

中北大学2021年度教师专业技术职务任职资格评审情况登记表

单位(盖章): 机械工程学院 申报学科: 机械工程(一级学科) 现聘职务: 讲师 申报职务: 副教授 申报方式: 正常晋升 否校任副教授 申报类型: 教学科研型

姓名	宁峰平	性别	男	出生时间	1984年11月20日	工作单位	机械工程学院
第一学历	大学本科	第一学位	工学学士	学历或学位获得学校	太原理工大学	时间	2009.07
最高学历	博士研究生	最高学位	工学博士	学历或学位获得学校	燕山大学	时间	2015.12
所从事专业	机器人工程	研究方向	航天机构可靠性	来校时间	2016.01		
单位性质	全额事业	工作时间	2016.01	从事专业时间	2016.01		
现任职务	讲师	评审时间	2016年1月11日	聘任时间	2016年1月11日		
辅导员、班主任或学生教育管理工作经历	2017年9月至至今担任班主任(学院(校区)审核盖章)						
授课或助课课程名称	本科生通识课: 学科基础教育、专业基础课: 包装计算机辅助设计、工程测试技术、控制工程基础 近五年承担本科生课程授课时数(教务处审核盖章) 本科生专业课: 工业机器人技术基础(印刷设备) (教务处审核盖章)						
正常晋升(转评)填报近五年考核结果:	2017年: 合格 2018年: 优秀 2019年: 优秀 2020年: 合格 2021年: 优秀 (教师工作部审核盖章)						
主要学习工作经历	2006年9月—2009年7月 太原理工大学读本科 2009年9月—2015年12月 燕山大学读博连读 2016年1月—至今 中北大学任教						
教学考察成绩	由校、院两级审核, 中级由所、院两级审核, 在学院(校区)审核盖章 教学指导委员会情况: 无						
学科评议组	符合教学科研 类型: 副教授 职务申报条件, 同意推荐。						
审核意见	审核人签字: 王汉军 学科评议组组长签字: 王汉军 2021年10月14日						
学科评议组	应到评委: 实到评委: 同意: 不同意: 弃权:						
评议结果	推荐意见: 同意 学科评议组组长(签字): 王汉军						
科研或教研项目名称(只填写有效条件) 1. 复杂空间环境下航天机构传动系统可靠性分析与优化设计, 项目编号: 201801D221235 2. 山西军民融合产业发展痛点凝练及解决对策, 项目编号: 2020SX10 3. 空间环境下轴承-转子系统可靠性分析与优化设计, 项目编号: 2019L0566 4. 下肢运动康复机器人构型综合与应用研究, 项目编号: 201803D421027 (国际科技合作方面) 5. 基于经验的跨模态学习及其在康复机器人中的应用, 项目编号: 201803D421028 (国际科技合作方面) 6. 柔性机构创新推动机器人产业发展, 项目编号 2019041020-2							
批准部门 山西省科技厅 中国工程院 山西省教育厅 山西省科技厅 山西省科技厅 山西省科技厅							
科研、教研项目立项时间 2018年12月 2020年07月 2019年06月 2018年12月 2018年12月 2019年12月							
学校进账经费、结题情况 3万元, 2021年结题 20万元, 在研 2万元, 2021年结题 10元, 在研 15万元, 在研 2元, 2021年结题							
承担任务(本人角色) 主持人 主持人 主持人 中方排名第二 中方排名第五 排名第三							
职能部门审核意见(是否属实? 标明科研项目类别(A、B、C、D、E)、教研项目级别(国家级、省级)、经费到账金额) 审核人签字 21.10.8 21.10.8 21.10.8							
论文代表作题目 备注: 正常晋升教授, 只填列5篇论文代表作; 正常晋升副教授, 只填列4篇论文代表作。破格晋升(海外高层次)只填列A2及以上论文代表作。(多余论文不予列举)							
发表刊物名称 《机械工程学报》, EI收录 《工程力学》, EI收录 《机械工程学报》, EI收录 《农业工程学报》, EI收录							
主办单位 中国机械工程学会 中国力学学会 中国机械工程学会 中国农业工程学会							
发表日期 2015年第15期 2016年第12期 2017年第11期 2018年第8期							
本人角色及字数 第一作者 7千字 第一作者 6千字 第一作者 7千字 第一作者 7.6千字							
职能部门审核(是否属实? 标明论文类别T1、T2、A1、A2、B、C、D、E、是否转化、学校须标明“国内”字样) 审核人签字 21.10.7							
著作、教材、教学奖、科研奖、专利转化、科技开发等名称(只填写有效条件) 专著/著作: 《空间轴可靠性》 国家发明专利: 《一种脚踏康复装置》 机器人工程专业申报获批							
出版社、批准文号、获奖名称、专利证号、主管部门、专著号标准号等 化学工业出版社, ISBN9787122362438 专利权刊号: ZL2019 10059745.8 2020年3月							
本人角色、字数、批准部门、时间、收入等 独著/16.2万字, 2020年 排名第一, 国家专利局, 2019年 排名2, 教育部							
职能部门审核意见(是否属实? 标明国家级、省部级、国际、行业、是否转化、学校进账金额等) 审核人签字 21.10.7							

备注: 此表中所填写的所有业绩成果应真实准确有效, 且为受聘现职以来获得, 申报人不填写“职能部门审核意见”一栏。此表一式两份(如单面放不下, 须正反两面打印), 请严格按照表格提供模板格式填写, A3纸打印。

抽查人签字: