

北京信息科技大学

教师岗位处级及以上领导首次全员聘任聘期考核表

单 位	信息与通信工程学院	姓 名	苏中	出生年月	1962 年 5 月
现技术职务	教授			任职时间	2008 年 1 月
聘 期 考 核 内 容					
聘 期 学 术 工 作 总 结	<p>根据北京信息科技大学《校人发[2010]4号》文件，本人于2010年9月21日获聘为信息处理与控制学科方向责任岗（自动化专业建设责任岗）教授岗位。在任期中，全面完成了岗位说明书规定的岗位基本职责、岗位附加职责中的教学工作、科研工作、学科专业建设以及学术公益等各项工作要求。</p> <p>一、教学工作</p> <p>每年主讲3门次本科生课程，研究生课程2门次，共指导本科毕业设计13人，在教学工作中，坚持诚信育人，治学严谨，3年评教均在90分以上。</p> <p>2012年获“北京市师德先进个人”和“校师德标兵”称号。</p> <p>出版教材1部，发表核心期刊教改论文1篇。</p> <p>获2012年北京信息科技大学教育教学成果一等奖（排名1）。</p> <p>承担北京市教学创新人才项目1项，校级重点教研项目1项，北京市教委教育教学专项3项。</p> <p>二、科研工作</p> <p>承担国家自然科学基金重点和面上项目、北京市精机工程、北京市教委创新能力提升计划项目、科技成果转化项目、国防973子专题、国防“十二五”预研项目、武器装备演示验证和型号科研、北京市人才强教和企业委托项目18项，项目经费2200余万元，任期内到校科研经费1134.85万元，形成了高动态导航与位置服务研究特色。</p> <p>任期内发表学术论文18篇，其中SCI期刊2篇，EI期刊1篇，核心期刊8篇。</p> <p>以第一完成人获授权发明专利5项，计算机软件著作权19项。</p> <p>2013年获吴文俊人工智能科学技术进步三等奖1项(排名1)。</p> <p>2013年成功申报获批“高动态导航技术”北京市重点实验室。</p> <p>三、学科专业建设</p> <p>1. 学科建设</p> <p>形成“高动态导航技术”学科方向，组织完成“智慧感知与信息处理”学位点申报，协助申报“导航制导与控制”硕士点，参与学校申报特色需求博士点。组织实施信息与通信工程一级引领学科建设，组织实施北京市重点建设学科—信号与信息处理验收。</p> <p>2. 专业建设</p> <p>担任自动化专业负责人，构建出特色鲜明的人才培养模式。</p> <p>2011年，自动化专业入选教育部第二批“卓越工程师教育培养计划”；</p>				

2012年, 获批北京高等学校市级校外人才培养基地;
2013年, 自动化专业获批教育部“本科教学工程”地方高校第一批本科专业综合改革试点。

组织指导学生参加各类学科竞赛获奖 37 次, 获优秀指导教师奖 5 项。

2011 年组织学校智能车竞赛。

2012 年作为指导老师指导学生参加首届北京市大学生机器人大赛; 指导学生参加研华杯全国高校物联网创新创业大赛, 获优秀指导教师奖 2 项。

2013 年组织并指导学生参加物联网大赛、第八届全国信息技术应用水平大赛; 指导学生参加宁波国际水中机器人大赛, 获优秀指导教师奖 3 项。

四、实验室建设

2011 年负责自动化学院“自动化试点专业学生研究训练(SRT)中心建设”项目实施工作, 完成 SRT 建设, 通过验收;

2012 年负责自动化专业-研华校外人才培养基地建设, 获批北京高等学校市级校外人才培养基地; 负责“自动化专业人才培养模式创新试验区项目-卓越计划试点改革”项目实施工作, 通过验收;

2013 年负责自动化专业“市级校外人才培养基地建设”、“教育部专业综合改革试点项目”项目实施工作, 通过验收。

五、指导学生和青年教师

任期内招收博士生 3 人、硕士生 10 人, 指导的 10 名硕士研究生全部按期毕业, 其中 2 人获学校优秀硕士论文奖, 3 人考取北京理工大学博士生, 1 人考取香港理工大学博士生。2013 年评为“北京信息科技大学优秀研究生导师”。

