根据《西南交通大学师资补充工作实施办法（试行）》和《西南交通大学教师岗位公开招聘工作管理办法（修订）》的要求，现对信息科学与技术学院拟面试的应聘人员予以匿名公示如下：

**2019年度公开招聘应聘人员情况**

**应聘人员一：**

**1、基本情况**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 性别 | 男 | 国籍 | 中国 | 籍贯 | 山西省晋中市 |
| 现任专业技术职务 | 应届博士 | 任职时间 |  | 出生年月 | 1990年8月 |
| 现工作单位或人事关系所在部门 | 电子科技大学 |
| 最后学位 | 博士 | 授予学位单位 | 电子科技大学 | 最后学习阶段导师 | 韩春林 |
| 国内外主要学术及社会兼职 |  | 从事专业 |  |
| 主要学术成绩、创新成果及评价（限800字以内） | 个人主要研究方向：基于协方差矩阵结构特征的机载雷达空时处理主研国家级科研项目3项。主要研究成果如下：1. 提出一种基于Kronecker积求和的非线性结构机载相控阵雷达杂波协方差矩阵估计算法。并给出所估的杂波协方差矩阵以及基矩阵均为Hermite矩阵的证明。2. 提出机载MIMO雷达收发两级处理方法；提出一种基于双核范数的机载MIMO雷达结构化杂波协方差估计算法，有效解决了具有特殊非线性结构的MIMO雷达杂波协方差矩阵估计问题。并相应给出满足结构化矩阵的证明。3. 提出一种有不同距离环相互影响下的基于最大化互信息量准则的机载MIMO雷达波形设计算法。4. 提出一种无样本情况下基于贝叶斯框架的分布式机载MIMO雷达点目标检测器。此外，提出一种无参考样本情况下基于块稀疏贝叶斯（BSBL）估计的分布式MIMO雷达距离扩展目标检测器，解决了目标所在扩展距离环杂波具有空时二维相关性的问题。5. 提出基于信号带宽与峰均比先验信息的组网被动雷达检测器，为基于信号先验信息的被动雷达检测器算法研究提供了一定理论支撑。6. 提出一种宽带阵列雷达在采用单模拟混频器的去斜方案。该方案在工程中获得不错效果。以上成果发表学术论文8篇(第一或通讯作者8篇)，其中SCI收录3篇、EI收录4篇（SCI与EI论文不重复计算）、中文核心1篇；申请国防专利3项。 明确：第一作者或通信作者论文： A+ 2 篇；A 1 篇。 |

**2、学习经历**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 学历/学位 | 起止时间 | 毕业学校 | 所学专业 | 导师 | 培养方式 |
| 本科 | 2010.09-2014.07 | 电子科技大学 | 电子信息工程 |  | 自筹 |
| 博士 | 2014.09-2019.07 | 电子科技大学 | 信号与信息处理 | 韩春林 | 自筹 |

**3、论文情况（5篇以内代表性论文）：**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 题目 | 发表刊物或出版单位名称 | 年度期号 | 作者排名 | 第一作者单位 | 刊物性质及期刊号 | 论文分区（学术期刊分级A++ 等，SCI?区 | 期刊类别影响因子及排序 | 他人引用次数 |
| 1 | Knowledge-aided covariance matrix estimation via Kronecker product expansions for airborne STAP | IEEE Geoscience and Remote Sensing Letters | 2018, 15(4) | 1 | 电子科技大学 | 1545-598X | A+ | 2.893 | 3 |
| 2 | Distributed airborne MIMO radar detection in compound-Gaussian clutter without training data | Circuits, Systems, and Signal Processing | 2018, 37(10) | 1 | 电子科技大学 | 0278-081X | A | 1.998 | 1 |
| 3 | Knowledge-aided target detection for multistatic passive radar | IEEE Access | 2019,7 | 1 | 电子科技大学 | 2169-3536 | A+ | 3.557 |  |
| 4 | MIMO雷达收发两级STAP原理与性能讨论 | 现代雷达 | 2018 | 1 | 电子科技大学 | 中文核心1004-7859 |  |  |  |
| 5 | Kronecker product PCA for structured covariance matrix of airborne radar STAP | IEEE Radar Conference | 2017 | 1 | 电子科技大学 | 会议论文 |  |  |  |

