

# 浙江大学长聘教授（副教授）申报表 （校内预聘制教师用）

姓 名：	彭玉鑫
职工号：	0016048
单 位：	教育学院
所在一级学科：	体育学
申请长聘教职职位：	长聘副教授
联系电话：	18868118759
E-mail：	yxpeng@zju.edu.cn

填报日期： 2022 年 3 月 31 日

一、简况							
姓名	彭玉鑫	性别	男	出生年月	1986 年 03 月	国籍	中国
现党政职务				现工作单位		教育学院	
现聘岗位类别		百人计划研究员(文科 B 类)			聘任期限	自 2016-06-23 至 2022-06-30	
所在一级学科		体育学					
所在二级学科		运动人体科学					
从事专业及专长		体育工程学					
最后学历、毕业学校、所学专业、学位及取得时间、导师姓名		博士研究生毕业 、日本东北大学、纳米机械、工学博士、2013-09、Wei GAO					
主要学术兼职	(兼任专业学会、协会职务、专业期刊编委等, 请注明起讫年月)						
	[1] 客座编委, Advances in Mechanical Engineering (SCI), 2019 年。						
	[2] 评审, IEEE Transactions on Cybernetics (SCI), 2021 年-至今。						
	[3] 评审, IEEE Transactions on Industrial Electronics (SCI), 2018 年-至今。						
	[4] 评审, IEEE Sensors Journal (SCI), 2021 年-至今。						
	[5] 评审, Sensors and Actuators: A. Physical (SCI) , 2019 年-至今。						
	[6] 评审, IEEE Access (SCI), 2020 年-至今。						
	[7] 评审, Sensors (SCI), 2017 年-至今。						
	[8] 评审, Review of Scientific Instruments (SCI), 2018 年-至今。						
	[9] 评审, Applied Sciences (SCI), 2017 年-至今。						
	[10] 评审, Microsystem Technologies (SCI), 2016 年-至今。						
	[11] 评审, Instrumentation Science & Technology (SCI), 2020 年-至今。						
	[12] 评审, Chinese Journal of Mechanical Engineering (SCI), 2016 年-至今。						
[13] 评审, International Journal of Computational Intelligence Systems (SCI), 2017 年-至今。							

	<p>[14] 评审, 上海体育学院学报(CSSCI), 2021 年-至今。</p> <p>[15] 评审, 光学精密工程(EI), 2022 年-至今。</p> <p>[16] 评审, 机械工程学报(EI), 2022 年-至今。</p>
<b>个人简历（从大学开始，采用时间倒序方式填写，时间不间断）</b>	
学习 进 修 经 历	<p>自何年月至何年月，在何地、何学校（何单位），何专业，学习、进修，导师</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 2010-10 至 2013-09, 日本东北大学, 纳米机械, 博士研究生毕业, Wei GAO</li> <li>2. 2007-09 至 2010-06, 重庆大学, 机械电子工程, 硕士研究生毕业, 王时龙</li> <li>3. 2003-09 至 2007-06, 重庆大学, 机械设计制造及其自动化, 全日制普通高校本科毕业,</li> <li>4. 2000-09 至 2003-06, 河南省淮阳中学, 无, 高中毕业,</li> </ol>
工 作 经 历	<p>自何年月至何年月，在何地、何学校（系所）、何单位任职，任何职（海外职位英文表述）</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 2016-06 至 2022-06, 中国, 浙江大学, 百人计划研究员</li> <li>2. 2014-09 至 2016-08, 新加坡, 新加坡国立大学, 博士后</li> </ol> <p>学习、工作经历如果不连续请说明原因：</p> <p>2013-10 至 2014-08 为博士毕业后回国找工作的待业阶段。</p>

## 二、立德树人成效概述

2.1 在课程教学、科学研究、指导学生、参与学生社会实践和社团活动、担任班主任、德育导师、新生之友、招生就业等方面落实立德树人根本任务的情况和成效。

**(1) 积极承担教学工作：**聘期内本人独立承担的课程有本科生课程《计算机基础》、《运动生物力学》共 936 课时，硕士生课程《运动生物力学研究进展》、博士生课程《高级运动生物力学》共 288 课时，指导并完成本科生毕业设计 9 名，指导并完成结题 SRTP 学生 4 名（国创 1 名，校级 2 名，院级 1 名）、科研实践选题学生 1 名。教学工作量合计教学时数达 1456 课时，年均大于 240 课时。

**(2) 拓展新型教学模式：**在本科教学工作中，不断创新教学方法和教学模式，积极推进现代信息技术融入教学项目，承担了浙江大学虚拟仿真实验教学培育项目“射箭项目技能训练虚拟仿真实验”，并顺利完成结题，深化信息技术与教育教学深度融合，使得学生在信息化条件下获取专业知识、锻炼实践能力。

**(3) 引领学科教材建设：**在研究生教学方面，作为主持人承担的《体育传感技术与应用》教材，获得浙江大学 2021 年度校级研究生教材项目立项。本教材是国内体育学科中首个“体育+工程”专业性教材，将对体育工程新型学科的发展，起着引领性作用。

