

上海理工大学专业技术岗位应聘业绩公示表

姓 名	陈琦	工号	21112	出生 年月	1983-12	进校时间	2021-08
所在部门	机械工程学院		学历	博士研究生毕业		学位	工学博士学位
专业技术 职务	副研究员		现任岗位 等级	专技七级		现任岗位 聘任年月	2016-01
任现职以来考核优秀年份						应聘岗位	专技六级
一、业绩贡献							
业绩		名称		授予部门		授予年月	
二、论文情况							
业绩	论文名称	刊物	发表时间	收录情况 及收录号	本人 排序	备注	
一区论文第一或通讯作者	FUZZY P+ID Controller for a Constant Tension Winch in a Cable Laying System	IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS	2017-08	000397770 200038	第一	A表国 18	
SCI检索论文第一作者	Attitude control of aerial and underwater vehicles using single- input FUZZY P + ID controller	APPLIED OCEAN RESEARCH	2021-01	000612310 800001	第一	B表省 12	
SCI检索论文第一作者	A novel voltage regulation strategy for the electric power delivery system of a 6000-m ROV	APPLIED OCEAN RESEARCH	2018-11	000448093 800010	第一	B表省 12	
三、著作情况							
业绩	著作名称	出版机构	出版时间	总量/本人 完成量 (万字)	本人 排序	备注	
四、科研项目情况							
业绩	项目名称	项目来源	起止 时间	完成 情况	本人 排序	项目 负责人	备注

国家自然科学基金面上项目负责人	水下柔性欠驱动仿生机械手关键技术研究	国家自然科学基金委	2020-01/ 2023-12	未结题 (未鉴定)	第一	陈琦	三级申报基本条件, 不作为业绩使用
主持省部级科研项目	船体清洗智能装备及关键技术的研究与示范	上海市科委	2020-09/ 2023-08	未结题 (未鉴定)	第一	陈琦	B表省5
五、专利情况							
业绩	专利名称	申请时间	授权时间	转让情况	备注		
独立或排名第一授权国家发明专利	一种柔性三维触觉传感器及其制作、检测方法	2020-08	2021-12	无	B表其他5		
独立或排名第一授权国家发明专利	一种仿象鼻结构柔性抓取装置	2020-08	2021-11	无	B表其他5		
独立或排名第一授权国家发明专利	一种用于深海装备主动升沉补偿的控制方法	2015-12	2019-01	无	B表其他5		
<p style="text-align: center;">应聘申请</p> <p>本人承诺本表所填内容真实有效, 如有不实, 应聘申请自动作废, 并愿意承担一切后果。</p> <p style="text-align: right;">签字:</p> <p style="text-align: right;">年 月 日</p>							

注: 附表中所有成果自任现职以来至2021年12月31日, 成果获得时间以证书颁布时间为准。