|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **项目支出绩效自评表** | | | | | | | | | | |
| （2021年度） | | | | | | | | | | |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 项目名称 | | | 教师队伍建设-长城学者 | | | | | | | |
| 主管部门 | | | 北京市教育委员会 | | | 实施单位 | 北方工业大学 | | | |
| 项目负责人 | | | 谢朝阳 | | | 联系电话 | 88803520 | | | |
| 项目资金 (万元） | | |  | | 年初预算数 | 全年预算数 | 全年执行数 | 分值 | 执行率 | 得分 |
| 年度资金总额： | | 0.000000 | 137.563800 | 129.334737 | 10 | 94.02% | 9.40 |
| 其中：当年财政拨款 | | 0.000000 | 137.563800 | 129.334737 | — | 94.02% | — |
| 上年结转资金 | |  |  |  | — |  | — |
| 其他资金 | |  |  |  | — |  | — |
| 年度总体目标 | 预期目标 | | | | | 实际完成情况 | | | | |
| **王力：**年度目标：2021年度利用预算资金50万元预计达到的高水平创新性研究成果为：建立面向复杂交通场景和混合驾驶车流对象的排队动态与协同换道模型，研究牵制车辆节点与牵制控制策略，以及换道车辆最优路径规划及轨迹跟踪优化方法。 **韩飞：**年度目标：1）研究板材成形轨迹空间变形曲线数学模型与辊弯成形工艺参数之间的耦合关系；2）揭示不同成形工艺参数对金属流动和塑性变形规律及成形缺陷形成机理；3）构建辊弯成形过程不均匀塑性变形理论。 **宋威：**年度目标：根据课题组研发团队的技术路线搭建实验平台，在实验室环境进行推荐算法测试。待准确性及多样性达到预期目标时，在真实数据环境下进行测试，进一步提升算法的实用性。（1）发表论文5篇以上，其中高水平期刊/会议论文2篇以上；（2）参加学术交流活动5次以上；（3）培养硕士生4人。 | | | | | **王力：**完成构建混合驾驶车队跟驰模型和速度传播模型，以混合车流波速、当前路段排队长度和信号控制参数为条件，研究混合驾驶车流路段最优行驶速度的定量刻画方法，解析计算以车队控制为目标的自动驾驶头车行驶速度实时控制模型。 **韩飞：**已完成2021年项目总体目标。 **宋威：**按预期提出了新的推荐算法，实用性有提升。 （1）发表论文9篇，其中：SCI检索1篇、EI检索8篇； （2）参加学术会议9次； （3）培养硕士生3人。 | | | | |
| 绩效指标 | 一级指标 | 二级指标 | 三级指标 | 年度指标值 | 实际完成值 | 分值 | 得分 | 偏差原因分析及改进 措施 | | |
| 产出指标（50分） | 数量指标 | 发表论文 | 不少于11篇 | 17篇 | 5 | 4 | 实际完成值超年度指标值，指标设定合理性有待进一步提升 | | |
| 申请专利/软著 | 4项 | 5项 | 5 | 5 |  | | |
| 培养研究生 | 7名 | 13名 | 5 | 4 | 宋威项目：一名同学因家庭原因，选择退学。 | | |
| 质量指标 | 混合车流控制稳定性 | 稳定性各指标参数偏差小于20% |  | 2 | 1.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 交通信号控制优化效率 | 道路出行信号控制优化效率提升至少10% |  | 2 | 1.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 研究成果验收通过率 | 本年度研究成果全部验收通过 |  | 2 | 1.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 高精度弹塑性有限元模型 | 仿真结果可满足精度要求 |  | 2 | 1.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 论文 | 高水平论文4篇 | 5篇 | 3 | 2.5 | 指标设定合理性有待进一步提升 | | |
| 发明专利 | 申请发明专利2项 | 已完成 | 2 | 2 |  | | |
| 推荐算法 | 在推荐精度、覆盖率与多样性方面，达到国际水平。 | 在平均绝对误差、均方差、皮尔逊相关系数、均方根误差等指标上达到了国际水平。 | 2 | 2 |  | | |
| 时效指标 | 完成超高强钢板材变形行为的实验研究 | 2021年第一季度完成 |  | 3 | 2.8 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 建立高精度弹塑性有限元模型 | 2021年上半年初步完成 |  | 3 | 2.8 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 通过实验验证有限元模型的精度 | 2021年底完成 |  | 4 | 3.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 成本指标 | 人员劳务成本 | 不超过本年度总预算的35% |  | 5 | 4.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 设备购置成本 | 不超过本年度总预算的50% |  | 5 | 4.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 效益指标（30分） | 经济效益指标 | 经济效益 | 推动新一代智能交通信号控制系统等研发和建设的投资预计超过百万元 |  | 10 | 8.5 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 社会效益指标 | 社会效益 | 提升城市道路通行效率10%以上 |  | 10 | 8.4 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 可持续影响指标 | 可持续影响指标 | 持续积极推动智慧城市交通行业未来50年的发展 |  | 10 | 7 | 指标设定明确度不高，完成情况可考核性不强 | | |
| 满意度指标（10分） | 服务对象满意度指标 | 示范城市群众满意度 | 不低于85分 | 85% | 5 | 4.8 | 完成满意度指标，但满意度调查资料有待进一步完善 | | |
| 对牵制和协同控制算法的满意度 | 不低于85分 | 85% | 5 | 4.8 | 完成满意度指标，但满意度调查资料有待进一步完善 | | |
| **总分** | | | | | | **100** | **86.50** |  | | |