**(4) 积极服务学生工作：**担任 2021 级运动人体科学专业研究生德育导师，担任 2021 级体育教育本科专业班主任，担任 2017 级、2018 级、2019 级、2020 级新生之友。注重学生专业知识与精神生活的协同发展，以及道德品格和家国情怀的全面培养。同时，积极协助系所完成本科生的招生、中期与毕业答辩、新型本科专业建设等全过程培养工作，以及硕士生和博士生的招生、开题、中期、预答辩、毕业答辩等全过程培养工作。获 2021 年度教育学院先进工作者。

**(5) 注重学生科研训练：**在本科生科研训练培养方面，指导并完成结题 SRTP 学生 4 名（国创 1 名，校级 2 名，院级 1 名）、科研实践选题学生 1 名。其中，培养的

本科生以第一作者发表 SCI 论文 1 篇、以第二作者（导师第一）发表 SCI 论文 1 篇。

## 2.2 近 3 年学校年度考核情况

2019 优秀 2020 优秀 2021 优秀

## 三、人才培养、教育教学工作概述

### 3.1 教育理念，本科教育教学、研究生教育教学等情况和成效

在本科教学工作中，不断创新教学方法和教学模式，积极推进现代信息技术融入教学项目，作为主持人承担了浙江大学虚拟仿真实验教学培育项目“射箭项目技能训练虚拟仿真实验”，并顺利完成结题，深化信息技术与教育教学深度融合，使得学生在信息化条件下获取专业知识、锻炼实践能力。

在研究生教学方面，作为主持人承担的《体育传感技术与应用》教材，获得浙江大学 2021 年度校级研究生教材项目立项。本教材是国内体育学科中首个“体育+工程”专业性教材，将对体育工程新型学科的发展，起着引领性作用。

### 3.2 承担教学及人才培养情况

#### 1. 开设课程情况

授课名称	授课时间	授课对象	讲授课时数	授课人数	评估结果
1. 计算机基础，2016-2017 春，本科生，40, 25, 良好					
2. 计算机基础，2016-2017 春，本科生，40, 8, 合格					
3. 运动生物力学，2016-2017 夏，本科生，32, 25, 合格					
4. 计算机基础，2017-2018 春，本科生，40, 25, 良好					
5. 运动生物力学，2017-2018 春夏，本科生，56, 4, 优秀					
6. 运动生物力学，2017-2018 春夏，本科生，56, 46, 良好					
7. 计算机基础，2018-2019 春，本科生，40, 24, 良好					
8. 计算机基础，2018-2019 春，本科生，40, 13, 良好					
9. 运动生物力学，2018-2019 春夏，本科生，56, 67, 良好					
10. 运动生物力学，2018-2019 春夏，本科生，56, 6, 良好					
11. 计算机基础，2019-2020 春，本科生，40, 10, 良好					
12. 计算机基础，2019-2020 春，本科生，40, 27, 良好					
13. 运动生物力学，2019-2020 春，本科生，40, 34, 优秀					
14. 运动生物力学，2019-2020 春，本科生，40, 33, 良好					
15. 运动生物力学，2019-2020 春，本科生，40, 13, 优秀					
16. 计算机基础，2020-2021 春，本科生，40, 28, 61%-90%					
17. 计算机基础，2020-2021 春，本科生，40, 13, 21%-60%					
18. 运动生物力学，2020-2021 春，本科生，40, 34, 61%-90%					
19. 运动生物力学，2020-2021 春，本科生，40, 9, 前 20%					
20. 计算机基础，2021-2022 春，本科生，40, 25, 暂无					
21. 运动生物力学，2021-2022 春，本科生，40, 73, 暂无					
22. 运动生物力学，2021-2022 春，本科生，40, 11, 暂无					
23. 运动生物力学研究进展，2017-2018 秋，研究生，32, 1, 4.7					
24. 高级运动生物力学，2017-2018 秋，研究生，32, 2, 5.0					
25. 运动生物力学研究进展，2018-2019 秋，研究生，32, 4, 4.8					
26. 高级运动生物力学，2018-2019 秋，研究生，32, 2, 5.0					

27. 运动生物力学研究进展, 2019-2020 秋, 研究生, 32, 6, 4.8  
 28. 运动生物力学研究进展, 2020-2021 秋, 研究生, 32, 5, 4.8  
 29. 高级运动生物力学, 2020-2021 秋, 研究生, 32, 2, 5.0  
 30. 运动生物力学研究进展, 2021-2022 秋, 研究生, 32, 7, 5.0  
 31. 高级运动生物力学, 2021-2022 秋, 研究生, 32, 2, 5.0

## 2. 指导本科生毕业论文（设计）情况

姓名	专业	年级	在候选人指导下获得的奖励
1. 陈宇珅, 运动训练, 2014, 2. 韩超, 运动训练, 2014, 3. 王雪媛, 公共事业管理（体）, 2014, 4. 仲亮, 运动训练, 2015, 5. 苏瑶瑶, 运动训练, 2016, 6. 陈思如, 运动训练, 2016, 7. 叶缙飞, 体育教育, 2016, 8. 叶缙飞, 体育教育, 2016, 9. 汪晓阳, 体育教育, 2017, 10. 楼沁悦, 运动训练, 2017, 11. 甘思哲, 体育教育, 2018, 12. 李南燕, 武术与民族传统体育, 2018, 13. 徐晓洋, 武术与民族传统体育, 2018,			

## 3. 指导研究生情况

姓名	研究生类型	专业	年级	在候选人指导下获得的奖励
1. 宋宪, 博士研究生, 体育学, 2018, 优秀研究生（两次）、三好研究生、捷昌驱动奖学金、优秀岗位助学金（两次）、教育学院优秀科研成果一等奖、海亮三等奖学金 2. 王健翔, 博士研究生, 运动人体科学, 2020, 2020 级博士新生奖学金、教育学院优秀科研成果二等奖、优秀研究生 3. 仲亮, 博士研究生, 运动人体科学, 2021, 2021 级博士新生奖学金、教育学院优秀科研成果二等奖、捷昌驱动奖学金 4. 周静芝, 硕士研究生, 运动训练, 2019, 优秀毕业生（两次）、三好研究生、捷昌驱动奖学金 5. 仲亮, 硕士研究生, 运动训练, 2019, 国家奖学金（2020 年） 6. 刘梓嘉, 硕士研究生, 运动训练, 2020, 优秀研究生 7. 汪晓阳, 硕士研究生, 运动人体科学, 2021, 8. 杨岩秋, 硕士研究生, 运动人体科学, 2021,				

## 4. 教学学术情况

（包括国家规划教材编写、教学成果奖励、课程建设等方面的情况。有合作情形的，请注明个人贡献）  
 作为主持人承担了浙江大学虚拟仿真实验教学培育项目《射箭项目技能训练虚拟仿真实验》，已结题。  
 作为主持人承担了《体育传感技术与应用》教材编写项目，已获浙江大学研究生教材项目立项。

## 四、主要学术成就（含学术研究概述、代表性成果与贡献点，总体不超过 2000 字）

<p style="writing-mode: vertical-rl; text-align: center;">学术研究概述</p>	<p>（包括学术研究方向、创新点、贡献及代表性成果，不超过 500 字）</p> <p><b>学术研究方向：</b>（1）面向公众健康、竞技运动的新型传感技术、智能运动装备等前沿科技的自主研发；（2）基于智能传感技术、机器学习的运动生物力学、运动生理学等现代运动科学理论研究。</p> <p><b>创新点：</b>（1）研发出适用于运动健康领域中的可穿戴、贴附式、柔性化、多模态、织物式、自适应、自驱动、多维度、智能化等多种类型的传感技术，并在 Science 子刊发表论文、在国防领域得到应用；（2）基于先进传感技术，进行复杂场景的运动生物力学等运动科学理论研究，并助力我国冬季奥运会夺冠。</p> <p><b>贡献：</b>立足于智能传感技术、机器学习等前沿智能科技的自主创新，不断推进智能体育科技的自主研发和前沿运动科学的理论突破，助力运动与健康的电子化、信息化、数字化。相关研究在国内同行已获得较好的知名度，已成为国内外领先的新型学术研究方向。相关成果已为国家冬奥会、国防军工事业等提供科技服务与助力。</p> <p><b>代表性成果：</b>主持国家自然科学基金、国家社科基金、教育部人文社科基金、浙江省自然科学基金等国家级科研项目 2 项、省部级科研项目 4 项，并参与国家重点研发计划、军委科技委创新特区项目、浙江省重点研发计划项目等。以第一作者或通讯作者发表 SCI 论文 15 篇，其中，代表性成果为顶级期刊 Science 子刊《Science Advances》（IF: 14.143）论文一篇，获授权专利 8 项。</p>
<p style="writing-mode: vertical-rl; text-align: center;">代表性成果及贡献点</p>	<p>（代表性成果及贡献点不超过 3 项，每项不超过 500 字。阐述重要创新成果、主要学术贡献及其科学价值或社会经济意义等，并列出相应的成果证据，如论著、项目、奖项、专利等已在后续表格中列出的成果，标明序号即可）</p> <p><b>（1）代表性学术成果与贡献：</b>以通讯作者发表在 Science 子刊《Science Advances》（IF: 14.143）论文一篇，该成果被浙江大学首页新闻（2020 年 11 月 18 日）、浙大官方微博（2020 年 11 月 19 日）、国内多个网站以及微信公众号报道，被评为“可穿戴电子 2020 年度电子皮肤类十佳论文”。该研究实现了柔性超灵敏触觉传感器的研发与大规模制备，并在不同的实验任务中，展现出了远高于人类的触觉灵敏度。该研究在人体运动科学领域的可应用范围广，包括手部精细运动生物力学分析、触觉生理学研究、运动康复评定、盲人触觉辅助、残疾人智能假肢等方面，具有较高的后续应用价值与产业化潜能。</p> <p>成果证据：</p> <p>[1] “论著”序号 1.</p> <p>[2] 浙江大学官方报道网址：<a href="https://www.zju.edu.cn/2020/1118/c32861a2218002/page.htm">https://www.zju.edu.cn/2020/1118/c32861a2218002/page.htm</a></p> <p>[3] 其它报道网址：<a href="https://mp.weixin.qq.com/s/GjiolSrTq-JhEx_lSgWYaA">https://mp.weixin.qq.com/s/GjiolSrTq-JhEx_lSgWYaA</a></p> <p><b>（2）代表性社会服务研究成果：</b>为 2022 年北京冬奥会提供科技服务，研发出一种用于单板滑雪运动的超薄型足底压力检测系统，集成在滑雪板与运动员的足底之间，可实时分析滑雪运动员在运动过程中发力、受力以及身体姿态状况，帮助运动员更高效、更具针对性的训练。帮助我国国家队夺得单板滑雪男子坡面障碍技巧银牌以及大跳台金牌，为中国首个单板滑雪冬奥金牌。浙江大学官方微信公众号于 2022 年 02 月 07 日对此进行了报道。</p> <p>成果证据：</p> <p>[1] “科研”项目序号 14.</p> <p>[2] 浙江大学官方报道网址：<a href="https://mp.weixin.qq.com/s/_K3yvLjzV4UdhZxkpY6Ptg">https://mp.weixin.qq.com/s/_K3yvLjzV4UdhZxkpY6Ptg</a></p> <p>[3] 其它报道网址：<a href="https://mp.weixin.qq.com/s/6sBBxaZvC6M0J3ORv1rh6Q">https://mp.weixin.qq.com/s/6sBBxaZvC6M0J3ORv1rh6Q</a></p>