**4、科研项目 :**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 项目时间 | 项目名称 | 项目类型 | 经费 | 参与状况（排序） |
| 2018-2021 | 非合作双平台机载雷达杂波建模与STAP研究 | 国家自然科学基金 | 62万元 | 主研 |
| 2019-2022 | 知识辅助的天波雷达信号处理理论与算法研究 | 国家自然科学基金 | 66万元 | 主研 |
| 2016-2020 | 机载XXX雷达技术 | 国防项目 | 150万元 | 3 |

**5、专利情况**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 专利类别 | 专利名称 | 专利所有人 | 授权时间 | 授权国别 | 专利号 |
| 国防专利 | 一种分布式组网雷达扩展目标检测方法 | 电子科技大学 | 已申请 | 中国 |  |
| 国防专利 | 一种非规则面阵的非均匀子阵通道构造方法 | 电子科技大学 | 已申请 | 中国 |  |
| 国防专利 | 一种分布式多平台下多扩展目标的检测方法 | 电子科技大学 | 已申请 | 中国 |  |

**6、获奖情况：**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 时间 | 名称 | 奖项与等级 | 排序 |
| 2018 | 《现代雷达》优秀论文 | 三等 | 1 |

**应聘人员二：**

**1、基本情况**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 性别 | 男 | 国籍 | 中国 | 籍贯 | 安徽阜阳 |
| 现任专业技术职务 | 无 | 任职时间 | 无 | 出生年月 | 1989.09 |
| 现工作单位或人事关系所在部门 | 无 |
| 最后学位 | 工学博士 | 授予学位单位 | 电子科技大学 | 最后学习阶段导师 | 张洪斌教授 |
| 国内外主要学术及社会兼职 | 无 | 从事专业 | 电路系统及自动化 |
| 主要学术成绩、创新成果及评价（限800字以内） | 主研国家级科研项目1项。1. 针对一具体的离散复杂非线性动态系统—雷达被动跟踪系统状态估计中存在的初始误差大和随机干扰问题，提出了切换迭代的平方根 Gauss-Hermite 滤波。切换控制的引入能让算法在标准工作模式和迭代更新模式之间进行切换，一方面可以处理随机干扰问题，另一方面能够让算法在计算开销和估计精度之间取得平衡。2. 针对连续-离散复杂非线性动态系统的贝叶斯最优平滑问题，提出了精确连续-离散扩展-容积卡尔曼平滑和连续-离散容积卡尔曼平滑这两种算法。后一种平滑方法不仅解决了先前连续-离散容积卡尔曼滤波不能处理的动态系统含有非定常乘法项的问题，而且与前一种平滑方法一起把二者相应的滤波算法扩展到了平滑邻域。在高斯噪声下，采用新的平滑算法能获得精确的状态估计，且算法的计算成本和鲁棒性能满足大多数实际应用需求。3. 为了处理连续-离散复杂非线性动态系统遇到的非高斯噪声，从理论上提出了精确高斯和的滤波与平滑方法。高斯和滤波/平滑方法采用一组平行的精确连续-离散扩展-容积卡尔曼滤波/平滑，将预测密度和后验密度近似为有限个数高斯密度的加权和，并从滤波残差中获得相应的权重。数值仿真表明，所提算法具有准确、鲁棒的状态估计能力，同时其计算开销可满足于具有弱实时要求的各种实际应用。以上成果发表学术论文5篇(第一作者3篇)，其中SCI收录5篇、EI收录1篇，SCI他人引用3次。 明确：第一作者或通信作者论文： A++ 1篇；A+ 1篇；A 1篇。 |

**2、学习经历**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 学历/学位 | 起止时间 | 毕业学校 | 所学专业 | 导师 | 培养方式 |
| 本科 | 2009.09-2013.06 | 安徽师范大学 | 电子信息工程 | 无 | 非定向 |
| 硕士 | 2013.09-2015.06 | 电子科技大学 | 电路与系统（硕博连读） | 敬守钊 | 非定向 |
| 博士 | 2015.09-2019.06 | 电子科技大学 | 电路与系统（硕博连读） | 张洪斌 | 非定向 |

