

苏州科技大学 2023 年度申报职称人员情况简表（教师、实验、思政）

填表人（签名）：吕喆								手机号码：13370846164			
单位（部门）	电子与信息工程	姓名	吕喆	性别	男	出生年月	1979.03				
来校时间	2023.02 ✓	现聘岗位	专任教师			是否破格	否 直聘				
现职称及取得时间				现从事专业研究方向及年限			控制工程/15 年				
申报系列	教师系列	申报学科	计算机科学与技术	学科分类	工科类一 ✓						
申报职称		教授	申报类型	社会服务型 ✓							
最高学历/学位及毕业时间		博士研究生/2007.11 ✓	毕业学校	新加坡国立大学							
高校教师资格证书号码			辅导员培训结业证书取得时间								
任职以来考核优秀年度											
校内兼职情况(任班主任、辅导员、导师等)											
任现职以来继续教育情况（学位进修、访学、短期培训、学术交流等）											
起止时间	进修国家、学校或单位			进修内容	备 注						
2007.01-2008.06	新加坡国立大学			研究员							
2008.07-2010.12	多伦多大学			博士后							
2011.01-2012.06	多伦多大学			高级研究员							
艺术学科教师开展个人专场音乐会或艺术创作展演情况											
展演名称	举办层次 校内/公开		举办时间	主办单位							
任现职以来校级及以上综合奖励情况（教学、科研获奖请填写在后页对应栏目内）											
荣誉称号、表彰奖励名称	获奖时间	授奖部门	获奖级别	排名/总人数	审核						
无，刚入职											

任职以来起草、制定的重要文件、报告			
时间	文件、报告题目	本人角色及担任部分	使用范围
无，刚入职			
再次申报取得主要新成果	曾参评年度 _____、_____、		

单位部门考核推荐

师德考核	优 秀		思想政治素质		优 秀	
民意测验情况	同意	17	不同意	0	弃权	0
申报学生思想政治教育人员民主测评情况	测评范围		测评人数		测评结果（指优良率%）	
教师系列、学生思想政治教育系列教学质量综合考核结果						
艺术学科教师近五年年度教学质量考核情况						
单位审核意见						
经初审，申报人符合申报 教授 职称申报条件。						
审核人签字：张妮			单位（部门）负责人签字（公章）：胡书原			



学科组投票情况：同意 _____ 不同意 _____ 弃权 _____

姓 名：吕喆

联系方式：13370846164

申报系列：教师

申报职称：教授

申报类型：社会服务型

学科分类：控制科学与工程

教学业绩

一、教学工作量情况（本科在前、研究生在后）

起止时间	讲授课程名称及其它教学任务	课程性质	开课班级和学生人数	总学时	审核
无，刚入职					

开课门数：；其中全日制本科生基础课、专业课，平均每学年承担本科生教学工作量课时。任现职以来独立指导硕士研究生名。

二、指导学生竞赛、毕业设计（论文）等

获奖时间	赛事（奖项）名称	获奖等级	授奖单位	竞赛级别	排名	审核
无，刚入职						

三、教研教改论文

论文题目	期刊名称	出版日期/期次	期刊类别	作者排序	我校署名次序	审核
无，刚入职						

四、教材（字数单位：万字）

教材类别	教材名称	出版社	出版日期	作者排序	本人承担字数/总字数（万字）	教材级别	我校署名次序	审核
无，刚入职								

五、专业、课程、教学类项目及教改研究课题（经费单位：万元）

项目名称	项目来源	项目级别	起止时间	立项单位	排名	立项/到账经费	审核
无，刚入职							

六、教学成果获奖（不与科研成果获奖重复填写）

获奖时间	竞赛名称	主办单位	竞赛级别	奖项级别	排名	审核
无，刚入职						

七、校级及以上教育教学竞赛获奖情况

参加时间	竞赛名称	主办单位	竞赛级别	获奖等级	审核
无，刚入职					

姓 名： 吕喆 联系方式： 13370846164 申报系列： 教师

科研业绩

一、科研论文

论文题目	期刊名称	出版日期 期次	期刊类别	作者 身份	作者 排序	我校署 名次序	审核人
第一作者（含一作兼通讯）							
Controlled aspiration and positioning of biological cells in a micropipette	IEEE Transactions on Biomedical Engineering	2012 第 59 期	SCI 二区 一类	第一	1/4		
Robotic ICSI (Intracytoplasmic Sperm Injection)	IEEE Transactions on Biomedical Engineering	2011 第 58 期	SCI 二区 一类	第一	1/6		
Batch transfer of zebrafish embryos into multiwell plates	IEEE Transactions on Automation Science and Engineering	2011 第 9 期	SCI 二区 一类	共一	1/5		
Automated sperm immobilization for intracytoplasmic sperm injection	IEEE Transactions on Biomedical Engineering	2011 第 58 期	SCI 二区 一类	共一	1/5		
Single cell deposition and patterning with a robotic system	PLoS ONE	2010 第 5 期	SCI 二区 一类	第一	1/5		
Models of maximum stress and strain of zebrafish embryos under indentation	Journal of Biomechanics	2009 第 42 期	SCI 二区 一类	第一	1/6		
A Micromanipulation System with Dynamic Force-Feedback for Automatic Batch Microinjection	Journal of Micromech. and Microeng.	2007 第 17 期	SCI 二区 一类	第一	1/5		
Force-feedback Control System for Micro-assembly	Journal of Micromech. and Microeng	2006 第 16 期	SCI 二区 一类	第一	1/10		
Micro-force Sensing for Coarse Alignment in Active Fiber Pigtailling	Optical Engineering	2006 第 45 期	SCI 二区 一类	第一	1/4		
Force Sensing and Control in Micromanipulation	IEEE Trans. Syst., Man, and Cybern. C,	2006 第 36 期	SCI 二区 一类	第一	1/3		
Optimization of Hamiltonian algorithm for fiber alignment by simulation and experiment	Optical Engineering	2006 第 44 期	SCI 二区 一类	第一	1/3		
通讯作者（不含一作兼通讯）							
无，刚入职							

单位审核签字（公章）： 教务处审核签字（公章）： 研究生部审核签字（公章）： 科技产业处审核签字（公章）： 人文社科处审核签字（公章）：

申报职称： 教授 申报类型： 社会服务型 学科分类： 控制科学与工程

期刊无通讯作者标注且学生为一作申报人为二作							
无，刚入职							

二、科研著作（字数单位：万字）

论著名称	出版社	出版日期	排名	本人承担字数 /总字数 （万字）	著作 类别	我校 署名 次序	审核
无，刚入职							

三、科研项目（经费单位：万元）

项目名称	项目来源	项目 级别	起止时间	排名	项目类别	立项/到账 经费	审核
3D 机器视觉算法底层软件开发	科技部	国家级	2023. 01 2025. 12	1/1	纵向	300/刚入职未到账	
Object Recognition in Bin Picking	加拿大自然科学与工程研究理事会	国家级	2019. 04 - 2022. 03	1/8	纵向	200/200	
Coordinate Metrology and Defected Zone Detection for High Contrasting Surfaces	加拿大自然科学与工程研究理事会	国家级	2019. 03 - 2021. 01	1/5	纵向	120/120	
Robotic 3D Scanning Inspection System	加拿大工业部	国家级	2016. 08 - 2016. 12	1/20	纵向	900/900	
Automatic Industrial Robot Calibration	加拿大国家研究委员会	国家级	2015. 06 - 2016. 04	1/5	纵向	150/150	

四、科研成果奖

获奖成果名称	获奖等级	授奖单位	奖项级别	获奖时间	排名	审核

五、专利成果

专利名称	专利类别	授权号	授权时间	排名	审核
System and method for automated sperm manipulation	PCT	13/817,828	2013.06.06	1/10	
用于自动化精子操作的系统和方法	发明	103249829B	2015.08.19	1/10	