	<p><b>（3）服务国家重大需求重要成果：</b>参与某军工项目 XYY-204201-E61901ZJ（KJW-特区-12-ZD）研究，面向水下核战略装备中军事人员的体能增强问题，研制出了小空间虚拟现实攀爬机，并集成了多元生理数据，可在短时间帮助士兵进行高效的全身体能训练与增强，并能实现对士兵长期的运动健康管理，使得士兵在水下长航时间得到延长，大大增强了士兵的战斗力，提高了我国核威慑能力、核战略力量，助力了我国国防事业的发展。</p> <p>成果证据：</p> <p>[1] “科研”项目序号 13.</p>
--	--

五、科研主要情况（聘期内或近五年）

5.1 承担主要科研项目

项目名称	项目性质及来源	项目经费（括号内为本人主持经费）（单位万元）	项目起讫年月	本人排序
1. 柔性可延展二自由度弯曲传感器的制备方法与敏感机理研究，纵向，国家自然科学基金青年项目，30(30)，2022-1-2024-12，1/1				
2. 体育工程发展动力机制，纵向，国家社科基金后期资助项目，25(25)，2021-10-2023-12，1/5				
3. 基于石墨烯柔性传感技术的人体精细动作研究，纵向，教育部人文社会科学研究青年基金项目，8(8)，2019-03-2021-12，1/3				
4. 麦布里奇影像测量学对现代人体运动测量技术发展的启示，纵向，浙江省“之江青年社科学者行动计划”，2(2)，2022-1-2023-12，1/1				
5. 基于石墨烯智能传感技术的人体精细动作研究，纵向，浙江省自然科学基金青年基金项目，10(10)，2019-01-2021-12，1/5				
6. 基于石墨烯智能织物与人工智能的人体精细动作研究，纵向，浙江省钱江人才计划C类项目，3(3)，2018-09-2020-08，1/1				
7. 智能体育的探索研究，横向，浙江省体育局体育哲学社会科学重点项目，2.4(2.4)，2018-11-2020-10，1/7				
8. 一种可穿戴多维度步态检测技术研究，其它，浙江大学学科交叉预研专项，6(6)，2020-04-2022-04，1/5				
9. 基于人工智能的人体精细动作研究，其它，浙江大学青年科研创新专项，8(8)，2018-04-2021-03，1/5				
10. 可穿戴足底三维测力系统的研究，其它，浙江大学教育学院青年科研创新专项，2(2)，2017-03-2018-02，1/1				
11. 射箭项目技能训练虚拟仿真实验，其它，浙江大学虚拟仿真实验教学培育项目，5(5)，2019-6-2021-12，1/3				
12. 微型无人机变焦镜头微型化及驱动技术研究，横向，苏州工业园区新国大研究院，1.5(1.5)，2017-09-2019-06，1/1				
13. XYY-204201-E61901ZJ（KJW-特区-12-ZD），军工，军委科技委项目，330()，2019-09-2021-12，3/13				
14. 单板滑雪队利用动力冲浪板冬雪夏训的实践与探索科技攻关服务，纵向，国家体育总局，30()，2020-12-2021-05，7/13				
15. 石墨烯宏观组装，其它，浙江大学，90()，2021-01-2023-12，9/10				
16. 智能体育基础理论、现状、发展趋势及对策研究，纵向，其他中央政府部门，15()，2018-01-2018-12，5/6				
17. 冬季项目运动员技能优化关键技术研究，纵向，国家重点研发计划，()，2018-8-2022-6，				



