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：孙 亮

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。

<table>
<tr><td>姓　名</td><td>孙 亮</td><td>性　别</td><td>男</td><td>出生年月</td><td>1986.03</td><td rowspan="4"> </td></tr>
<tr><td>民　族</td><td>汉 族</td><td>籍　贯</td><td colspan="3">山东省郓城县</td></tr>
<tr><td>何时参加何党派</td><td>2007.09
中共党员</td><td>健康状况</td><td colspan="3">良好</td></tr>
<tr><td>现职务及任
现职务时间</td><td>讲师
2016.01</td><td>高校教龄</td><td colspan="3">1 年</td></tr>
<tr><td>参加工作时间</td><td>2016.01</td><td>何时从何国
回国定居</td><td colspan="4">无</td></tr>
<tr><td rowspan="2">最后
学历</td><td>大学</td><td colspan="6">2008 年 07 月毕业于北京林业大学自动化（工业自动化方向）专业（修业 四 年）</td></tr>
<tr><td>研究生</td><td colspan="6">2016 年 01 月毕业于北京航空航天大学控制理论与控制工程专业（修业 五 年）</td></tr>
<tr><td colspan="2">何时、何校
获何种学位</td><td colspan="6">2008 年 07 月于北京林业大学/学院工学系/院获得学士学位
2011 年 01 月于北京航空航天大学/学院自动化科学与电气工程系/院获得硕士学位
2016 年 01 月于北京航空航天大学/学院自动化科学与电气工程系/院获得博士学位</td></tr>
<tr><td colspan="2">国外留学、进修
的学校、时间和
内容</td><td colspan="6">无</td></tr>
<tr><td colspan="2">现从事专
业及专长</td><td colspan="2">控制理论与控制工程</td><td colspan="2">参加何学术团
体任何职务</td><td>无</td></tr>
<tr><td colspan="2">担（兼）任党
政职务及时间</td><td colspan="2">无</td><td colspan="2">社会兼职</td><td>IEEE 会员
AIAA 会员</td></tr>
<tr><td colspan="2">个人荣誉称号</td><td colspan="6">2017.04 荣获北京航空航天大学 2016 年度优秀博士后称号</td></tr>
</table>

主 要 学 历 和 工 作 经 历			
自何年月	至何年月	在何地、何学校或单位任职或学习	证明人
2001.09	2004.06	新疆维吾尔自治区 乌苏市 第一高级中学 高中	姜铁民
2004.09	2008.07	北京市 北京林业大学工学院 大学本科	尹伟伦
2008.09	2011.01	北京市 北京航空航天大学自动化科学与电气工程学院 硕士	李 未
2011.09	2016.01	北京市 北京航空航天大学自动化科学与电气工程学院 博士	徐惠彬
2015.10	至今	北京市 北京航空航天大学自动化科学与电气工程学院 博士后	武 霞

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）

政治思想上，我坚决拥护中国共产党的领导，认真学习党的创新思想和先进理论，始终把提高个人政治水平和道德修养作为教书育人的基础。特别是在全党开展的“两学一做”教育活动中，认真领会习近平总书记系列重要讲话和党章，深刻把握精神实质，不断提高自身觉悟，始终保持党员的先进觉悟，与时俱进，不断增强自己的政治敏锐性，坚持学习党的前沿理论。我严格遵守国家宪法及其他各向法律规定，同时遵守社会公德、爱护公共财产、乐于助人，并以务实求真的精神热心参与学校的公益宣传和爱国主义活动。

在科研及教学工作中，近五年发表学术论文 20 余篇，其中第一作者 SCIE 期刊论文 19 篇，EI 会议论文 4 篇，中文核心期刊论文 2 篇。已投稿第一作者或通信作者 SCIE 期刊论文 5 篇。协助指导硕士研究生 3 人，指导方法和指导效果均受到学生好评。主持中国博士后科学基金一等资助项目 1 项，参与国家自然科学基金面上项目 1 项及国家 973 计划项目子课题 1 项。参加自动控制领域国际会议 4 次，与国内外同行专家进行了良好的学术交流。因科研业绩突出荣获 2016 年度北京航空航天大学优秀博士后称号。取得这些成绩离不开院系领导和各位老师的帮助和指导，也让我对后续工作充满信心。

在今后的工作中，我将继续在各级领导的带领下，恪尽职守，认真履行自己的工作职责。进一步强化学习，提高自身的综合能力；努力提高自身教学和科研能力，在教师的岗位上兢兢业业，教书育人；继续潜心科研，多出成果，用实际的行动为学院建设贡献力量。

本人签名：_____

年　　月　　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）

工作思路：

在思想上，始终保持与党中央一致，与时俱进，不断学习党的前沿理论。爱岗敬业，恪尽职守，以培养人才为己任，为追求科学真理和技术创新百折不挠。

在教学方面，虚心学习，要求进步，完成学校和学院规定的各项教学任务，主动申请各种教学改革项目，用最新的教学理念武装自己。丰富教学内容，贴近科技前沿，将最新的科研成果融入到日常教学当中。具体工作包括：（1）承担至少一门专业课程的讲授工作，承担课程辅导、批改作业等教学工作，指导学生实验、课程设计、生产实习、科技创新、毕业设计(论文)等，完成教学工作量；（2）参加科技研究、教学研究、教育教学改革和社会服务，积极参与校级及以上的科研、教研项目，参加编写教材或教学参考书等工作，发表学术论文或教学研究论文；（3）参与实验室建设工作，充实实验内容，组织和指导实验教学工作，参与编写实验课教材及实验指导书等工作；（4）聘期内完成科研业绩考核；（5）积极参与学科专业、课程等方面的建设和管理工作以及其它公益活动，根据需要担任学生导师等工作；（6）积极参与优秀教学团队和学术创新团队建设工作。

围绕前期探索的科学问题，继续研究双动平台自主相对位姿控制系统设计方法，针对多目标约束条件下的自主相对位姿运动控制问题给出控制器设计方法，探索其在航空航天航海等领域的应用。面向国家重大需求，洞悉新的科研方向，拓展新的研究领域，积极申报国家、北京市等自然科学基金。植根实际，适当从事横向项目的研究，扩大知识面，加强从实际中提炼科学问题的能力。联系相关领域国内外著名科学家，加大力度开展国内外合作研究，资源共享，取长补短，互相学习，培养团队协作能力和个人决策力。深入进行学科交叉研究，顺应科学研究的大趋势，发挥自动控制理论在其它学科研究中的优势。协助课题组申请项目和培养学生。

预期目标：

1. 完善双动平台自主相对位姿非线性控制理论，探索其在航空航天航海等领域的应用；开拓新的科研方向和研究领域，每年在国内外重要的学术期刊和学术会议上发表学术论文至少 3 篇；

2. 积极参加国内外学术会议，主动与同行进行学术交流；加强校际间合作研究，争取机会到国内外重点大学、工程中心、研究机构进行学术访问一至两年；

3. 申请国家级和省部级等纵向项目，继续开拓应用基础理论的研究，为实际问题的解决奠定基础；与企业展开科研合作，承担适量的横向项目。

本人签名_____

年　　月　　日

<table>
<tr><td colspan="8">任现职以来近五年完成教学工作情况</td></tr>
<tr><td>自何
年月</td><td>至何
年月</td><td>讲授课程名称及
其它教学任务</td><td>课程类别</td><td>学生
人数</td><td>主讲学
时数</td><td>周数</td><td>备 注</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="2">近五年总
主讲学时</td><td></td><td colspan="5" rowspan="2">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</td></tr>
<tr><td colspan="2">近五年年均
主讲学时</td><td></td></tr>
</table>

<table>
<tr><td rowspan="3">指导研究生情况</td><td>研究生类别</td><td>指导人数</td><td>毕业人数</td></tr>
<tr><td>硕士研究生</td><td>0</td><td>0</td></tr>
<tr><td>博士研究生</td><td>0</td><td>0</td></tr>
<tr><td>指导教师进修提高情况</td><td colspan="3"></td></tr>
<tr><td>对实验室建设的贡献</td><td colspan="3"></td></tr>
<tr><td>教师资格证号</td><td></td><td>计算机考试级别</td><td></td><td>合格证编号</td><td></td></tr>
<tr><td rowspan="3">外语程度（附考试合格证明 或说明免试原因）</td><td>语种</td><td>级别</td><td>成绩</td><td>考试时间</td><td>备注</td><td rowspan="3">单位审核人签名：

人事处审核盖章

年 月 日</td></tr>
<tr><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr>
<tr><td colspan="5">免试原因：
获得博士学位申报副高级职务。</td></tr>
</table>

	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
Adaptive backstepping control of spacecraft rendezvous and proximity operations with input saturation and full-state constraint	IEEE Transactions on Industrial Electronics	2017.01	第一作者	SCIE	1	6.383	0
Adaptive fuzzy control of spacecraft proximity operations using hierarchical fuzzy systems	IEEE/ASME Transactions on Mechatronics	2016.06	第一作者	SCIE	1	3.851	0
6-DOF integrated adaptive backstepping control for spacecraft proximity operations	IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems	2015.07	第一作者	SCIE	1	1.672	3
Robust adaptive relative position and attitude control for spacecraft autonomous proximity	ISA Transactions	2016.07	第一作者	SCIE	2	2.600	0
Adaptive nonlinear robust relative pose control of spacecraft autonomous rendezvous and proximity operations	ISA Transactions	2017.03	第一作者	SCIE	2	2.600	0
Nonlinear adaptive trajectory tracking control for a stratospheric airship with parametric uncertainty	Nonlinear Dynamics	2015.11	第一作者	SCIE	2	3.000	0
Robust adaptive relative position tracking and attitude synchronization for spacecraft rendezvous	Aerospace Science and Technology	2015.02	第一作者	SCIE	2	1.751	8
Finite-time sliding mode trajectory tracking control of uncertain mechanical systems	Asian Journal of Control	2017.01	第一作者	SCIE	3	1.407	0