任期内指导青年教师 4 人, 1 人 2012 年获批国家自然科学基金青年基金项目 1 项, 2 人攻读在职博士研究生。2 人获 2013 年吴文俊人工智能科学技术进步三等奖。

六、学术公益

自觉践行社会服务, 热心学术公益。担任高动态导航技术北京市重点实验室主任、北京理工大学兼职博士生导师、国家自然科学基金委学科评议专家、北京市科委“智能装备”领域评议专家、中国惯性技术计量技术委员会委员、中国系统仿真学会常务理事、北京物联网研究会常务理事、中国机器人运动工作委员会专家委员会委员、中国电子学会、中国人工智能学会高级会员、《计算机测量与控制》编委。

每年参加国家自然科学基金、北京市自然科学基金评审, 参加校、社会各种学术团体的学术活动。承担多家国内外刊物审稿工作。

组织参加 2013 年北京市科技周、北京市文博会, 参展成果获中央电视台及多家媒体报道。

2013 年, 组织召开了首届高动态导航技术北京市重点实验室学术会议, 并获北京市科委、朝阳区科委网站报道。

	岗位说明书规定的教学 工作任务及工作量	聘期内完成情况（可另附页） 课程名称、授课对象、授课时数；指导学生情况；教研、教改项目、课程建设；教材、教学成果奖励、教研、教改论文（只写第一作者）等
教 学 工 作	<p>教学工作</p> <p>1、每年主讲至少 2 门次本科生课程；负责或指导本专业承担的精品课程或重点课程建设；</p> <p>2、全部教学工作量（含研究生教学）达到所在院系平均教学工作量的 70%；</p> <p>3、教学工作与教学效果综合评价：教学工作与教学效果综合评价达到优良；</p> <p>4、独立指导“控制科学与工程”学科“检测技术与自动化装置”方向或其他学科方向的研究生：1~3 人/年。</p> <p>教学改革工作</p> <p>1、任期内发表教研论文 1 篇以上；</p> <p>2、任期内主持教育教学研究项目 1 项以上。</p>	<p>完成岗位要求，完成情况如下。</p> <p>一、教学工作</p> <p>1、主讲课程</p> <p>(1) 惯性技术，34 学时，自控 0801-0804，0901-0904；</p> <p>(2) 自主定位定向原理，32 学时，自控 1005</p> <p>(3) 试点班学业规划(1)，2 学时，自控 1005，自控 1105</p> <p>(4) 数理班自动化专业导论,1 学时,2011 数理实验班,2012 数理实验班</p> <p>(5) 自动化专业导论，4 学时，自控 1201-1204</p> <p>(6) 卓越班《学业规划》，2 学时，自控 1205</p> <p>(7) 自动化专业导论，2 学时，自控 1201-1204，自控 1301-1304</p> <p>(8) 通信工程专业导论—导航技术,3 学时,通信 1301-1304 2011 年指导毕业设计 4 人；2012 年指导毕业设计 5 人；2013 年指导毕业设计 4 人。负责《惯性技术》、《自主定位定向原理》特色课程建设。</p> <p>2、教学工作量 达到工作量要求。</p> <p>3、教学评价 2011-2013 年评教均在 90 分以上。 2012 年获“北京市师德先进个人”称号。</p> <p>4、指导研究生 任期内招收博士生 3 人、硕士生 10 人，指导研究生全部按期毕业，2 人获学校优秀硕士论文奖，3 人考取北京理工大学博士生，1 人考取香港理工大学博士生。</p> <p>二、教学改革工作</p> <p>1、教改论文：创建真实工程实践环境，培养创新实践卓越人才。实验技术与管理，2013.4，30(4): 4-8。</p> <p>2、教改项目</p> <p>(1) 自动化专业“卓越工程师教育培养计划”教学改革与实践(重点)，2012-2013，北京信息科技大学</p> <p>(2) 教育教学-人才培养模式创新试验-卓越计划试点改革，2011-2013，北京市教委</p> <p>(3) 专业建设-专业综合改革试点—自动化专业，2012-2013，北京市教委</p> <p>(4) 教学创新人才(人才强教深化计划)，2011-2013，北京市教委</p> <p>(5) 实验室建设-市级校外人才培养基地建设，2013，北京市教委</p>

