武汉理工大学2017年申报专业技术岗位任职资格综合表（教学、科研岗位人员用表）

所在单位：自动化学院 申报学科：信息学科

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 姓名 | 陈向成 | | | | 性别 | | | 男 | | | 职工号 | | 10965 | | | 联系电话 | | | | 13966733394 | | | | 师德、思想政治表现及工作业绩小结 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 出生年月 | 1984.12 | | | | 参加工作  时间 | | | | | | 2015.6 | | | 现职称及  取得时间 | | | | 讲师，2015.6 | | | | | | **师德方面**：自入职以来，与同事团结协作，工作尽心尽责，态度端正，努力完成学院交给的各项工作任务，牢记教师的宗旨和职业道德规范，不断加强自身的学习，努力提高专业素质和实践能力，积极参与专业建设发展工作，尊重领导和同事，关心爱护学生，严格按照学校教学规范来组织和开展教学工作。始终秉承爱教育、爱学生、严于律己的作风，忠于党的伟大事业，立德树人，努力成为一名优秀的大学教师。  **思想政治方面**：认真学习和贯彻执行党的路线、方针、政策，热爱并忠于党的教育事业，爱岗敬业、克己修身、严谨治学。在工作和生活中贯穿落实“两学一做”的总要求，做到知行统一。认真学习2017年全国两会精神，教育部2017年工作要点，习近平总书记五四讲话等精神，在工作中不仅给学生教授文化知识，还教育学生如何学习，如何做人，坚持立德树人，实现全程育人，立志做一名党和人民满意的教师。主要工作表现如下：  **教学方面**：主讲《智能仪器仪表》、《模式识别导论》、《程序设计方法A（实验部分）》等课程，指导本科生4名完成本科毕业论文，指导本科生参加“校创新基金”1项。  **科研方面**：态度端正，开拓创新，积极参与各类学术活动。主持国家自然科学基金项目1项，主持企业委托项目1项，参与国家自然科学基金项目面上项目1项。科研分解到账经费80万元；近五年来发表SCI论文10余篇。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 前学历、学位（取得时间、毕业学校、专业） | | | | | | 本科、学士、2007.6、中国科学技术大学、测控技术与仪器 | | | | | | | | | | | 现从事  专业 | | | 自动化 | | | |
| 最后学历、学位（取得时间、毕业学校、专业） | | | | | | 博士研究生、工学博士、2015.6、中国科学技术大学、仪器科学与技术 | | | | | | | | | | | 党政兼职 | | | 无 | | | |
| 申报岗位  及类型 | | 副教授 | | | | | | | | | | 近三年考核 | | | | | 2014年 | | 2015年 | | | 2016年 | |
| / | | / | | | 合格 | |
| 主要工作及学术经历 | | 1）2003.9-2007.6 中国科学技术大学 测控技术与仪器 工学学士  2）2010.9-2015.6 中国科学技术大学 仪器科学与技术 工学博士  3）2007.12-2009.8 日立建机（中国）有限公司 科员  4）2015.6-2016.9 合肥工业大学 车辆工程系 讲师  5）2016.9-至今 武汉理工大学 自动化系 讲师 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 组合条件 | | 必备+选择⑥ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 近五学年（或任现职以来）教学工作 | | 承担本科生课程名称 | | | | | | | | 2015-2016学年：《智能仪器仪表》；2016-2017学年：《模式识别导论》、《程序设计方法A（实验部分）》； | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 承担研究生课程名称 | | | | | | | | / | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 指导研究生在读/毕业人数 | | | | | | | | / | | |
| 近五年本科生教学工作总量 | | | | | | | | 97.6 | | | | | 近5年研究生教学工作总量 | | | | | | / | | 减免工作量合计 | | | | | 300 | | 年均工作量 | | | | 397.6 | | | 年均课堂教学工作量 | | | | | | | | / | | | | | 额定工作量 | | | 200/年 | | |
| 近三学年所有本科课程教学评教分（学年） | | | | | | | | 2015-2016学年：《智能仪器仪表》 91.54 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 近三年每年教学评教分排序/所在学院副教授人数 | | | | | | | | | / | | | | | | | | | | |
| 优质优酬课程 | | | | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 主持教研项目 | | | | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 教学成果奖 | | | | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 教学工程项目 | | | | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 近五学年（或任现职以来）承担的科研项目情况 | | 序号 | 课题编号 | | | | | | | 课题名称 | | | | | | | | | | 任务来源 | | | | | 来源分类 | | | | 项目级别 | | | | 主持/参与 | | | | | 合同经费 | | | | | | 累计到款 | | | | 个人分解  研究经费 | | | | | | | 备注 |
| 1 | 20172h0163 | | | | | | | 基于视频与雷达信息融合的汽车主动刹车技术研究 | | | | | | | | | | 企业 | | | | | 企业委托科技项目 | | | | 横向 | | | | 主持 | | | | | 80万 | | | | | | 80万 | | | | 50万 | | | | | | |  |
| 2 | 20172h0178 | | | | | | | 汽车电子水泵的研发和测试 | | | | | | | | | | 企业 | | | | | 企业委托科技项目 | | | | 横向 | | | | 参与 | | | | | 40万 | | | | | | 40万 | | | | 30万 | | | | | | |  |
| 3 | 51605130 | | | | | | | 基于复眼的多孔径合成大视场立体成像技术研究 | | | | | | | | | | 国家自然科学基金 | | | | | 青年科学基金 | | | | 国家级 | | | | 主持 | | | | | 20万 | | | | | | 12万 | | | | - | | | | | | |  |
| 4 | 61773299 | | | | | | | 面向人机合作协同的机器人运动机能获取和执行研究 | | | | | | | | | | 国家自然科学基金 | | | | | 面上项目 | | | | 国家级 | | | | 参与 | | | | | 63万 | | | | | | - | | | | - | | | | | | |  |