18. 智能化精准运动能力检测与评估系统研制与示范应用，纵向，浙江省重点研发计划，（），2022-1-2025-12，  
19. 基于多生理感知与神经理疗的智能上肢康复外骨骼系统研发，纵向，浙江省重点研发计划，（），2022-2-2025-12，

## 5.2 获奖情况

获奖项目名称	奖励名称及等级	授奖单位	获奖年月	本人排序
1. 浙江大学教育学院事业标兵，学术新秀，		浙江大学教育学院	2021-12，	
2. 教育学院 2021 年度考核优秀及先进工作者，院级先进工作者，		浙江大学教育学院	2021-12，	

## 5.3 获得专利情况

专利名称	专利授权国、专利号	专利类型	授权公告年月	本人排序
1. 一种贴附式手部动作捕捉系统，中国、	ZL201922231692.1	实用新型专利	2020-06，	1/4
2. 一种可拉伸柔性贴附式手部精细动作捕捉装置，中国、	ZL201922232221.2	实用新型专利	2020-06，	1/4
3. 一种基于生理特征的手势识别柔性传感器，中国、	ZL202023203407.4	实用新型专利	2021-06，	1/5
4. 一种手指压力与姿态双模态柔性传感系统，中国、	ZL202120377052.6	实用新型专利	2021-10，	1/5
5. 一种多自由度气动柔性机械手，中国、	ZL201911148014.7	发明专利	2021-11，	1/5
6. 一种主动施压的小型柔性脉诊仪及其检测方法，中国、	ZL201911095121.8	发明专利	2022-02，	1/4
7. 一种用于坐姿监测的阵列式智能坐垫，中国、	ZL 202122371009.1	实用新型专利	2022-02，	1/5
8. 一种角度自适应解算的柔性弯曲传感器，中国、	ZL202122371108.X	实用新型专利	2022-03，	1/4

## 5.4 代表性论文、著作情况（以浙江大学为第一署名单位，否则请注明）

**论文：**所有作者姓名（本人名字请加粗，通讯作者名字上用\*标示），论文题目，发表期刊名称，发表年月，卷，期，起止页码。（共同一作或共同通讯作者请注明个人贡献）

- Kai Pang, Xian Song, Zhen Xu\*, Xiaoting Liu, Yingjun Liu\*, Liang Zhong, Yuxin Peng\*, Jianxiang Wang, Jingzhi Zhou, Fanxu Meng, Jian Wang, Chao Gao\*, Hydroplastic foaming of graphene aerogels and artificially intelligent tactile sensors, Science Advances, 2020-11, 6, 46, eabd4045-, 共同通讯作者  
贡献描述：本人开展了先进触觉传感技术研发，Zhen Xu, Yingjun Liu, Chao Gao 进行了材料方面的制备工艺创新。
- Yuxin Peng, Jianxiang Wang\*, Kai Pang, Wenming Liu, Jun Meng, Bo Li, A Physiology-Based Flexible Strap Sensor for Gesture Recognition by Sensing Tendon Deformation, IEEE Sensors Journal, 2021-04, 21, 7, 9449-9456, 第一作者
- Yuxin Peng, Xiaoyang Wang, Liang Zhong\*, Kai Pang, Ying Chen, Mingyu Wang, Wenming Liu\*, A flexible dual-modal sensing system for synchronous pressure and inertial monitoring of finger movement, IEEE Sensors Journal, 2021-03, 21, 9, 10483-10490, 第一作者
- Yuxin Peng, Jingzhi Zhou, Xian Song\*, Kai Pang, Akram Samy, Zengming Hao, Jian Wang, A Flexible Pressure Sensor with Ink Printed Porous Graphene for Continuous Cardiovascular Status Monitoring, Sensors, 2021-01, 21, 2, 485-, 第一作者