	岗位说明书规定的科研工作 工作任务	聘期内完成情况（可另附页） 项目名称、项目来源、实到经费、排名；论文名称（只写第一作者）、期刊名、发表时间；著作名称、出版社、排名、出版时间；获奖；专利，软件著作权等
科 研 工 作	<p>1、主持省部级(含)以上科研项目的研究工作并按期结题，或获省部级科研奖励（前五名）；</p> <p>2、每年组织申报省部级科研项目 1 项以上；</p> <p>3、任期内以第一作者（包括本人指导的研究生为第一作者）在国内、外学术期刊或国际学术会议发表论文 <u>2 篇/年</u> 以上，<u>1 篇/年</u> 为核心期刊或 SCI、EI 检索；</p> <p>4、任期内主持科研项目到位经费累计达 30 万元以上；</p> <p>5、任期内完成主编教材 1 本或出版专著 1 本；</p> <p>6、任期内申报国家专利和计算机软件著作权总计 2 项以上；</p> <p>7、任期内申报省部级科技或教学成果奖励 1 项以上。</p>	<p>完成岗位要求，完成情况如下。</p> <p>1、主持省部级(含)以上科研项目 6 项</p> <p>(1)钟形振子式角速率陀螺基础理论与关键技术研究，国家自然科学基金重点项目合作课题，2011-2014，实到 117 万元，排名 1；</p> <p>(2)XXX 机理研究，国家安全重大基础研究项目子专题，2011-2012，17 万元，排名 1；</p> <p>(3)全织物皮肤变形仿生搜救机器人关键技术研究，国家自然科学基金委员会及香港研究资助局联合科研资助基金项目，2013-2016，实到 32 万元，排名 1；</p> <p>(4)全织物电子皮肤自主柔性变形搜救机器人研制，北京市科技计划课题，2012-2014，实到 170 万元，排名 1；</p> <p>(5)XXX 角速率陀螺仪，国防十二五预研子课题，2011-2015，实到 40 万元，排名 1；</p> <p>(6)XXX 阻尼陀螺，国防十二五预研子课题，2011-2015，实到 35 万元，排名 1。</p> <p>主持北京市教委项目 2 项：</p> <p>(1)皮肤感知变形仿生搜救机器人，北京市教委市属高校创新能力提升计划项目，实到 100 万元，排名 1；</p> <p>(2)GNSS/MINS 组合导航与定位服务技术，北京市教委科技成果转化与产业化，实到 50 万元，排名 1。</p> <p>主持主要军工项目：</p> <p>(1)XXX 导航系统技术开发与研制，XX 集团有限公司，实到 240 万元，排名 1；</p> <p>(2)XXX 装置，北京理工大学，实到 76 万元，排名 1；</p> <p>(3)XXX 单元技术，企业，实到 65 万元，排名 1；</p> <p>(4)XXX 补偿技术研究，企业，实到 40 万元，排名 1。</p> <p>2、每年申报省部级科研项目 2 项。</p> <p>3、论文</p> <p>任期内发表学术论文 18 篇，其中 SCI 期刊 2 篇，EI 期刊 1 篇，核心期刊 8 篇。期刊论文如下：</p> <p>(1) Research on Bell-shaped Vibratory Angular Rate Gyro's Character of Resonator. Sensors(SCI 刊源), 2013.4</p>

<p style="text-align: center;">科 研 工 作</p>	<p>1、主持省部级(含)以上科研项目的研究工作并按期结题，或获省部级科研奖励（前五名）；</p> <p>2、每年组织申报省部级科研项目 1 项以上；</p> <p>3、任期内以第一作者（包括本人指导的研究生为第一作者）在国内外学术期刊或国际学术会议发表论文 <u>2 篇/年</u>以上，<u>1 篇/年</u>为核心期刊或 SCI、EI 检索；</p> <p>4、任期内主持科研项目到位经费累计达 30 万元以上；</p> <p>5、任期内完成主编教材 1 本或出版专著 1 本；</p> <p>6、任期内申报国家专利和计算机软件著作权总计 2 项以上；</p> <p>7、任期内申报省部级科技或教学成果奖励 1 项以上。</p>	<p>(2) Characterization of the Bell-shaped Vibratory Angular Rate Gyro. Sensors(SCI 刊源), 2013.8</p> <p>(3) 钟形振子式角速率陀螺敏感机理与检测方法. 哈尔滨工程大学学报(EI 刊源, 核心), 2013.6</p> <p>(4) 钟形陀螺微纳振幅曲面电容检测方法研究. 传感技术学报(核心), 2013.6</p> <p>(5) 圆杯型陀螺振子特性的仿真分析. 系统仿真学报(核心), 2013.8</p> <p>(6) 压电电极对圆杯形陀螺振子振动特性影响分析. 仪表技术与传感器(核心), 2013.3</p> <p>(7) 基于 LabWindows/CVI 的风电机组振动监测系统设计. 计算机测量与控制(核心), 2013.4</p> <p>(8) 大温差应用环境下的 MEMS 陀螺零偏补偿研究. 传感技术学报(核心), 2012.8</p> <p>(9) 非完全阵列分布的电子元器件的热布局优化. 电子元件与材料(核心), 2012.8</p> <p>(10) 蛇形机器人直线运动的研究. 北京信息科技大学学报(自然科学版), 2011.10</p> <p>(11) 非均匀变结构动态脉冲特性测量方法的研究和实现. 计算机测量与控制(核心), 2011.7</p> <p>4、到校经费 任期内主持科研项目到位经费 1134.85 万元。其中纵向 472.2 万元，横向 214.65 万元，军工 448 万元。</p> <p>5、出版教材 1 部 惯性技术。国防工业出版社，2011.1，排名 1</p> <p>6、专利和软件著作权 授权发明专利 5 项（排名 1）：</p> <p>(1) 变滚转速率火箭弹全象限自适应姿态控制方法，专利号：ZL 200810076773.2，授权日 2012.4.4</p> <p>(2) 变滚转速率旋转弹姿态控制系统，专利号：ZL 200810077185.0，授权日 2013.1.16</p> <p>(3) 一种全织物皮肤感知自主柔性变形搜救机器人及其操作方法，专利号：ZL 201110158329.7，授权日 2013.4.3</p> <p>(4) 钟形振子式角速率陀螺振子结构设计方法，专利号：ZL 201110117526.4，授权日 2013.4.24</p> <p>(5) 一种小型多通道数据记录仪的任务调度方法，专利号：ZL 201010215741.3，授权日 2013.6.5</p>
--------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

科 研 工 作	<p>1、主持省部级(含)以上科研项目的研究工作并按期结题，或获省部级科研奖励（前五名）；</p> <p>2、每年组织申报省部级科研项目 1 项以上；</p> <p>3、任期内以第一作者（包括本人指导的研究生为第一作者）在国内外学术期刊或国际学术会议发表论文 <u>2 篇/年</u>以上，<u>1 篇/年</u>为核心期刊或 SCI、EI 检索；</p> <p>4、任期内主持科研项目到位经费累计达 30 万元以上；</p> <p>5、任期内完成主编教材 1 本或出版专著 1 本；</p> <p>6、任期内申报国家专利和计算机软件著作权总计 2 项以上；</p> <p>7、任期内申报省部级科技或教学成果奖励 1 项以上。</p>	<p>软件著作权 19 项（排名 1）</p> <p>(1) 数字式稳幅稳频正弦信号发生系统，2012SR131593，2012.12.22</p> <p>(2) 圆杯形陀螺谐振子振动特性仿真软件，2012SR131680，2012.2.6</p> <p>(3) 压电电极对合金振子振动特性影响分析仿真软件，2012SR131683，2012.12.22</p> <p>(4) 风力发电机组振动检测系统，2012SR130377，2012.12.21</p> <p>(5) 模拟退火算法布局优化仿真软件，2012SR130385，2012.12.21</p> <p>(6) 小型多通高速数据记录仪软件，2012SR130156，2012.12.21</p> <p>(7) 多功能振动检测分析软件，2012SR131812，2012.12.22</p> <p>(8) 多通道数据读取分析软件，2012SR130391，2012.12.21</p> <p>(9) 蛇形机器人直线运动仿真软件，2012SR130731，2012.12.21</p> <p>(10) 钟形振子式角速率陀螺数据读取软件，2013SR003780，2013.1.11</p> <p>(11) GNSS 接收机数据提取软件，2013SR013444，2013.2.17</p> <p>(12) GNSS 接收机特性测试软件，2013SR013464，2013.2.17</p> <p>(13) RFID 电子标签数据读写软件，2013SR013459，2013.2.17</p> <p>(14) 电动无人车监控软件，2013SR013494，2013.2.17</p> <p>(15) 基于 GPS 模拟器的接收机测试数据处理软件，2013SR020096，2013.03.05</p> <p>(16) 二位置寻北误差分析软件，2013SR033953，2013.04.15</p> <p>(17) 寻北算法仿真软件，2013SR033954，2013.04.15</p> <p>(18) 钟形陀螺电容电极有限元仿真软件，2013SR033956，2013.04.15</p> <p>(19) AEAT-9000 系列单圈绝对值编码器配置软件，2013SR034067，2013.04.15</p> <p>7、获省部级科研奖励情况</p> <p>(1) 2013 年获吴文俊人工智能科学技术进步三等奖 1 项，排名 1</p> <p>(2) 2013 年申报北京市科学技术奖 1 项，已获公示。</p>
------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

