

温州大学专业技术职务评聘申报表

姓名	吴平
现任专业技术 职务	副教授
申报专业技术 职务	教授
从事专业二级 学科	电力电子与电力传动
具体专业研究 方向	电器智能化与控制技术
所在单位盖章	

填表时间 2020年11月

一、基本信息

姓名	吴平	性别	男	出生日期	1970.08.07	申报方式	正常申报	
申报类型	专任教师		申报分类	教授_教学为主型				
现专业技术职务		副教授		取得时间	2010.10	职务聘任时间		2010.10
原专业技术职务		副教授			2010.10			2010.10
最高学历（起止时间何校何专业）	博士研究生毕业	吉林省长春市中国科学院长春光学精密机械与物理研究所			光学工程		2001.9.-2006.3	
最高学位（起止时间何校何专业）	工学博士学位	吉林省长春市中国科学院长春光学精密机械与物理研究所			光学工程		2001.9-2006.3	
现担(兼)任党政职务	学院党委委员、系主任、专业负责人				研究生主干课程成绩		博士研究生	
育人工作经历		班主任						
任现职以来年度考核优职次数		5		近5年年度考核情况		15/16学年	合格	
16/17学年	优职	17/18学年	优职	18/19学年	合格	19/20学年	优职	
是否青年教师	否	教师教学发展培训课时	138	是否承担实践性较强课程	否，不做要求	是否承担教师教育类课程		否，不做要求
是否取得高校教师资格		是	是否取得岗培合格证书		是	出国进修时间要求是否达到要求		不作要求

1、工作经历

起止时间	工作单位	从事何种技术工作	所聘技术职务
2006.03-2006.10	中国科学院长春光机所		助理研究员
1993.08-2001.09	吉林省国家安全厅		主任科员
2006.11-2010.10	温州大学		讲师
2010.10-2020.09	温州大学		系主任/副教授

2、参加各种培训进修、访学(访问)、实践锻炼等及其业绩

起止时间	内容	单位	证明人	成果或业绩
2010.03-2012.08	联合博士后研究	河北工业大学/天正集团		

二、工作业绩（各栏目须加盖相关职能部门公章）

1. 教学工作情况

学年/年份	讲授主要课程名称	主要授课对象	学年总课时	教学业绩等级	根据学评教原始分核定等级
2010/2011	电子设计自动化，应用电子综合实践	本科生	478	A	
2013/2014	电子系统设计、电子设计自动化、专业导论、电子系统设计实践	本科生	405	A	
2019/2020	工程项目管理、工业机器人技术、专业导论、电子工艺实习	本科生	379	A	
2015/2016	数字电子技术、电子设计自动化、电子工艺实习	本科生	373	A	
2014/2015	电子系统设计、电子设计自动化、专业导论	本科生	496	A	
2011/2012	专业导论，电子设计自动化、电子系统设计实践	本科生	499	B	
2017/2018	电路分析、数字电路与逻辑设计、电子工艺实习	本科生	320	B	
2016/2017	电路分析、数字电路与逻辑设计、电子工艺实习	本科生	426	B	
2018/2019	电路分析、专业导论、电子工艺实习	本科生	290	B	
2012/2013	电子系统设计、电子设计自动化、专业导论	本科生	375	B	

本人确认签名：

2. 任现职以来发表论文著作等情况(限填5项)

论文、著作等题目	刊物(出版社)名称、刊号、卷(期)	发表时间	本人排名	论文(著作)当年确认等级	影响因子(IF)和他引次数	是否通讯作者
基于贝叶斯 Lasso的工业过程故障诊断方法	光电子激光、1005-0086、29(6)	2018.06	1	温州大学一级期刊目录	/	是
对称腔结构的声光调Q脉冲光纤激光器	光电子·激光、1005-0086、光电子·激光、2020,31(01)	2020.01	1	温州大学一级期刊目录	/	是
基于雨课堂和雷实验的智能实验系统设计	实验室研究与探索、、	2020.07	1	温州大学2A学术期刊	/	是
基于物理层信道质量估计约束的避退方法	发明专利、ZL201310328962.5、	2016.08	1	授权发明专利(一级论文)	/	是
一种减速机的摆线齿廓曲线仿真方法及系统	发明专利、ZL201811340045.8、	2020.04	1	授权发明专利(一级论文)	/	是
	、、					

本人确认签名:

3. 任现职以来纵向科研、教学研究与建设项目情况(限填5项)

项目名称(须注明立项号)	项目类别和资金来源	是否结题	起止年月	金额(万元)	本人排名
工程教育专业认证(电气工程及其自动化)	,其他项目	已结题	2018.12-2020.06	50	1
浙江省十三五特色专业(电气工程及其自动化)	,其他项目	未结题	2017.04-2020.12	120	1
用于智能低压电器的嵌入式Modbus/Modbus TCP网关设计(2012R10006-7)	七类,省公益技术应用研究计划一般项目	已结题	2011.07-2014.12	15	1/6
雨课堂在大班翻转教学中的应用——以《电路分析》为例(kg20160384)	七类,省教育教学改革项目	项目延期	2016.11-2018.12	2	1/4
温州大学-亚龙工业机器人联合实验室建设(201701077027)	八类,教育部产学合作协同育人项目(到账≤2万)	已结题	2019.03-2019.12	1.8	1/1

