

## 上海理工大学高级职务申报资格公示表

部门	机械工程学院	姓名	王启明		一级学科	机械工程			最后学历	博士研究生毕业	
出生年月	1991-01	性别	女	岗位性质	教师	最高学位	工学博士学位	最高学位取得时间	2017-12		
申报职务	副教授		现职务		讲师		任现职务年月		2018-06		
年度考核情况	2018年	合格	2019年	合格	2020年	优秀	2021年	合格	2022年	优秀	
海外经历											
产学研践习经历及学生工作经历			2020.09至上海汽车集团股份有限公司技术中心 2018-09至2022-06班主任								
<b>近五年个人主要工作业绩统计</b>											
论文著作	分类分级及排名	A1	A2		A3		B				
	第1作者	0	2		7		1				
	唯一通讯作者	0	0		0		0				
专著、教材	级别及编撰数	省市统编教材		公开出版教材		教学参考书		专著			
	主编	0		0		0		0			
	副主编	0		0		0		0			
科研奖励	获奖及排名	国家级				省部级					
	项目数(排名前6位)	0				0					
<b>任现职以来主持（第一负责人）科研项目统计</b>											
研究项目与经费	项目类型及经费	国家级			省部级		地市级及以下		横向		
	项目数	0			1		1				
	到款经费(万元)	0			20		0		18		
<b>一、近五年第一作者或唯一通讯作者公开发表的重要论文清单</b>											
序号	论文名称	刊物名称	发表时间	收录转载类型	收录号	论文分级	本人排序				
1	一种新型冗余驱动并联机构位姿正解研究	机械工程学报	2019-05-01	EI收录	20193107245968	A3	第一作者				
2	冗余驱动并联机构动力学模型TVC优化H $\infty$ 鲁棒控制	农业机械学报	2019-05-01	EI收录	20193307311817	A3	第一作者				
3	A Virtual In-Cylinder Pressure Sensor Based on EKF and Frequency-Amplitude-Modulation Fourier-Series Method	SENSORS	2019-07-01	SCI收录	000479160300089	A3	第一作者				

4	Research on Road Adhesion Condition Identification based on an Improved ALEXNET Model	JOURNAL OF ADVANCED TRANSPORTATION	2021-07-17	SCI收录	000678889100001	A3	第一作者
5	基于改进MPC的协同自适应巡航控制策略研究	系统仿真学报	2021-08-27	无收录		A3	第一作者
6	多段式自动泊车最优路径规划与仿真分析	系统仿真学报	2021-02-05	无收录		A3	第一作者
7	平面平台型6-PSS并联机构构型选择与参数优化	农业机械学报	2022-02-23	EI收录	20222212174475	A3	第一作者
8	Forward Kinematics Solution for Stewart and TBBP A Neural Network Approach based on LSTM	Proceedings of 2022 5th International Conference on Robotics, Control and Automation Engineering (RCAE 2022)	2023-01-04	EI收录	20230413424232	B	第一作者
9	基于轨迹预测与模型预测换道路径跟踪控制	控制工程	2022-02-16	无收录		A2	第一作者
10	基于 YOLOv3 的雾天场景行人车辆检测方法研究	控制工程	2022-02-17	无收录		A2	第一作者

## 二、近五年作为主编（排名前3位）公开出版学术专著、教材、教学参考书情况

序号	著作/教材名称	出版机构	著作/教材类别	出版日期	作者类别	作者排序	总量/本人完成量（万字）

## 三、近五年作为主要完成人（排名前6位）获得省部级及以上科研奖励情况

序号	奖励名称	奖励奖种	奖励级别	获奖等级	获奖年份	本人排序	颁奖单位

## 四、近五年作为第一完成人获发明专利情况

序号	专利名称	专利类型	申请时间	授权时间	个人排序
1	一种基于计算机视觉的光路反射机构运动测量方法及装置	发明专利	2020-12-04	2022-08-26	第一
2	一种用于位姿测量与校准的六自由度运动平台装置	发明专利	2021-06-28	2022-07-26	第一

## 五、近五年决策咨询专报情况

序号	作者排序	反馈时间	提交时间	专报利用情况	最高采纳机关级别	内参刊载级别	最高批示领导级别

## 六、任现职以来主持科研项目（纵向）情况

序号	项目名称	项目来源	合同经费（万元）	到账经费（万元）	起止日期	完成情况	本人排名	项目级别
1	基于模型冗余的变速器故障诊断及主动容错控制方法研究	其他单位	5	0	2023-03-12至2024-10-30	未结题	第一	地市级及以下
2	多源激励下冗余并联机构机电耦合动力学模型及协同控制机理研究	上海市科学技术委员会	20	20	2019-04-09至2022-04-30	未结题	第一	省部级B

