

山东科技大学“菁英计划”申报一览表

推荐单位（盖章）：

单位负责人签字：

申报人签字：

申报学科：

年 月 日

姓名	刘丹	性别	女	出生日期	1990.04.24	学历学位	博士研究生	政治面貌	中共党员	专业技术职务	讲师	党政职务	无	申报层次	D	符合条件	博士
一、是否在学校享有产权房				无		四、支持期总工作目标任务和规划				五、中期工作目标任务和规划				六、年度工作目标任务和规划			
二、已享受学校支付（配给）的安家费及住房补贴、租房补贴						规划： （1）完成无人运输车 AGV 平台基础工作研究；（2）完成基于激光雷达的单台 AGV 自主定位与建图技术的研究；（3）完成基于多传感器融合的 AGV 平台自主定位与建图技术的研究；（4）完成两台 AGV 的自主导航定位研究；（5）完成多智能体 AGV 调度系统优化的研究以及多台 AGV 调度监控系统的设计。 目标任务： 主持国家级（人文社科类省部级）项目至少一项，发表 4-5 篇 SCI 检索的期刊论文，发表 2-3 篇 EI 检索的期刊论文或中文核心期刊论文，申请 2-3 项国家发明专利，参加 1-2 次国际学术会议。				规划： （1）完成无人运输车 AGV 平台基础工作研究；（2）完成基于激光雷达的单台 AGV 自主定位与建图技术的研究；（3）完成基于多传感器融合的 AGV 平台自主定位与建图技术的研究。 目标任务： 发表 2-3 篇 SCI 检索的期刊论文，发表 1-2 篇 EI 检索的期刊论文或中文核心期刊论文，申请 1-2 项国家发明专利，参加 1 次国际学术会议。				第 1 年度 （2019 年） 规划： （1）完成无人运输车 AGV 平台基础工作研究；（2）完成基于激光雷达的单台 AGV 自主定位与建图（SLAM）技术的研究。 目标任务： （1）发表 1 篇 SCI 检索的期刊论文；（2）发表 1 篇国内核心期刊论文。 第 2 年度 （2020 年） 规划： （1）基于 SLAM 技术完成实验室模拟仓库环境地图的构建和优化；（2）完成两台 AGV 的自主导航定位研究。（3）实现两台 AGV 的路径规划。 目标任务： （1）申请一项国家自然科学基金青年项目；（2）发表 1 篇 SCI 检索的期刊论文；（3）申请一项国家发明专利。 第 3 年度 （2021 年） 规划： 完成基于多传感器融合的 AGV 平台自主定位与建图技术的研究。 目标任务： （1）发表 1 篇 SCI 检索的期刊论文；（2）发表 1 篇 EI 检索的期刊论文；（3）参加 1 次高水平国际学术会议。 第 4 年度 （2022 年） 规划： 首先完成仓储系统中两台 AGV 调度的研究与实现；其次完成 AGV 调度监控系统的设计。 目标任务： （1）发表 1 篇 SCI 的期刊论文；（2）发表 1 篇国内核心期刊论文；（3）申请 1 项国家发明专利。 第 5 年度 （2023 年） 规划： 完成多智能体 AGV 调度系统优化的研究以及多台 AGV 调度监控系统的设计。 目标任务： （1）发表 1-2 篇 SCI 或 EI 检索的期刊论文；（2）发表 1-2 篇国内核心期刊论文；（3）申请 1 项国家发明专利；（4）参加 1 次国际学术会议。			
时间	事项		金额														
2018.09	租房补贴	0.12 万															
2018.10		0.12 万															
2018.11		0.12 万															
2018.12		0.12 万															
合计			0.48 万														
三、已享受学校支付的科研启动费等																	
时间	事项		金额														
无	无		0														
合计				0													

注：此表可根据填写情况进行调整