

重庆文理学院教师系列职称申报综合情况（公示）表

学科组：机械电子工程

申报类型：教学科研型

填表人签字：

填表时间： 2022-11-22

姓名	付强	性别	男	出生年月	1982.05	民族	汉	政治面貌	民进	科学研究与成果应用				
最高学历	博士研究生	最高学位	工学博士	最高学历(学位)获得时间、学校、专业	2017.09 重庆大学 仪器科学与技术		参加“三支”起止时间	无		刊物名称(或专利号)	刊物级别、检索收录引用(按校科研业绩分类标准填)	时间	本人排名	
参加工作年月	2017.07	来校年月	2017.07	工作部门及职务	智能制造工程学院 机器人工程系主任		是否双肩挑	否		1. A magnetorheological damper based prosthetic knee (MRPK) and the sliding mode tracking control method for the MRPK based lower-limb prosthesis 2. A cardioid oscillator with asymmetric time ratio for establishing CPG models 3. CPG-based Coupling Control Method for Synchronous controlling the Two-Degrees- of-Freedom Robot 4. A novel four-bar linkage prosthetic knee based on magnetorheological effect: principle, structure, simulation and control 注: 论文链接详见附件“附件_论文网址”	1. Smart Materials and Structures	1. SCI 二区 WOS:000425734700002	1. 2017.05	1/4
从事专业及研究方向	机器人工程		任现专业技术资格及时间			本次拟申报专业技术资格	副教授		2. Biological Cybernetics		2. SCI 三区 WOS:000435368900005	2. 2018.06	1/4	
继续教育情况	公需科目学时: 150 总学时: 400		是否破格	否	符合何款破格条件				3. Science Progress		3. SCI 四区 WOS:000489771200001	3. 2019.01	1/4	
参加学术团体职务、国内外学习进修情况	新入职教师教学能力提升主题培训、高等学校教师岗前培训、新工科理论下的人才培养模式创新网络培训课程、未来课堂: 混合式教学课堂的设计与实现网络培训课程		获得荣誉情况	无					4. Smart Materials and Structures		4. SCI 二区 WOS:000386043700001	4. 2016.11	2/5	
师德师风情况	二级学院师德建设与监督小组意见: 组长签字: 年 月 日													
教育教学														
近5年度授课情况	授课名称	授课对象(专业年级)	教学工作量	评教结论	年度考核结论									
2022.09-2022.11	机电传动控制	20级机器人	48	良好	2022年度									
2022.03-2022.06	工业机器人系统集成	19级机器人、机械工程	144	良好	2021年度_称职									
2021.09-2021.11	机器人学基础	19级机器人、机械电子	164	良好										
2021.03-2021.06	单片机原理及应用	18级机械	64	良好	2020年度_称职									
2020.09-2021.01	机器人学基础	18级机器人	96	良好										
2020.03-2020.06	运动控制系统	17级机器人	48	良好	2019年度_称职									
2019.09-2020.01	机电传动控制	17级机器人	48	良好										
2019.09-2020.01	工业机器人技术及应用	16级机械电子	96	良好	2018年度_称职									
2018.09-2019.01	传感器与检测技术	17级机械电子	96	良好										
2018.03-2018.06	工业机器人技术及应用	15级机械电子	144	良好										
教学工作量、授课门数及教学环节、教学效果等综合情况	1. 每学年完成教学工作量400学时以上, 其中本科课堂教学工作量超过300学时。 2. 承担15门全日制本科生课程教学, 指导全日制本科生毕业年均10人。 3. 课堂教学质量评估达到要求, 且连续3年以学生为主的请教达到良好。 4. 公开发表3篇教研论文。													
二级学院审核教学工作量意见	审核人签名: 单位领导审核后签名:													
教研教改及质量工程项目	名称	来源及级别	项目状态(在研/结题及时间)	起止时间	本人排名									
	面向新工科的ROS系统课程与应用案例建设	教育部产学研合作育人项目 部级	在研	2021年7月-2023年6月	1/2									
教研教改论文及编著教材	论文题目或教材名称	刊物、出版社名称	刊物级别、教材类别、检索收录引用(按校科研业绩分类标准填)	发表/出版时间	本人排名									
	1. 《工业机器人技术及应用》课程教学改革探讨与实践	教育现代化	一般期刊	2018.10	1/2									
	2. 应用型本科高校“新工科”背景下工程应用课程教学改革探索	课程教育研究	一般期刊	2018.09	1/2									
	3. 应用型本科院校机器人工程专业实践课程改革探索	教育现代化	一般期刊	2020.05	1/3									
教学成果、竞赛奖及指导学生竞赛	名称	颁奖部门	等级	时间	本人排名	二级学院公示时间	2022年 月 日至 2022年 月 日	二级学院推荐意见						
	1. 2020 中国机器人大赛-自主仿人散打三等奖	1. 教育部高等学校自动化类专业教学指导委员会	1. 国 B	1. 2020年11月	1. 1/2	教务处审核评教结论	教务处审核教学事故情况	人事处审核意见						
	2. 2021 中国机器人大赛-助老服务机器人三等奖	2. 教育部高等学校自动化类专业教学指导委员会	2. 国 B	2. 2022年03月	2. 1/2	科研处审核意见	教务处审核意见	学生处审核辅导员意见	学校复审公示时间	2022年 月 日至 2022年 月 日	单位签章:			
科研获奖及成果应用	名称	来源	级别	项目起止时间	项目经费	项目状态(在研/结题及时间)	本人负责经费	本人排名	本人撰写章节及字数					
科研项目	1.下肢自协调运动机理及仿生膝关节生物诱导控制策略研究	1.重庆市科技局	1. 省级	1. 20.07-23.06	1 10万	1. 在研	1 10万	1.1/3						
	2.助行外骨骼机器人耦合机理和解耦控制策略	2.重庆市教委	2. 省级	2. 18.09-21.09	2 5万	2. 在研	2 5万	3.1/3						
	3.岩溶洞穴探测机器人研究及开发	3.重庆文理学院	3. 校级	3. 19.01-21.12	3 8万	3. 在研	3 8万	4.1/1						
	4.地下管网空间测绘技术咨询服务	4.重庆创城工程设计咨询有限公司	4. 企业	4. 19.06-19.07	4 6万	4. 结题 2019.07	4 6万	5.1/1						
	5.智能化施工设备技术咨询服务	5. 重庆创城工程设计咨询有限公司	5. 企业	5. 19.10-19.11	5 5万	5. 结题 2019.11	5 5万							
科研获奖及成果应用	备注: 因篇幅原因, “教育教学”内容有删减。													
申报符合的教学条件	重文理人[2019]64号附件1 教学条件(一), (二)2.					符合的科研业绩条件: 重文理人[2019]64号附件1科研业绩条件1.2.								

注: 1.本表由申报人诚信填写(审核、公示等特定部分内容除外)并提交电子版, A3纸打印一式二份提交作为审核与评审使用。2.表中红色字为填写要求, 正式填写时予以删除。3.表格内审核、公示、推荐等由相应职能部门填写。