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：正常晋升　　申报学科：智能系统与工程　　申报教师类型：科研为主型　　填表时间：2026 年 10 月 27 日

姓　名	陈路	性别	男	出生年月	1991.03	工作部门	人工智能学院	
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
							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
							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	2021:合格　2022:合格　2023:优秀 2024:合格　2024:合格		
现从事二级学科	智能系统与工程				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							

主要学习工作简历（从大学毕业填起）	（尤其是培训、进修、出国情况） 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； 4）2021 年 07 月-2023 年 07 月，太原卫星发射中心，博士后； 5）2025 年 09 月-2026 年 07 月，北京理工大学自动化学院，访问学者。	授课内容：（包括年级、专业、类型、课程名称、担任辅导员、班主任、本科生导师、指导本科生毕业论文等情况等） 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、2023 级人工智能； 5）担任班主任、本科生导师、指导本科生毕业论文。

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	
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：　2026 年　月　日							

本人主要创新与突出贡献工作总结（150 字以内）：

以国防科技创新需求为牵引，深耕机器人、人工智能方向。构建里德堡原子微波测量专用系统、复合成像方案解决复杂光照下空间测量难题，获批 4 项国家级项目，并应用于型号任务。构建多模态融合机器人感知方法体系，入选机器人顶会 ICRA 最佳论文提名、IROS 研讨会最佳海报奖，指导研究生入选 CCF 智能机器人专委会硕士学位论文激励计划。

学术答辩结果：　　教学能力测评结果：　　外审结果：

科研必备条件

科研项目名称	项目来源、执行时间	本人排名	资助额（万元）
1）***研发及优化	1）JKW，2024.08 – 2027.08	1	177
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
3）山西省“三晋英才”计划科技创新领域青年拔尖人才项目	3）山西省科学技术厅，2025.04–2028.04	1	50
4）基于视、触觉多模态感知的机器人智能抓取技术研发	4）山西省科学技术厅，2026.01-2028.12	1	80
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）山西省知识产权局，2025.12-2026.12	1	60
6）一种基于多任务共享网络的机器人弱光环境抓取检测方法	6）山西奥斯三维数据测量科技有限公司，2026.02-2027.02	1	50
7）智能数据分析技术在农贸市场的推广应用	7）太原市小店区科学技术局，2023.06–2024.12	1	20

论文名称	刊物名称、发表时间及卷、期、页	本人排名	论文级别
1) Edge-dependent Efficient Grasp Rectangle Search in Robotic Grasp Detection	1）IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2021, 26(6): 2922-2931.	1	高水平
2) Robotic Grasp Detection Using Structure Prior Attention and Multiscale Features	2）IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 2024, 54(11): 7039-7053.	1	高水平
3) Efficient Visual Manipulation Relationship Reasoning with Relationship Attention and Sparse Graph in Robotic Grasping	3）IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, 2026, 23: 5714-5731.	1	高水平
4) Learning Invariant Grasping Features via Scene Prototypes and Structure Priors in Robotic Manipulation	4）IEEE Transactions on Automation Science and Engineering, 2026, 23: 3877-3888.	1	高水平
5) Domain-Invariant Feature Learning via Margin and Structure Priors for Robotic Grasping. IEEE Robotics and Automation Letters	5）IEEE Robotics and Automation Letters, 2025, 10(2): 1313-1320.	1	高水平
6) Edge-guided Semi-supervised 6D Pose Estimation with Cross-domain Alignment for Robotic Grasping	6）Expert Systems With Applications, 2026, 298: 129880.	1	高水平
7) Smaller and Faster Robotic Grasp Detection Model via Knowledge Distillation and Unequal Feature Encoding	7）IEEE Robotics and Automation Letters, 2024, 9(8): 7206-7213.	3（通讯）	高水平

教学科研应备条件

教学条件	级别、批准时间	本人排名	备注
1）“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	1）山西省高等学校本科教学改革创新项目，2025.08；	1	符合应备条件教学条件第二层次第 1 条。
2）生成式人工智能赋能大学生心理健康的风险识别与干预研究	2）山西省哲学社会科学规划课题，2025.12	3	

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）	署名名次	备注
专利权转让项目：一种基于多任务共享网络的机器人弱光环境抓取检测方法	专利号：ZL202110215147.2，转让金额：50 万元	1	符合应备条件科研条件第 3 条。