| 任现职以来发表论文 | | 序号 | 论文名称 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 期刊名称 | | | | | 年卷期页 | | | | | 刊号 | | | | | | | 作者排序 | | | 是否国际会议论文集 | | | | 分区 | | | 检索/转载 | | | 备注 | | | |
| 1 | Quantized phase coding and connected region labeling for absolute phase retrieval | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Optics Express | | | | | Vol. 24, No. 25, Dec 2016,  Pages:28613-28624 | | | | | ISSN: 1094-4087 | | | | | | | 1 | | | 否 | | | | 国际A区 | | | SCI | | |  | | | |
| 2 | Color-coding and phase-shift method for absolute phase measurement | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Optics Communications | | | | | Vol. 298-299,No.7, July 2013,Pages:54-58 | | | | | ISSN: 0030-4018 | | | | | | | 1 | | | 否 | | | | 国际C区 | | | SCI | | |  | | | |
| 3 | Novel multipulses technology for pulse laser radar | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Microwave and Optical Technology Letters | | | | | Vol. 57,No.7, July 2015,  Pages:1614-1620 | | | | | ISSN: 1098-2760 | | | | | | | 1 | | | 否 | | | | 国际C区 | | | SCI | | |  | | | |
| 4 | Improved phase-coding methods with fewer patterns for 3D shape measurement | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Optics Communications | | | | | Vol. 401, July 2015,  Pages:6-10 | | | | | ISSN: 0030-4018 | | | | | | | 2 | | | 否 | | | | 国际C区 | | | SCI | | |  | | | |
| 5 | Accurate feature detection for out-of-focus camera calibration | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Applied Optics | | | | | Vol. 55,No.28, Oct 2016,  Pages:7964-7971 | | | | | ISSN:1559-128X(print)  ISSN:2155-3165 (online) | | | | | | | 2 | | | 否 | | | | 国际C区 | | | SCI | | |  | | | |
| 6 | Automatic geometric calibration and three-dimensional detecting with an artificial compound eye | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Applied Optics | | | | | Vol. 56,No.5, Feb 2017,  Pages:1296-1301 | | | | | ISSN:1559-128X(print)  ISSN:2155-3165 (online) | | | | | | | 4 | | | 否 | | | | 国际C区 | | | SCI | | | 选择条件使用 | | | |
| 折算论文 | | | | | 无 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 论文小计 | | | | | 国际A区1，国际C区5，SCI 6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 近五学年（或任现职以来）获得科技奖励情况 | | 序号 | | 获奖编号 | | | | | 获奖名称 | | | | | | | | | | | | | | | | | 奖励名称 | | | | | 评奖单位 | | | | 获奖时间 | | | | | | 人员排名 | | 奖励级别 | | | | 奖励等级 | | | | 单位排名 | | | 证书编号 | |
|  | |  | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | | |  | | | | |  | | | |  | | | | | |  | |  | | | |  | | | |  | | |  | |
| 近五学年（或任现职以来）专利权转让收益情况 | | 序号 | | 专利号 | | | | | 专利名称 | | | | | | | | | | | | | | | | | 转让时间 | | | | | 转让单位名称 | | | | | | | | | | | | | | | | 转让收益（万元） | | | | | | | 备注 | |
|  | |  | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | | |  | | | | |  | | | | | | | | | | | | | | | |  | | | | | | |  | |
| 教学科研业绩选择条件情况 | | 序号 | | 成果简况 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 细则规定 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | | Automatic geometric calibration and three-dimensional detecting with an artificial compound eye, Applied Optics, Vol. 56,No.5, Feb 2017, Pages:1296-1301 (SCI检索) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | （6）以第一发明人身份获国家发明专利1项且专利在有效期内，或发表SCI收录论文1篇及以上。 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 本人承诺所填写和提供的材料、内容均真实有效。  申报人（手写签名）：  2017年 月 日 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 单位审核推荐意见：  （公章）    院长/主任（签字）： 2017年 月 日 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |