

申报系列/类型 教师系列教学科研并重型

学科类型 自然科学类

- 首聘
- 博士后
- 破格申请
- 单列指标
- 申请转系列

华南农业大学 职称评审表 (2025年)

申报者单位: 华南农业大学

申报者姓名: 张闻宇

现职称: 农业机械化 专业 助理研究员(自然) 职称

申报职称: 农业机械化 专业 副教授 职称

华南农业大学人力资源处制

个人承诺

本人郑重承诺：本人对《华南农业大学职称评审表》所填写的内容及提交材料的真实性负责。如有虚假或不真实之处，按《华南农业大学职称评审办法》（华南农办〔2022〕9号）的相关规定处理。

填表人(签名): 张闻宇

2026年03月16日

个人情况

姓名	张闻宇	工号		性别	男
出生年月		政治面貌	中共党员	移动电话	
最高学历	博士研究生毕业	最高学位	工学博士学位	毕业时间	2018-06-23
所学专业	农业工程硕士 (专业硕士) (A082805)	现工作岗位	教学科研	参加工作时间	2009-10-01
是否曾转系列 评审	否	转系列评审前 职称		转系列评审前 职称取得时间	
现职称名称	助理研究员(自然)	取得时间	2022-12-30	现职称 取得方式	认定
聘任时间	2022-01-01	累计任职年限	4	获高校教师 资格时间	2022-12-15
拟申报 何职称	副教授	所属专业	农业机械化		
是否首聘	否				
是否博士后	否				
是否破格申请	否				
是否单列	否				
本次是否转系 列评审	否				

学习简历（从高中毕业以后填起）

入学时间	毕业时间	毕业院校	所学专业	学历	学位
2005-09-01	2009-06-30	中南民族大学	通信工程（B080703）	大学本科毕业	学士
2012-09-01	2018-06-23	华中农业大学	农业工程硕士（专业硕士）（A082805）	博士研究生毕业	工学博士学位

工作简历

开始日期	截至日期	任职单位名称	任职岗位（职务）
2009-10-01	2012-09-01	湖北生物科技职业学院	实验员
2018-08-01	2021-10-01	华南农业大学	博士后

继续教育情况

完成2025年度教师继续教育专业科目培训44学时，个人选修科目培训20学时，发表科技论文，参加学术交流和国际研讨会，参加2025年中国农业机械学会，农业工程学会，完成公需课培训。

工作负面情况说明

任职期间，是否出现下列情况：					
	负面情况	是否存在该情况	年份	处分时间	处分期限
本人负面情况申报	因师德问题受学校警告以上处分	否			
	因师德问题受学校记过以上处分	否			
	年度考核基本合格	否			
	年度考核不合格	否			
	受党纪、政纪处分	否			
	涉嫌违法违纪接受组织调查	否			
	受刑事处罚	否			
	发现并查证属实有伪造身份、学历、资历、业绩，剽窃他人成果等弄虚作假和违反学术道德行为，以及隐瞒事实真相未如实申报	否			
	指导研究生的学位论文，存在作假行为并造成严重不良影响，或在国家和省级学位论文抽检中定为“存在问题学位论文”	否			
	作为科研项目负责人，存在不规范使用科研经费的情况	否			
	指导的学生参赛作品抄袭、伪造等情况	否			
	出现教学差错	否			
	出现教学事故	否			
	出现安全责任事故	否			
	其他	否			
	本人对负面情况的陈述	本人签名： 张闻宇			
单位意见	以上情况属实。 (公章) 年 月 日				

注：1、申报人须如实填写上述各栏。若对现任职以来专业技术工作中既往过错隐瞒不报的，一经查实，按照《华南农业大学职称评审办法》（华南农办〔2022〕9号）的相关规定严肃处理。

2、“本人对负面情况的陈述”栏，如实填写出现负面情况的具体表述、出现原因、处理方式及本人的认识。

3、“单位意见”栏由单位针对申报人工作作风、态度、过失因果等，实事求是加具对其申报评审的意见；如有其他本人未申报的负面情况亦一并开列，并具公章。

思想政治素质和师德师风考核表

一、本人自述

本人根据《新时代高校教师职业行为十项准则》《华南农业大学教师职业道德行为负面清单》，从政治表现、道德品质、师德师风、遵纪守法等方面进行陈述。（150个字符以内）

本人坚持正确政治方向，深入学习贯彻党的教育方针，严格遵守《新时代高校教师职业行为十项准则》，未触《华南农业大学教师职业道德行为负面清单》。恪守职业道德，严谨治学，廉洁自律，关爱学生，遵纪守法，品行端正，为人师表。

张闻宇

本人签名：

2026年03月16日

二、所在系（教研室、单位）的教工党支部意见

所在系（教研室、单位）的教工党支部根据《新时代高校教师职业行为十项准则》《华南农业大学教师职业道德行为负面清单》，从政治表现、道德品质、师德师风、遵纪守法等方面考核并进行陈述。（100个字符以内）

张闻宇同志政治立场坚定，认真学习党的理论知识，积极参加党组织活动，能够做到教书育人、为人师表，具有良好的政治素养和道德品质。在师德师风方面，以身作则，注重言传身教，关心学生，尊重学生；严格遵守国家法律法规和学校各项规章制度，无违纪违法行为。

党支部书记签名：

臧英

2026年03月25日

三、所在单位党组织综合意见

所在单位党组织根据《新时代高校教师职业行为十项准则》《华南农业大学教师职业道德行为负面清单》，从政治表现、道德品质、师德师风、遵纪守法等方面进行考核，提出明确考核意见。（150个字符以内）

张闻宇同志坚持党的领导，拥护党的路线、方针和政策，贯彻党的教育方针，政治立场坚定。遵守《新时代高校教师职业行为十项标准》，遵纪守法，爱岗敬业，师德师风良好。未发现学校《师德失范行为处理办法》所列“职业道德行为负面清单”上的行为，政治表现、思想品德、遵纪守法等方面符合职称申报要求。

考核结果： 合格 不合格

二级党组织负责人（签名）：

钱玉雄

（盖章）：

2026年03月26日

相关经历与培训、实践情况

表1 学生工作等相关经历情况表

项目类型	起止时间		工作经历具体描述	考核结果	备注
	自	至			
班主任	2021-09	2025-06	担任工程学院2021级农业机械化及其自动化专业2班班主任，期间认真按时召开班会，积极宣讲学校指导思想，督促班级学生努力学习，关心学生生活学习，预防安全事故发生。	合格	
班主任	2025-09	2029-06	担任工程学院2025级机器人工程3班班主任至今，积极召开班会，关心同学学习生活，提供学习	合格	

表2 生产实践锻炼情况表

序号	起止时间		生产实践锻炼的项目内容	生产实践锻炼的单位或地点	生产实践锻炼单位的负责人	生产实践锻炼累计时间（单位/天）	备注
	自	至					
1	2022-01-01	2025-11-30	2022年1月至2025年11月期间，华南农业大学工程学院张闻宇老师与广西合浦县惠来宝机械制造有限公司，联合开发无人驾驶丘陵铰接式模块化拖拉机、无人驾驶丘陵履带模块化拖拉机和无人驾驶运输拖车等全自助农机作业设备，累计参与生产天数达200天以上。	广西合浦县惠来宝公司	王连其	200	
2	2022-02-01	2025-12-31	2022年1月至2025年12月期间，华南农业大学工程学院张闻宇老师参与南京北斗拓疆科技有限公司，农机辅助驾驶系统的开发、调试和推广工作，在广州，云南，广西，等地进行了测试推广工作，累计参与生产时间超过200天以上。	南京北斗拓疆科技有限公司	任轩皓	200	
生产实践锻炼累计时间合计（单位/天）				400			

