情况				
二级单位主管负责人（签字）：		（单位公章）	年 月 日	

任现职以来近五年参加继续教育情况				
起止时间	在何处学习进修	学习内容	累计学时 (学分)	考试考核结果

根据《北京市专业技术人员继续教育规定》，从 1996 年起，专业技术人员每年参加继续教育的学习时间不少于 72 学时。

参加继续教育累计 学时（学分）。

本人承诺:

本人已认真阅读北京科技大学专业技术职务评聘相关规定及本表填写说明,该表所填内容真实准确,如与事实不符,本人愿承担由此产生的责任和后果。

申请人签字:

2017 年 4 月 20 日

二级单位全面审查意见

(包括思想政治条件、工作态度、教学水平、学术水平及能力和成效等方面)

张爽同志任职以来热爱祖国，热爱中国共产党，积极进取，作风端正。坚持高尚情操，发挥奉献精神，自觉抵制社会不良风气，廉洁从教，受到师生的一致好评。

在教学方面，张爽同志积极参加学校和学院组织的青年教师培训和学术沙龙等活动，独立开设了《MATLAB 使用详解》、《控制系统计算机仿真》两门本科生课程。同时，她还热心从事本科生毕业设计工作，已辅导三名本科生毕业设计。

在科研方面，张爽同志任职以来主持国家自然科学基金青年基金项目 1 项、中央高校基本科研业务费项目 1 项，参与国家科技部 973 项目课题 1 项、军口 863 重点项目 4 项，个人分摊科研经费总额 90 万元。以第一作者身份在机电一体化及控制科学领域权威期刊上发表 SCI 期刊检索论文 6 篇，其中位于中科院 JCR 分区一区论文 1 篇，二区论文 4 篇，四区论文 1 篇；发表 EI 期刊检索论文 1 篇。

此外，该同志还积极参与国际交流和合作，与国内外的著名控制论学者建立了良好的合作关系。

经审查，张爽同志已具备副教授任职条件，学院同意推荐张爽同志晋升副教授专业技术职务。

单位负责人签名：_____

单 位 盖 章

年 月 日

学校教师职务聘任委员会学科评议组评审意见								
经评审，认为_____同志符合_____的任职条件，同意推荐。 _____学科评议组组长_____（签名盖章） 年 月 日								
总人数	参加人数	表 决 结 果						备 注
		同意 人数		不同意 人数		弃权 人数		
学校教师职务聘任委员会意见								
经评审，_____同志具有_____任职资格。 聘任委员会主任：_____（签名盖章） 公 章 年 月 日								
总人数	参加人数	表 决 结 果						备注
		同意 人数		不同意 人数		弃权 人数		