5. Xian Song, Xiaoting Liu, Yuxin Peng\*, Zhen Xu, Wenming Liu, Kai Pang, Jianxiang Wang, Liang Zhong, Qiang Yang, Jun Meng, A graphene-coated silk-spandex fabric strain sensor for human movement monitoring and recognition, Nanotechnology, 2021-05, 32, 21, 215501-, 通讯作者
6. Jianxiang Wang, Yuxi Chen, Yuxin Peng\*, Xian Song, Yangkun Zhang, Mingming Zhang, Waveform optimization of a two-axis smooth impact drive mechanism actuator. Journal of Intelligent Material Systems and Structures, Journal of Intelligent Material Systems and Structures, 2021-01, 32, 2, 156-168, 通讯作者
7. Bingcheng Hu, Tian Ding\*, Yuxin Peng\*, Li Liu, Xu Wen, Flexible and attachable inertial measurement unit (IMU)-based motion capture instrumentation for the characterization of hand kinematics: a pilot study., Instrumentation Science & Technology, 2020-07, 49, 2, 125-145, 通讯作者
8. Yuxin Peng, Xian Song, Kai Pang, Qiang Yang, Zhen Xu\*, Mingming Zhang\*, A Flexible and Stretchable Bending Sensor Based on Hydrazine-Reduced Porous Graphene for Human Motion Monitoring, IEEE Sensors Journal, 2020-11, 20, 21, 12661-12670, 第一作者
9. Xian Song, Hongqiang Wang, Yangkun Zhang, Wenming Liu, Li Liu\*, Yuxin Peng\*, A Miniaturized Dual-Slider Linear Actuator Using Electrostatic Adhesion and Inertia Drive, Actuators, 2020-12, 9, 4, 114-, 通讯作者
10. Jianxiang Wang, Yuxi Chen, Yuxin Peng\*, Yangkun Zhang, Mingming Zhang, Xiaoqing Tian, A linear actuator with an SMA clamping mechanism for dual-slider positioning, Microsystem Technologies, 2020-12, 26, 12, 3885-3891, 通讯作者
11. Xian Song, Yuxin Peng\*, Bingcheng Hu, Wenming Liu, Characterization of the fine hand movement in badminton by a smart glove, Instrumentation Science & Technology, 2020-07, 48, 4, 443-458, 通讯作者
12. Yujie Hou, Yangkun Zhang, Mingming Zhang, Haoyong Yu, Yuxin Peng\*, Modeling and Experimental Verification of a Dual-slider Piezo-actuated Linear Motor, Instruments and Experimental Techniques, 2019-11, 62, 6, 876-880, 通讯作者
13. Liang Zhong, Feifei Li, Yuxin Peng\*, Qiang Yang, Mingming Zhang, Jian Wang, Design and characterization of a T-shaped two-axis force sensor, Sensor Review, 2019-11, 39, 6, 776-782, 通讯作者
14. Yuxin Peng\*, Li Liu, Yangkun Zhang, Jie Cao, Yang Cheng, Jian Wang, A smooth impact drive mechanism actuation method for flapping wing mechanism of bio-inspired micro air vehicles, Microsystem Technologies, 2018-02, 24, 2, 935-941, 第一作者
15. Yuxin Peng, Huiying Wang, Shu Wang, Jian Wang, Jie Cao, Haoyong Yu\*, Design and experimental validation of a linear piezoelectric micromotor for dual-slider positioning. , Microsystem Technologies, 2017-07, 23, 7, 2363-2370, 第一作者
16. Peisong Xia, Tian Ding, Yuxin Peng\*, Qiang Yang, Jianhua Li, A multi-information data glove for hand function evaluation of stroke patients, Investigacion Clinica, 2020-03, 61, 1, 328-338, 通讯作者
17. (非浙大第一署名单位) 王健翔, 宋宪, 仲亮, 彭玉鑫\*, 基于摩擦式冲击驱动原理的压电驱动器运动分析, 冶金自动化, 2020-08, 44, , 285-288, 通讯作者
18. (非浙大第一署名单位) 宋宪, 仲亮, 周静芝, 彭玉鑫\*, 基于光学动作采集系统的运动疲劳检测, 冶金自动化, 2020-08, 44, , 289-291, 通讯作者
19. 杨毅, 彭玉鑫, 郝增明, 刘宇, 王新, 王健\*, 复杂人体运动冗余控制的肌肉协同理论研究进展与展望, 体育科学, 2020-12, 44, 12, 63-72, 其他作者
20. 周静芝, 彭玉鑫, 郑芳, 温煦, 王健, 智能体育发展研究, 浙江体育科学, 2020-01, 42, 1, 25-31, 其他作者

