

山西大学申报高级职称个人情况登记表

申报职称：教授		晋升类型：特别贡献		申报学科：计算机应用技术		申报教师类型：科研为主型		填表时间：2025 年 11 月 3 日			
姓 名	陈路	性别	男	出生年月	1991.03	工作部门	大数据科学与产业研究院	科研项目名称	项目来源、执行时间	本人排名	资助额 (万元)
第一学历	本科	毕业院校	西北农林科技大学	毕业专业	信息与计算科学	学位	学士	1) ***研发及优化	1) 中央军委科学技术委员会， 2024.08 – 2027.08	1	177
						授予时间	2012.06				
最后学历	博士研究生	毕业院校	西北工业大学	毕业专业	导航、制导与控制	学位	博士	2) 面向动态光照条件的机器人抓取特征增强与优化机理研究	2) 国家自然科学基金委员会， 2024.01 – 2027.12	1	50
						授予时间	2019.06				
高校教师资格证书编号				20201410071000223							
现任专业技术职务	副教授	聘任时间	2021.12	近 5 年年度考核情况	2020:合格 2021:合格 2022:合格 2023:优秀 2024:合格						
现从事二级学科	计算机应用技术			研究方向	机器视觉、图像增强、增强现实						
近五年总/年均授课时数	本科生: 总 256 课时 年均 64 课时; 研究生: 总 0 课时 年均 0 课时										
主要学习工作经历 (从大学毕业填起)	(尤其是培训、进修、出国情况)				授课内容: (包括级、专业、类型、课程名称)						
	1) 2012 年 09 月-2015 年 03 月: 西北工业大学理学院计算数学专业, 硕士; 2) 2014 年 09 月-2019 年 06 月: 西北工业大学航天学院导航、制导与控制专业, 博士; 3) 2019 年 07 月至今: 于山西大学大数据科学与产业研究院工作。				担任班主任、本科性导师等) 1) 《面向对象分析与设计》实验, 专业必修, 2021、2022、2023 级计科, 2023 级计科《先进计算》; 2) 《面向对象分析与设计》课程设计, 专业必修, 2021、2022 级计科; 3) 《面向对象技术》课程设计, 专业必修, 2023 级计科; 4) 《计算机视觉理论与设计》, 专业选修, 2022 级人工智能; 5) 程序设计综合实践, 专业必修, 2024 级大数据; 6) 担任本科生导师。						
学 科 职 称 评 审 组 推 荐 意 见											
应到/实到人数	/	同意人数		不同意人数		备注		教学条件	级别、批准时间	本人排名	备注
推荐理由:											
同意推荐该同志参与评审。											
学科职称评审组组长: (签章)				单位公章: 2025 年 月 日							
学术答辩结果:											
教学能力测评结果:											
外审结果:											
科研项目名称								论文名称			
1) ***研发及优化								1) Edge-dependent Efficient Grasp Rectangle Search in Robotic Grasp Detection			
2) 面向动态光照条件的机器人抓取特征增强与优化机理研究								2) Robotic Grasp Detection Using Structure Prior Attention and Multiscale Features			
3) 智能数据分析技术在农贸市场的推广应用								3) Domain-Invariant Feature Learning via Margin and Structure Priors for Robotic Grasping, IEEE Robotics and Automation Letters 10(2): 1313-1320.			
4) 山西省“三晋英才”计划科技创新领域青年拔尖人才项目								4) Grasp Representation and Detection with Consistent Path in Robotic Grasping			
5) 一种机器人弱光环境抓取检测方法在工业流水线装配中的应用								5) Edge-guided Semi-supervised 6D Pose Estimation with Cross-domain Alignment for Robotic Grasping			
								6) NGANet: Neighborhood-aware Graph Aggregation Network for 6D Pose Estimation in Robotic Grasping			
								1) IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2021, 26(6):2922-2931.			
								2) IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 2024, 54(11): 7039-7053.			
								3) IEEE Robotics and Automation Letters, 2025, 10(2): 1313-1320.			
								4) IEEE Transactions on Cognitive and Developmental Systems, 2025, doi: 10.1109/TCDS.2025.3596649.			
								5) Expert Systems With Applications, 2026, 298: 129880.			
								6) Robotica, 2025, 17(18): 3137.			
教学条件								级别、批准时间			
“AI+机器人”驱动的计算机视觉理论与技术课程跨学科教学探索与实践								2025 年山西省高等学校本科教学改革创新项目, 2025.08			
科研条件								出版社、批准部门、奖励名称及等级、专利号等 (并注明取得时间)			
学术答辩结果:								本人排名			
教学能力测评结果:								署名名次			
外审结果:								备注			

陈路