岗位要求：

- 1、学科建设：负责“控制科学与工程”的“信息处理与控制”学科方向建设。
- 2、专业建设：负责我校自动化专业建设和国家级特色建设专业（自动化）的建设。制定该专业建设规划和人才培养方案，主持该专业的建设工作。
- 3、学术团队建设：任期内按“信息处理与控制”学科方向和“自动化”专业建设要求，负责建设学术团队，培养一支以中青年博士为骨干的教学科研队伍。任期内学术团队承担省部级科研项目 1 项以上，发表论文 10 篇以上，科研项目到位经费累计达 60 万元以上，申报国家专利和计算机软件著作权总计 3 项以上。
- 4、积极开展前沿技术讲座。

完成岗位要求，完成情况如下。

1、学科建设

- (1) 形成“高动态导航技术”学科方向，完成了预定的工作任务和建设目标；
- (2) 主持各类科研项目 18 项，到校经费 1134.85 万元；
- (3) 完成本学科方向的学术梯队建设及中青年骨干教师的培养；
- (4) 组织完成“智慧感知与信息处理”新增学位点申报，协助申报“导航制导与控制”硕士点，参与学校申报特色需求博士点。组织实施信息与通信工程一级引领学科建设，组织实施北京市重点建设学科—信号与信息处理验收；
- (5) 组织完成北京市重点实验室申报，2013 年获批北京市重点实验室；
- (6) 2013 年获评为“北京信息科技大学优秀研究生导师”。

2、专业建设

2011 年以来，作为北京信息科技大学自动化专业负责人，充分发挥教学名师示范作用，构建出特色鲜明的自动化专业人才培养模式。

2011 年，自动化专业入选教育部第二批“卓越工程师教育培养计划”；

2012 年，进入首都人才培养模式创新试验区；

2012 年，获批北京高等学校市级校外人才培养基地；

2012 年，获北京信息科技大学教育教学成果一等奖（排名 1）；

2013 年，自动化专业获批教育部“本科教学工程”地方高校第一批本科专业综合改革试点；

2012 和 2013 年二次参加由教育部高等学校电子信息科学与工程类专业教学指导分委员会指导主办的卓越工程师教育交流研讨会，应邀做大会主题报告。

2012 年与北京邮电大学等高校合作成立“全国卓越工程师教育培养计划建设联盟”，担任联盟副主任。

2012 年作为物联网培养特色专业，参加全国高校物联网教学与专业建设研讨会，并受邀作大会报告。担任北京物联网研究会常务理事。

3、学术团队建设

形成了“高动态导航技术”学术团队，承担国家自然科学基金 3 项，北京市科技计划 1 项，国防 973 子课题 1 项，国防十二五预研子课题 1 项。发表论文 21 篇，科研项