21. 华安珂, 冯金升, 孟濬, 彭玉鑫, 王健\*, 站姿稳定性与多感觉整合控制研究进展, 航天医学与医学工程, 2019-04, 32, 02, 183-188, 其他作者
22. 夏培淞\*, 李建华, 仲亮, 陈寅格, 彭玉鑫, 数据手套在手外伤患者评估中的应用初探, 中华物理医学与康复杂志, 2018-12, 40, 12, 919-922, 其他作者
23. (非浙大第一署各单位) Ni Tang, Lei Zhang, Jianbin Zhou, Jiandong Yu, Boqu Chen, Yuxin Peng, Xiaoqing Tian, Wei Yan, Jiyong Wang\*, Min Qiu\*, Nonlinear color space coded by additive digital pulses. , Optica, 2021-07, 8, 7, 977-983, 其他作者
24. (非浙大第一署各单位) Qing Miao, Zhijun Li, Kaiya Chu, Yudong Liu, Yuxin Peng, Sheng Q. Xie, Mingming Zhang\*, Performance-based iterative learning control for task-oriented rehabilitation: a pilot study in robot-assisted bilateral training, IEEE Transactions on Cognitive and Developmental Systems, 2021-04, DOI: 10.1109/TCDS.2021.3072096, , -, 其他作者
25. (非浙大第一署各单位) Zhong Bin, Jinghui Cao, Kaiqi Guo, Andrew McDaid, Yuxin Peng, Qing Miao, ShengQ Xie, Mingming Zhang\*, Fuzzy logic compliance adaptation for an assist-as-needed controller on the Gait Rehabilitation Exoskeleton (GAREX), Robotics and Autonomous Systems, 2020-11, 133, , 103642-, 其他作者
26. (非浙大第一署各单位) Yangkun Zhang, Yuxin Peng, Yang Cheng, Haoyong Yu\*, A novel piezo-actuated flapping mechanism based on inertia drive, Journal of Intelligent Material Systems and Structures, 2021-09, 31, 15, 1782-1792, 其他作者
27. (非浙大第一署各单位) Qing Miao, Yuxin Peng, Li Liu, Andrew McDaid, Mingming Zhang\*, Subject-specific compliance control of an upper-limb bilateral robotic system, Robotics and Autonomous Systems, 2020-04, 126, , 103478-, 其他作者
28. (非浙大第一署各单位) Qing Miao, Mingming Zhang\*, Andrew McDaid, Yuxin Peng, Sheng Xie, A robot-assisted bilateral upper limb training strategy with subject-specific workspace: A pilot study, Robotics and Autonomous Systems, 2020-02, 124, , 103334-, 其他作者
29. (非浙大第一署各单位) Yangkun Zhang, Meilin Wang\*, Yang Cheng, Dongdong Zheng, Yuxin Peng, A stick-slip/inchworm hybrid rotary piezo motor based on a symmetric triangular driving mechanism, Applied Physics Letters, 2019-09, 115, 13, 131904-, 其他作者
30. (非浙大第一署各单位) Mingming Zhang\*, Andrew McDaid, Allan Joshua Veale, Yuxin Peng, Sheng Quan Xie, Adaptive Trajectory Tracking Control of a Parallel Ankle Rehabilitation Robot With Joint-Space Force Distribution, IEEE Access, 2019-01, 7, , 85812-85820, 其他作者
31. (非浙大第一署各单位) Yangkun Zhang, Meilin Wang\*, Yimin Fan, Tien-Fu Lu, Yang Cheng, Yuxin Peng, Improving load capacity of stick-slip actuators in both driving directions via a shared driving foot, Smart Materials and Structures, 2019-06, 28, 6, 65004-, 其他作者
32. (非浙大第一署各单位) Yankun Zhang, Yuxin Peng, Zhenxing Sun, Haoyong Yu\*, A Novel Stick-Slip Piezoelectric Actuator Based on a Triangular Compliant Driving Mechanism, IEEE Transactions on Industrial Electronics, 2019-07, 66, 7, 5374-5382, 其他作者
33. (非浙大第一署各单位) Li Liu\*, Shu Wang, Guoxin Su, Bin Hu\*, Yuxin Peng, Qingyu Xiong, Junhao Wen, A framework of mining semantic-based probabilistic event relations for complex activity recognition, Information Sciences, 2017-01, 418-419, , 13-33, 其他作者
34. (非浙大第一署各单位) Jie Cao, Yang Cheng, Peng Wang, Kaiyu Zhang, Yuqing Xiao, Kun Li, Yuxin Peng, Qun Hao\*, Autofocusing imaging system based on laser ranging and a retina-like sample, Applied Optics, 2017-08, 56, 22, 6222-6229, 其他作者
35. (非浙大第一署各单位) Jie Cao, Yang Cheng, Qun Hao\*, Fanghua Zhang, Kaiyu Zhang, Xiao Li, Kun Li, Yuxin Peng, Improving the performance of time-domain pulsed echo laser profile using tunable lens, Optics Express, 2017-04, 25, 7, 7970-7983, 其他作者

36. (非浙大第一署名单位) Li Liu\*, Shu Wang, Yuxin Peng, Zigang Huang, Ming Liu, Mining intricate temporal rules for recognizing complex activities of daily living under uncertainty, Pattern Recognition, 2016-12, 60, , 1010-1028, 其他作者

37. (非浙大第一署名单位) Jie Cao, Yang Cheng, Peng Wang, Yuxin Peng, Kaiyu Zhang, Leina Wu, Wenze Xia, Haoyong Yu\*, Method based on bioinspired sample improves autofocusing performances, Optical Engineering, 2016-10, 55, 10, 103103-, 其他作者

**著作:** 所有作者姓名(本人名字请加粗), 书名, 出版地, 出版社, 出版年月, 总字数及个人贡献数(个人贡献数标注在括号内)(字数单位: 万字)

1. 彭玉鑫, 《体育工程发展动力机制》, /, /, 已获国社科后期资助项目, 16(16),

## 5.5 担任国际学术组织重要职务及在国际学术会议大会报告、特邀报告等情况

## 5.6 担任国内学术组织重要职务及在国内学术会议大会报告、特邀报告等情况

**特邀报告:**

[1] **彭玉鑫**. 智能传感技术与运动健康. 第十届全国体育工程技术大会, 2022.3, 中国, 西安.