表3 担任科技推广专家情况（研究系列推广型申报人员必填）

序号	聘任时间	名称	具体业绩表述	级别	备注
1	2022-01-01	佛山市高明区广东省农业科技园区农业科技特派员	在佛山市高明区服务当地农业机械化和智慧农场，打造了高明智慧农场。	市级	

表4 社会服务工作量情况（研究系列推广型申报人员必填）

序号	年度	服务概览	年度工作量	备注
社会服务工作量总计		0		

表5 思想政治理论课教师研修培训情况（思想政治理论课教师填报）

序号	起止时间		培训名称	具体业绩表述	备注
	自	至			

破格条件

教学成果奖或教学类比赛情况

获奖时间	项目类型	项目名称	奖励级别	成果授予部门	本人排名	证书号	备注

主持的科研项目情况

项目类型	项目名称	项目编号	项目来源	项目分类	实到经费(万)	经费卡号	立项时间	是否结题	结题时间	课题总人数	项目等级	备注

发表本专业论文(著)情况

论文名称	刊物名称(刊号)	发表时间(年月)	作者类型	作者排名	文献类型	论文等级	备注

注：论文附件须包含期刊封面、目录（标注出所发论文）、论文全文、封底以及检索证明。

科研平台情况

立项时间	项目名称	项目来源	总经费额(万)	进展情况	本人排名	等级	备注

科技奖励情况

获奖时间	奖励名称+等级	成果名称	成果授予部门	本人排名	项目等级	备注

应用成果情况

获得时间	类型	名称	成果授予部门	本人排名	登记号/标准编号	项目等级	备注

科技成果转化项目情况

项目名称	实到经费(万元)	经费卡号	合同签订时间	本人排名	项目等级	备注

--	--	--	--	--	--	--

决策咨询报告采纳实施情况

采纳时间	采纳或实施部门	具体业绩表述	备注

教学任务

表6-A 讲授本科生课程情况-理论课程

学年学期	课程名称	授课对象	总学时	实际承担学时	是否合上课程	备注
2024-2025-2	机械制造基础	24工业设计1-2	32	32	否	张闻宇
2024-2025-1	PLC原理及应用	21机制1-4	24	24	否	张闻宇
2025-2026-1	PLC原理及应用	22机制1-4	24	24	否	张闻宇
2025-2026-1	MATLAB实用技术	通识选修（公选课）	32	32	否	张闻宇
2022-2023-2	单片机原理与应用	20机制4-6	24	24	否	张闻宇
2023-2024-2	MATLAB实用技术	通识选修（公选课）	32	32	否	张闻宇
2023-2024-1	PLC原理及应用	20机制1-6	24	24	否	张闻宇
2024-2025-1	MATLAB实用技术	通识选修（公选课）	32	32	否	张闻宇
2024-2025-2	Matlab语言及其应用	24新工科创新实验班1	32	24	是	张闻宇;李杰浩
2023-2024-2	机器人建模与仿真	21机器人工程1-2	32	32	是	张闻宇;周锡恩
2022-2023-2	单片机原理与应用	20机制1-3	24	24	否	张闻宇
2024-2025-2	机器人建模与仿真	22机器人工程1-3	32	32	否	张闻宇
总学时数	336	年限	4	年均授课学时数	84	

表6-B 讲授本科生课程情况-实验课程

学年学期	课程名称	授课对象	总学时	实际承担学时	是否合上课程	备注
2024-2025-2	Matlab语言及其应用仿真实验	24新工科创新实验班1	16	16	是	张闻宇;李杰浩
总学时数	16	年限	4	年均授课学时数	4	

表6-C 讲授本科生课程情况-教学实习、训练类课等

学年学期	课程名称	授课对象	天数	班级数	折算学时数	备注（是否与其他教师合上）
总学时数	0	年限	4	年均授课学时数	0	

备注：

1. 教学实习：含课程实习、生产实习、毕业实习等，每天按3学时计算；
2. 参与农事训练类、通识管理训练类、工程基础训练类教授课时，按7学时/天/教学班计算；
3. 参与军事技能训练、创新创业实践管理的教师，折算授课学时分别为32学时、7.5学时（不考虑班级数和天数因素）。

表6-D 讲授本科生课程情况-课程论文（设计）

学年学期	课程论文（设计）名称	授课对象		周数	折算学时数	是否合上课程	备注
2022-2023-2	低压电气控制实训	20电气工程3		2	10	否	
总学时数	10	年限	4	年均授课学时数		2.5	

注：课程论文（设计）教学学时=周数×5

表6-E 讲授本科生课程情况- 指导毕业论文（设计）

年度	指导毕业论文（设计）	指导人数	折算学时数	备注 (是否与其他教师合上)	
2026年	多模态农机安全避障系统模块化设计	1	5		
2024年	丘陵折腰式拖拉机底盘线控关键技术	1	5		
2024年	拖拉机手自一体遥控离合装置设计	1	5		
2024年	丘陵农机卫星定位天线主动修正云台系统结构优化与建模	1	5		
2024年	卫星定位主动修正云台控制系统研究	1	5		
2025年	拖拉机坡地行驶模拟试验平台设计	1	5		
2024年	自动驾驶拖拉机接触式的安全碰撞装置设计	1	5		
2025年	折腰式拖拉机底盘线控系统研究	1	5		
2025年	农场环境在线分类识别研究	1	5		
2025年	异形田块全覆盖路径规划方法研究	1	5		
2025年	果园导航定位卫星天线主动稳定系统研究	1	5		
总学时数	55	年限	4	年均授课学时数	13.75

注：毕业论文（设计）教学学时=指导学生数×5

表7-A 讲授研究生课程情况表

学期学年	课程名称	授课对象	课程总学时	本人承担学时	备注
------	------	------	-------	--------	----

2025-2026-1	现代设计理论（含高等工程力学）	现代设计理论（含高等工程力学）1班	32	12	
总学时数	12	年限	3	年均授课学时数	4

注：1. 表7-A以研究生院下达教学任务的课程学时数为准。

2. 表7-A须提供证明材料，可导出打印本表，由本人签名确认、学院（单位）审核盖章后再上传附件

表7-B 指导毕业研究生折合教学学时数

毕 业 年 度			2024年				
作为一导培养毕业全日制研究生人数	无二导	博士生					
		硕士生					
	有二导	博士生					
		硕士生					
作为二导培养毕业全日制研究生人数		博士生					
		硕士生	3				
折合学时数			20				
年均指导毕业研究生折合学时数			6.6				

备注：1. 指导毕业研究生教学学时数=毕业全日制硕士人数×20+毕业全日制博士人数×35；若有二位指导教师，则第一导师占三分之二，第二导师占三分之一。

2. 表7-B须提供证明材料，可导出打印本表，由本人签名确认、学院（单位）审核盖章后再上传附件。

表8 指导创新创业训练项目

学年学期	指导校级以上创新创业训练项目	项目数	折算学时数	备注（是否与其他教师合上，若合上备注合上教师姓名）	
2024-2025-2	校级以上创新创业训练	1	5		
坡地自动导航行驶模拟试验平台系统	校级以上创新创业训练	1	5		
总学时数	10	年限	3	年均授课学时数	3.3

注：创新创业训练项目教学学时数=指导项目数×5

表9-A 近五年本科生评教结果

学年学期	分数	参评人数	单位排名	排名占比	开课单位
2023-2024 学年第一学期	97.56	29	89-6	6.74%	工程学院

2025-2026 学年第一学期	98.06	36	95-22	23.16%	工程学院
2023-2024 学年第二学期	92.34	70	90-73	81.11%	工程学院
2024-2025 学年第二学期	91.16	168	95-88	92.63%	工程学院
2024-2025 学年第一学期	92.12	25	103-99	96.12%	工程学院
2022-2023 学年第二学期	88.12	45	82-79	96.34%	工程学院

表9-B 近五年研究生评教结果

学年学期	分数	参评人数	单位排名	排名占比	开课单位
2025-2026 秋季学期	93.43	30	70/92		工程学院

表9-C 评教结果排名情况

近五年，本科评教结果在本单位排名前10%的学期	2023-2024-1
近五年，本科评教结果在本单位排名前20%的学期	
近五年，研究生评教结果在本单位排名前10%的学期	
近五年，研究生评教结果在本单位排名前20%的学期	

表10 学工工作量情况统计表（仅限学生思想政治教育专业职称申报人员填报）

序号	年度	项目清单	年度工作量	备注
年均学工工作量		0		

注：教材附件须包含封面、ISBN页、目录页。

科研项目

表16-A 科研项目情况-主持的项目

序号	类型	项目名称	项目编号	项目来源	实到经费(万元)	经费卡号	立项时间	是否结题	结题时间	课题组总人数	项目等级	备注
1	纵向项目	无人化农机作业路径规划与自主避障关键技术研究	2022YFD200160103	科技部	90	A230074	2022-11-01	否		14	A	
2	纵向项目	自动驾驶与精准作业驱动系统研发	2021YFD200060205	中华人民	90	4500-A220002	2021-12-01	否		11	A	
3	纵向项目	丘陵坡地对拖拉机导航控制影响机理及抗地形干扰方法研究	2025A1515012286	广东省基础与应用基础研究基金委员会	10	E250477	2025-03-07	否		1	B	
4	纵向项目	基于深度强化学习的南方复杂边界环境田块	2019A1515111152	广东省基础与应用基础研究基金委员	10	E20131	2020-01-01	是	2022-12-31	1	B	
5	纵向项目	再生稻无碾压关键设备与新技术类转化应用项目	国库2025106	其他纵向	9	F250281	2025-01-01	否		11	C	
6	纵向项目	整秆式甘蔗智能联合收获机的整机研发与应用示范	桂科JF2504240004	其他纵向	18.06	F250316	2025-10-01	否		14	C	
7	横向项目	农业导航辅助驾驶系统优化	h20230782	横向	30	H230811	2023-09-06	否	2024-06-30	10	C	

8	横向项目	投饵船自动作业装备研发	h20230464	横向	3	H230491	2023-04-28	否	2024-04-28	11	其他（备注）
9	横向项目	农机无人驾驶导航系统调试	xh20250794	横向	2.2	H250859	2025-11-28	否		11	其他（备注）

表16-B 科研项目情况-主要参加的项目

序号	类型	项目名称	项目编号	项目来源	实到经费(万元)	经费卡号	立项时间	是否结题	结题时间	主持人	本人排名	课题组总人数	项目等级	备注
1	纵向项目	国家糖料产业体系岗位专家张智刚(2021-2026)	无	农业部	70	C250045	2021-08-11	否		张智刚	6	6	T2	
2	纵向项目	国家花生产业体系岗位专家胡炼(2021-2026)	无	农业部	59.5	C230030	2021-08-11	否		胡炼	5	6	T2	
3	纵向项目	丘陵山地经济作物农业机械化与智能化创新中心	桂科成字[2022]96号	其他纵向	128	F230092	2022-09-28	否		曾山	3	4	A	
4	纵向项目	丘陵山区专用动力底盘的研发与应用	110202301014	其他纵向	30	F240225	2023-12-28	否		王昱	2	20	A	
5	纵向项目	机群协同无人驾驶技术与装备创制	2022SFGC0202	其他纵向	192	F230215	2022-11-01	否		黄培奎	3	3	A	
6	纵向项目	面向菠萝无人化采收智能装备研发与应用	2025B03J0072	广州市科技局	50	F250310	2025-10-17	否		李杰浩	4	7	B	