本人确认签名:

4. 任现职以来指导学生竞赛等育人成果情况（限填5项）

成果类型	成果名称	授予单位	奖励等级	本人排名	取得时间
挑战杯	称重计件工资智能结算系统	中国科学技术协会	国家级, 三等奖	1/3	2013. 12
大学生创业类项目	称重计件智能结算系统应用推广	教育部	国家级, 其他	1/1	2014. 06
挑战杯	温州智瓯电子有限公司	浙江省大学生科技竞赛委员会	省级, 三等奖	1/2	2014. 05
学科竞赛	2018年浙江省“机器人小镇杯”第三届大学生机器人竞赛	浙江省大学生科技竞赛委员会	省级, 三等奖	1/2	2018. 07
新苗计划项目	基于图像识别的低压电器移印检验技术研究及应用		省级, 其他	1/2	2018. 06

本人确认签名：

5. 任现职以来教学、科研奖励情况（限填5项）

成果类型	成果名称	授予单位	奖励等级	本人排名	取得时间
科研奖励			,		
教学奖励	浙江省高校首批“翻转课堂”优秀案例二等奖	浙江省高教学会	其他, 二等奖	1/4	2017. 01

本人确认签名：

6. 任现职以来参与教学科研团队建设和获得人才、荣誉称号情况（限填5项）

成果类型	成果名称	授予单位	奖励等级	本人排名	取得时间
荣誉	优秀共产党员	温州大学	校级	1/1	2018.01
荣誉	优秀教师	温州大学	校级	1/1	2011.10
荣誉	优秀专业负责人	温州大学	校级	1/1	2018.09
荣誉	优秀专业负责人	温州大学	校级	1/1	2019.09
荣誉	优秀专业负责人	温州大学	校级	1	2020.06

本人确认签名：

7. 社会服务工作（限填5项）

成果类型	项目名称	到校或交易经费(万元)	肯定性批示级别	本人排名	取得时间
横向项目 (自然科学)	智能制造实践创新中心关键技术研发	50		1/3	2019.01
横向项目 (自然科学)	智能移动机器人研发	3		1/2	2020.05
授权发明专利	一种减速机的摆线齿廓曲线仿真方法及系统	0		1/2	2020.04
授权实用新型	多功能物联网网关	0		1/1	2014.09
授权实用新型	一种车载在线音乐播放装置	0		1/2	2015.11

本人确认签名：

三、所在单位综合推荐意见

吴平同志具有较高的政治思想觉悟和职业道德，在专业建设、学生培养、教学改革上做出了突出的贡献，先后被评为温州大学优秀共产党员、优秀教师，5次获学院院长特别奖和物华特别奖。

专业建设工作：自2014年担任学院电气工程系主任和2017年担任电气工程及其自动化专业负责人以来，所负责专业2017年获浙江省“十三五”特色专业，同年获温州大学最具就业竞争力专业综合奖；2019年获国家一流专业建设点，并完成工程教育专业认证工作，获温州大学最具职业发展竞争力专业综合奖；连续3年被评为温州大学优秀专业负责人。

育人工作：指导学生国家级、省级大学生创新项目7项，学生获授权实用新型专利和软件著作权12项，学生各级各类竞赛获奖7项。

教学和科研工作：主持省级教改项目3项，主持校级教学成果培育项目一项，结题校级系列教改项目一项。作为电气数字化设计技术国家地方联合工程实验室和浙江省低压电器创新技术服务平台成员，积极与地方产业合作，主持省级科级项目1项，温州市科技项目1项，横向合作项目2项，第一发明人获授权发明专利3项。

经我单位考核，同意推荐

同志

申报

专业技术职务。

四、违纪违规审查

温州大学专业技术职务评聘学术不端检测报告汇总表

所在部门： 电气与工程学院

申报人姓名： 吴平

申报分类： 教授_教学为主型

二级学科： 电力电子与电力传动

具体研究方向： 电器智能化与控制技术

论文、著作题目	刊物(出版社)名称、刊号、卷(期)	发表时间	本人排名	检测复制比	是否代表作
基于贝叶斯 Lasso的工业过程故障诊断方法	光电子激光、1005-0086、29(6)	2018.06	1	他重7.3%	是
对称腔结构的声光调Q脉冲光纤激光器	光电子·激光、1005-0086、光电子·激光、2020,31(01)	2020.01	1	他重7.7%	是
基于雨课堂和雷实验的智能实验系统设计	实验室研究与探索、、	2020.07	1	10%	是
基于物理层信道质量估计约束的避退方法	发明专利、ZL201310328962.5、	2016.08	1	专利	否
一种减速机的摆线齿廓曲线仿真方法及系统	发明专利、ZL201811340045.8、	2020.04	1	专利	否
	、、			著作	
标准说明:查重率他重达到(或超过)30%(古代文学、古典文献等特殊学科除外)或者自重达到(或超过)50%(与本人学位论文重复除外)的论文或其他代表作,不得用于申报专业技术职务。					
填表说明:1. 论文顺序请与《评审表》中保持一致,详细检测报告也请按论文顺序装订;2. 未检测的论文或著作、教材请在“文字复制比/相似比”一栏中作备注说明。					

申报人对检测报告认可签名:

检测部门(盖章):

检测时间: 年 月