**3、论文情况（5篇以内代表性论文）**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 题目 | 发表刊物或出版单位名称 | 年度卷期号页码 | 作者排名 | 第一作者单位 | 刊物性质及期刊号 | 论文分区（学术期刊分级A++ 等，SCI?区 | 期刊类别影响因子及排序 | 他人引用次数 |
| 1 | Accurate smoothing methods for state estimation of continuous-discrete nonlinear dynamic systems | IEEE Transactions on Automatic Control | 2019[online]DOI: 10.1109/TAC.2019.2893876 | 1 | 电子科技大学 | SCI/ISSN 0018-9286 | A++/SCI Q1 | Engineering5.007/31 / 644 | 0 |
| 2 | Accurate smoothing for continuous-discrete nonlinear systems with non-Gaussian noise | IEEE Signal Processing Letters | 2019, 26(3): 465-469 | 1 | 电子科技大学 | SCI/ISSN 1070-9908 | A+/SCI Q1 | Engineering2.813/71 / 644 | 0 |
| 3 | Switched and iterated square-root Gauss-Hermite filter for passive target tracking |

|  |  |
| --- | --- |
|

|  |
| --- |
| Circuits, Systems, and Signal Processing |

 |

 | 2018, 37 (12):  5463–5485 | 1 | 电子科技大学 | SCI/ISSN 0278-081X | A/SCI Q2 | Applied Mathematics1.998/68 / 418 | 0 |
| 4 | [Flocking of quad-rotor UAVs with fuzzy control](https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85041613480&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&sid=3ee0b8409366de6549083c59f1786664&sot=autdocs&sdt=autdocs&sl=18&s=AU-ID%2857200556119%29&relpos=2&citeCnt=2&searchTerm=" \o "显示文献详情) | [ISA Transactions](https://www.scopus.com/sourceid/29805?origin=resultslist" \o "显示来源出版物名称详情) | 2018, 74: 185-193 | 3 | 电子科技大学 | SCI/ISSN 0019-0578 | A++/SCI Q1 | Engineering3.370/58 / 644 | 2 |
| 5 | [Asynchronous H∞ Control of Discrete-Time Switched T–S Fuzzy Systems with Dwell Time](https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85044277454&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&sid=3ee0b8409366de6549083c59f1786664&sot=autdocs&sdt=autdocs&sl=18&s=AU-ID%2857200556119%29&relpos=1&citeCnt=1&searchTerm=" \o "显示文献详情) | [International Journal of Fuzzy Systems](https://www.scopus.com/sourceid/12358?origin=resultslist" \o "显示来源出版物名称详情) | 2018, 20 (4): 1098-1114 | 4 | 电子科技大学 | SCI/ISSN 1562-2479 | A/SCI Q2 | Computer Science2.396/19 / 107 | 1 |

**4、科研项目**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 项目时间 | 项目名称 | 项目类型 | 经费 | 参与状况（排序） |
| 2015.03-2015.06 | GPS接收机前端电路可行性的设计与调试 | 导师横向课题 | 未知 | 主研（2/5） |
| 2014-2017 | 基于 T-S 模糊模型的切换非线性系统的鲁棒性控制与滤波 | 国家自然基金面上项目 | 81万元 | 主研 |
| 2019 | 申请“基于信息论学习理论架构的自适应滤波算法” | 国家自然基金面上项目 | 未知 | 主要参与者（两篇文章作为代表性论文） |

**5、获奖情况**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 时间 | 名称 | 奖项与等级 | 排序 |
| 2009-2010 | 安徽师范大学三等奖学金 | 校级 | 1 |
| 2010-2011 | 安徽师范大学一等奖学金、三好学生标兵 |  校级 |  1 |
| 2010-2011 | 安徽师范大学国家励志奖学金 |  校级 |  1 |
| 2011-2012 | 安徽师范大学二等奖学金、三好学生 |  校级 |  1 |
| 2013.9 | 电子科技大学硕士研究生二等学业奖学金 | 校级 |  1 |
| 2013-2014 | 电子科技大学硕士研究生二等学业奖学金、优秀研究生 | 校级 |  1 |
| 2014-2017 | 电子科技大学博士研究生三等学业奖学金 | 校级 |  1 |

公示时间为：2019年6月21日至2019年6月27日。

对匿名公示人员有异议的单位或个人，可在公示期间以真实姓名向信息学院公开招聘工作小组电话、书面反映或面谈，恕不接受匿名电话和信件。

信息学院办公室电话：028-66367465

联系邮箱：jsjrs@swjtu.edu.cn

 信息科学与技术学院

 二〇一九年六月二十一日