科研成果

表17-A 以第一作者发表本专业论文（著）情况

序号	论文名称	刊物名称 (刊号)	发表时间 (年月)	在第一作者中的排名	文献类型	论文等级	备注
1	Parking precise alignment control and cotransporter system for rice harvester and transporter	COMPUTERS AND ELECTRONICS IN AGRICULTURE	2023/12	1	期刊论文	T2	
2	Double-DQN based path smoothing and tracking control method for robotic vehicle navigation	COMPUTERS AND ELECTRONICS IN AGRICULTURE	2019/11	1	期刊论文	A	
3	基于ARMAX-KF与速度补偿的拖拉机无前轮传感器转角估计方法	农业机械学报	2024/06	1	期刊论文	A	
4	基于B样条优化的改进纯追踪农机导航曲线跟踪方法	农业机械学报	2024/07	1	期刊论文	A	
5	水稻收获转运双机协同自主作业策略与试验	农业工程学报	2022/08	1	期刊论文	A	
6	收获机与运粮车纵向相对位置位速耦合协同控制方法与试验	农业工程学报	2021/05	1	期刊论文	A	
7	基于自校准变结构Kalman的农机导航BDS失锁续航方法	农业机械学报	2020/02	1	期刊论文	B	
8	水稻智能收获关键技术研究进展	中国稻米	2025/07	1	期刊论文	C	

注：论文附件须包含期刊封面、目录（标注出所发论文）、论文全文、封底以及检索证明。

表17-B 以通讯作者发表本专业论文（著）情况

序号	论文名称	刊物名称 (刊号)	发表时间 (年月)	在通讯作者中的排名	文献类型	论文等级	备注
1	Dual-Unloading Mode Autonomous Operation Strategy and Cotransporter System for Rice Harvester and Transporter	ENGINEERING	2025/05	1	期刊论文	A	
2	Design of an Automatic Navigation and Operation System for a Crawler-Based Orchard Sprayer Using GNSS Positioning	AGRONOMY-BASEL	2024/02	1	期刊论文	A	
3	基于3D LiDAR的郁闭果园导航方法研究	华南农业大学学报	2025/07	1	期刊论文	B	
4	低功耗BDS-SPP/INS融合定位系统的设计与试验	华南农业大学学报	2024/03	1	期刊论文	B	

注：1. 论文附件须包含期刊封面、目录（标注出所发论文）、论文全文、封底以及检索证明。2. “在通讯作者中的排名”，排名最后的通讯作者在此栏填1，排名倒数第2的通讯作者在此栏填2，以此类推。

表18 以第一作者发表理论文章情况

序号	文章名称	发表载体	发表版面/栏目	发表时间 (年月)	发表卷期	字数 (千)	备注

备注：含在《求是》《人民日报》《光明日报》《经济日报》上发表的理论文章，或在省级党报理论版上发表的理论文章，或在人民网、新华网、求是网、光明网发表的理论文章。

表19 学术专著、工具书等情况

序号	著作名称	出版社	出版时间	著作性质	字数 (万)	作者排名	备注
1	丘陵山地模块化农机装备应用	中国农业出版社	2024-06-01	学术专著	36	33	