## 六、社会服务等情况(应包括学生工作、公共事务及获得荣誉等)

**(1) 学生工作:** 担任 2021 级运动人体科学专业研究生德育导师, 担任 2021 级体育教育本科专业班主任, 担任 2017 级、2018 级、2019 级、2020 级新生之友。注重学生专业知识与精神生活的协同发展, 以及道德品格和家国情怀的全面培养。同时, 积极协助系所完成本科生的招生、中期与毕业答辩、新型本科专业建设等全过程培养工作, 以及硕士生和博士生的招生、开题、中期、预答辩、毕业答辩等全过程培养工作。

**(2) 公共事务:** 积极推进体育工程学科建设, 开展大量智能体育工程研究工作, 为该学科的申请和建设积累了丰富扎实的前期基础; 积极协助院系《智能体育工程》本科专业建设, 制定智能体育工程专业培养方案。在多次校外及校内专家论证会议中, 不断为学科献计献策, 汇报了体育工程相关研究工作以及学科建设思路, 致力于智能体育工程专业建设和发展; 同时, 积极扩大学科影响力, 受邀为第十届全国体育工程技术大会做特邀报告, 将有助于该学科在国内彰显影响力。

**(3) 学术服务:** 担任 Advances in Mechanical Engineering、IEEE Transactions on Cybernetics、IEEE Transactions on Industrial Electronics、IEEE Sensors Journal、Sensors and Actuators: A. Physical、IEEE Access、Sensors、Review of Scientific Instruments、Applied Sciences、Microsystem Technologies、Instrumentation Science & Technology、Chinese Journal of Mechanical Engineering、International Journal of Computational Intelligence Systems 等 1 个 SCI 期刊的客座评委以及 12 个 SCI 期刊的评审工作, 担任上海体育学院学报、光学精密工程、机械工程学报等 1 个中文 CSSCI、两个中文 EI 期刊的评审工作。担任教育部学位与研究生教育发展中心学位论文评审专家。

**(4) 社会服务:** 为北京冬奥会提供科技服务, 研发出一种运动员的运动力学检测设备, 帮助运动员更高效、更具针对性的训练。帮助我国国家队夺得单板滑雪男子坡面障碍技巧银牌以及大跳台金牌, 为中国首个单板滑雪冬奥金牌(浙江大学官方微信公众号于 2022 年 02 月 07 日对此进行了报道)。为我国国防军工事业等提供科技服务, 研发对士兵长期的运动健康检测与管理系统, 帮助士兵进行高效的全身体能训练与增强, 可大大增强士兵的战斗力, 助力我国国防事业的发展。

**(5) 获得荣誉:** 获 2021 年浙江大学教育学院事业标兵(学术新秀); 获 2021 年度教育学院先进工作者。

## 七、其他能反映学术研究水平的突出业绩

## 八、申请岗位工作思路及预期目标（应包括教育教学尤其是本科教学、科研、学科建设、社会服务等方面的内容，工作思路及岗位预期目标将作为此次评价及今后岗位评估的依据。）

## （1）教学方面：

在本科教学工作中，不断创新教学方法和教学模式，积极推进现代信息技术融入教学，推进科研训练与教材理论相结合，让学生们通过信息化、智能化等现代前沿科技深入理解运动生物力学等专业知识。同时，开展新型交叉学科的教材编写工作，完成《体育传感技术与应用》等“体育+工程”专业性教材的撰写和出版工作，使体育工程新型学科的专业教材编写工作走在国内前列。

## （2）科研方面：

申请并获得国家级科研项目，力争发表影响因子大于 5 的综合性顶级期刊或专业性顶级期刊论文，每年申请发明专利 1-2 项。开展跨学校、跨学院、跨学科研究团队建设以及研究项目合作，并联合申报国家级或省部级重大、重点项目，同时，拓展与国际相关研究团队的合作与交流。

## （3）学科建设：

发挥自身跨学科优势，积极推动《智能体育工程》本科专业建设以及相关实验室建设；推进智能体育工程相关专业的教材编写工作，积极扩大学科影响力；开展体育工程相关科研工作，助力智能体育工程专业及科研工作达到国内领先、国际一流水平。

## （4）社会服务：

做好研究生德育导师、本科生班主任等服务工作；积极协助系所完成本科生的招生、中期与毕业答辩、新型本科专业建设等全过程培养工作，以及硕士生和博士生的招生、开题、中期、预答辩、毕业答辩等全过程培养工作；积极担任在国际高水平期刊的评审工作以及国内外各类学术兼职，增加学科知名度和影响力；积极将科研成果服务于军工国防、全民健康、竞技体育等事业当中。

## 个人承诺

本人保证：所从事的学术研究符合学术道德规范要求；所提供的材料客观真实。若有弄虚作假、学术不端以及材料填写不规范等行为的，本人承担相应责任。

承诺人：



2022 年 3 月 31 日