Robust adaptive backstepping control for autonomous spacecraft proximity maneuvers	International Journal of Control, Automation, and Systems	2016.06	第一作者	SCIE	4	1.079	0
Robust adaptive control of spacecraft proximity maneuvers under dynamic coupling and uncertainty	Advances in Space Research	2015.11	第一作者	SCIE	4	1.409	3
Adaptive relative pose control for autonomous spacecraft rendezvous and proximity operations with thrust misalignment and model uncertainties	Advances in Space Research	2017.04	第一作者	SCIE	4	1.409	0
Passivity-based adaptive finite-time trajectory tracking control for spacecraft proximity operations	Journal of Spacecraft and Rockets	2016.01	第一作者	SCIE	4	0.716	0
Adaptive robust control with L2-gain performance for autonomous spacecraft proximity maneuvers	Journal of Spacecraft and Rockets	2016.03	第一作者	SCIE	4	0.716	0
Nonlinear robust adaptive trajectory tracking control for spacecraft proximity operations	Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers Part G-Journal of Aerospace Engineering	2015.11	第一作者	SCIE	4	0.653	0
Nonlinear adaptive trajectory tracking control for a quad-rotor with parametric uncertainty	Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers Part G-Journal of Aerospace Engineering	2015.07	第一作者	SCIE	4	0.653	0
Robust adaptive relative motion control for spacecraft proximity operations	Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers Part G-Journal of Aerospace Engineering	2017.04	第一作者	SCIE	4	0.653	0

近五年论文统计（同一篇论文只计算一次）

共计：16 篇 影响因子总和：30.552	第一作者：	16	篇	通讯作者：	0	篇	国外期刊：	16	篇
	SCIE：	16	篇	EI 期刊：	0	篇	SSCI/A&HCI：	0	篇
	CSSCI：	0	篇	中文核心：	0	篇	TOP 期刊：	7	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
2016.05-至今	2016M590031	中国博士后科学基金委员会	航天器自主交会逼近鲁棒非线性相对位姿控制研究	8	8	负责人	省部级
2011.01-2013.12	61074010	国家自然科学基金委员会	不确定非线性力学系统两类新型控制策略研究	38	0	主要参加人	国家级
2012.09-2016.08	2012CB821204	科技部(973 项目子课题)	空间合作目标高精度协调控制研究	61.3	0	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： 8 万元）

经费来源	国家级项目	省部级项目
负责项目数	0	1
负责项目总经费	0	8

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		

任现职以来近五年出版教材（著作）					
教材（著作）名称	出版社及书号	出版年月	教材级别	编写角色	本人撰写字数（万字）
出版教材　　部，其中国家级规划　　部，省部级规划　　部； 出版著作　　部，本人共撰写　　万字。（多版教材或著作只计算一次）					

任现职以来近五年获得授权专利情况						
专利名称	专利类型	专利号	授权年月	排名	转让情况	转让单位
近五年授权发明专利：　　项；实用新型专利：　　项。						

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
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　　项，其中以第一完成人获得　　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：

年　　月　　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）

孙亮同志热爱祖国，热爱中国共产党，积极进取，作风端正。坚持高尚情操，发挥爱岗奉献精神，自觉抵制社会不良风气，博士后期间廉洁从教，受到师生的一致好评。

该同志博士后期间积极参加学校和学院组织的青年教师学术沙龙等活动，努力提高自己的科研学术水平；同时热心从事硕士研究生学术论文的指导工作，已协助指导三名硕士研究生发表 3 篇学术论文。

在科研方面，该同志自 2015 年任职以来主持省部级项目 1 项，参与国家级项目 1 项，分摊科研经费 8 万元。以第一作者身份发表 SCI 期刊检索论文 16 篇，其中中科院 JCR 分区一区论文 3 篇，二区论文 4 篇，三区论文 1 篇，四区论文 8 篇。

此外，该同志还积极进行国际交流和合作，多次参加国际学术会议，并与国内外控制领域著名学者建立了良好的合作关系。

经审查，孙亮同志已具备副教授任职条件，学院同意推荐孙亮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		