<p>学科专业建设情况</p>	<p>目到位经费累计 1200 余万元，获授权国家发明专利和计算机软件著作权总计 35 项。</p> <p>4、积极开展前沿技术讲座</p> <p>2011-2013 年，聘请美国加利福尼亚州立大学 Huntsinger 教授，为自动化专业卓越计划班开设自动化专题讲座，为导航制导与控制研究生开设学术讲座。</p> <p>每年为研究生开设导航技术前沿技术讲座。</p>
<p>指导学生和青年教师情况</p>	<p>学生工作：1、负责“信息处理与控制”学科方向和“自动化”专业的专业教育及教学质量检查。2、组织指导学生参加各类学科竞赛。</p> <p>完成岗位要求，完成情况如下。</p> <p>完成情况 1：</p> <p>(1) 2011 年，为自动化专业 2011 级新生、研究生作入学专业教育，进行期初、期中和期末教学质量检查。</p> <p>(2) 2012 年，为通信学院和自动化专业 2012 级新生作入学专业教育、卓越计划宣讲，为导航制导与控制 2012 级研究生进行专业教育，进行期初、期中和期末教学质量检查。</p> <p>(3) 2012 年，为通信学院 2013 级新生作入学专业教育、卓越计划宣讲，为导航制导与控制 2013 级研究生进行专业教育，进行期初、期中和期末教学质量检查。</p> <p>完成情况 2：</p> <p>组织指导学生参加各类学科竞赛获奖 37 次，获优秀指导教师奖 5 项。</p> <p>2011 年组织学校智能车竞赛。</p> <p>2012 年作为指导老师指导学生参加首届北京市大学生机器人大赛；指导学生参加研华杯全国高校物联网创新创业大赛，获优秀指导教师奖 2 项。</p> <p>2013 年组织并指导学生参加物联网大赛、第八届全国信息技术应用水平大赛；指导学生参加宁波国际水中机器人大赛，获优秀指导教师奖 3 项。</p> <p>师资队伍建设：按照学院要求指导青年教师。</p> <p>完成岗位要求，完成情况如下。</p> <p>任期内指导青年教师 4 人，1 人 2012 年获批准国家自然科学基金青年基金项目 1 项，2 人正在攻读在职博士研究生。2 人获 2013 年吴文俊人工智能科学技术进步三等奖。</p>
<p>学术公益</p>	<p>岗位要求：积极参加校、社会各种学术团体工作活动。</p> <p>完成岗位要求，完成情况如下。</p> <p>自觉践行社会服务，热心学术公益，恪守学术规范。担任高动态导航技术北京市重点实验室主任、北京理工大学兼职博士生导师、国家自然科学基金委学科评议专家、北京市科委“智能装备”领域评议专家、中国惯性技术计量技术委员会委员、中国系统仿真学会常务理事、北京物联网研究会常务理事、中国机器人运动工作委员会专家委员会委员、中国电子学会、中国人工智能学会高级会员、《计算机测量与控制》编委。</p> <p>每年参加国家自然科学基金、北京市自然科学基金评审，参加校、社会各种学术团体的学术活动。承担多家国内外刊物审稿工作。</p> <p>2013 年，组织首届高动态导航技术北京市重点实验室学术会议。组织参加 2013 年北京市科技周、北京市文博会，参展成果获中央电视台及多家媒体报道。</p>

<p style="text-align: center;">奖 惩 情 况</p>	<p>2012 年获“北京市师德先进个人”和“北京信息科技大学师德标兵”</p> <p>2012 年，获北京信息科技大学教育教学成果一等奖（排名 1）</p> <p>2013 年获“北京信息科技大学优秀研究生导师”</p> <p>2013 年获吴文俊人工智能科学技术进步三等奖（排名 1）</p>
<p style="text-align: center;">院 聘 委 会 考 核 意 见</p>	<p>聘期考核等次:</p> <p style="text-align: right;">负责人签字: _____ (公章)</p> <p style="text-align: right;">年 月 日</p>
<p style="text-align: center;">校 聘 委 会 意 见</p>	<p>聘期考核等次:</p> <p style="text-align: right;">(公章)</p> <p style="text-align: right;">年 月 日</p>
<p style="text-align: center;">学 校 审 核 意 见</p>	<p style="text-align: right;">(公章)</p> <p style="text-align: right;">年 月 日</p>
<p style="text-align: center;">本 人 签 字</p>	<p style="text-align: center;">我已知晓本人的年度考核结果和聘期考核结果。</p> <p style="text-align: right;">签字: _____</p> <p style="text-align: right;">年 月 日</p>

填表说明:

- 1、此表是归档材料，最后本人签字处请手写姓名；
- 2、请用 A4 纸双面打印。