注：附件须包含封面、目录页。

表20-A 科技奖励

序号	获奖时间	奖励名称+等级	成果名称	奖励授予部门	本人排名	项目等级	备注

备注：项目含《华南农业大学学术业绩评价体系》中的科技奖励和科研成果获奖。

表20-B 获得知识产权情况

序号	获得时间	知识产权类型	知识产权名称	成果授予部门	本人排名	登记号/专利号	项目等级	备注
1	2024-05-10	发明专利	基于自动对焦直线菲涅尔透镜的田间自走式光能除虫卵装置及方法	国家知识产权局	1	ZL 2022 1 1535864.4	A	
2	2024-05-10	发明专利	非道路车载卫星定位接收天线主动垂直稳定长杆云台机构	国家知识产权局	1	ZL 2022 1 1535881.8	A	
3	2022-03-25	发明专利	非接触式农机具偏移误差自适应补偿方法、系统及拖拉机	国家知识产权局	1	ZL 2020 1 0050802.9	A	
4	2025-11-10	软件著作权	农场动态障碍物检测系统V1.0	国家版权局	1	2025SR2177968	C	
5	2025-08-29	软件著作权	农机路径规划云平台 V1.0	国家版权局	1	2025SR1656765	C	
6	2019-01-30	实用新型专利	一种防水的农机履带驱动轮转速无线测量系统	国家知识产权局	1	ZL 2019 2 0167740.2	C	

知识产权类型选项：1. 发明专利、实用新型专利、外观设计专利；2. 软件著作权；3. 植物新品种权；4. 审定植物新品种；5. 新兽药（一类、二类、三类、四类、五类）；6. 其他（在备注中说明）

表20-C 标准情况

序号	获得时间	标准类型	标准名称	发布部门	本人排名	标准号	项目等级	备注

表20-D 科技成果转化项目情况

序号	项目名称	实到经费（万元）	经费卡号	合同签订时间	本人排名	项目等级	备注

表20-E 决策咨询报告采纳实施

序号	采纳时间	项目类型	采纳或实施部门	具体业绩表述	备注

表20-F 科研平台

序号	立项时间	项目名称	项目来源	总经费额 (万元)	进展情况	本人排名	项目等级	备注
1	2022-12-01	农业装备技术全国重点实验室	中国科学技术部	0	实验室设置土壤植物机器系统技术、耕种机械装备技术、田间管理作业装备技术、收获装备技术、自主作业装备技术等五个研究方向，聚焦农机农艺融合不够、高效实用丘陵山地农机缺乏、智能农机关键核心技术受制于人、作业性能及质量不高等重大科技问题，攻克核心零部件与整机系统集成、设计制造维护全生命周期一体化。	100	T0	

其他

表21 指导学生参加学科竞赛

序号	获奖时间	奖励名称+等级	成果授权部门	本人在指导老师中的排名	项目等级	备注
1	2025-12-01	2025年第七届全球校园人工智能算法精英大赛全国总决赛一等奖	全球校园人工智能算法精英大赛组委会	2	T2	
2	2025-12-28	"菱朗杯"第十届广东省汽车与农机电子环保大赛二等奖	广东省电子学会	1	C	
3	2025-05-01	2025年华南农业大学"创客杯"大学生创新大赛银奖	华南农业大学党委学生工作部	5	其他(备注)	

表22 艺术类成果

序号	获得时间	项目类型	具体业绩表述	主办单位	本人排名	项目等级	备注

表23 体育类指导学生比赛获奖情况

序号	获奖时间	项目类型	获奖情况	主办单位	是否为主教练	备注

表24 个人荣誉

序号	获奖时间	项目类型	奖励名称	奖励级别	授予部门	备注

备注：项目含教育教学个人荣誉、综合类个人荣誉称号、学生思政类个人荣誉等。

表25 其他业绩

序号	时间	项目名称	具体业绩表述	备注

单位推荐意见及结果

所在学院（系、部、所）的评价意见

（对申报人的政治思想、职业道德、专业技术工作、业绩负责核实，并对其水平、能力、业绩作出客观、公正的评价。）

单位（公章）：

年 月 日

学院（教学部）推荐委员会推荐结果：

推荐委员 人数	到会人数	推荐结果			备注
		同意人数		不同意人数	

评委会
评前公示
情况

年 月 日

职称评审委员会意见	评议组 专家数	到会人数	表决结果				备注
			同意人数		不同意人数		
	学科组评审委员会结果：						
	高评委会 专家数	到会人数	评审结果				备注
			同意人数		不同意人数		
	高评委会评审意见及结果：						
主任委员签章：			评委会公章				
			年 月 日				
评审结果公示情况：							
职称审核确认意见：							
			华南农业大学（公章）				
			年 月 日				