|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **项目支出绩效自评表** | | | | | | | | | | |
| （2021年度） | | | | | | | | | | |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 项目名称 | | | 教师队伍建设-高层次人才 | | | | | | | |
| 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 | 59.600000 | 59.600000 | 10 | 100.00% | 10.00 |
| 其中：当年财政拨款 | | 0.000000 | 59.600000 | 59.600000 | — | 100.00% | — |
| 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 | | | | |
| 进一步开展基于5G V2X技术和eMBB传输技术的远程无人驾驶技术研究、基于富传感器的智能控制决策技术研究 | | | | | 在智能驾驶技术研究与应用领域，带领团队研发了基于5G 网络的无人多模协同智能驾驶系统，克服了4G网络时延较高和高清视频传输能力偏低的问题，通过车基/路基智能感知和高精定位、决策控制实现区域化的5G网络下多车多模智能驾驶。  带领团队突破了车路协同、5G V2X和MEC、多模智能协同决策控制等多项关键技术；支持基于QoS和高密度电磁地图的跨运营商5G多网络智能选择算法，始终为V2X传输选择最佳网络，用于辅助道路规划和V2X传输保障；基于高精地图和电磁地图的行驶路线、运动轨迹和控制等智能决策算法；实现了不同业务场景下的车、路、边、云的联合操控协作驾驶。该系统借助于4G/5G专网公网可以应用于园区接驳车、农场作业车以及各类园区、矿区等各种封闭和半封闭场景，保证各种业务场景下的车、路、网的联合操控，在特定场景下实现低成本、高可靠的智能驾驶。申请了多项发明专利和软件著作权，并发表多篇相关学术论文。 | | | | |
| 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 | 论文 | 2篇 | 2篇 | 7.5 | 7 | 指标设定合理性有待进一步提升 | | |
| 发明专利 | 1项 | 3项 | 7.5 | 7 | 实际完成值超年度指标值；指标设定准确性有待进一步提升； | | |
| 质量指标 | 论文 | 高水平论文 | 已完成 | 7.5 | 7 | 指标设定准确性有待进一步提升 | | |
| 专利 | 发明专利 | 已完成 | 7.5 | 7 | 指标设定准确性有待进一步提升 | | |
| 时效指标 | 2021 | 论文2篇，发明专利申请1项 | 已完成 | 10 | 8 | 指标设定合理性及细化程度有待进一步提升 | | |
| 成本指标 | 2021 | 59.6万元 | 59.6万元 | 10 | 10 |  | | |
| 效益指标（30分） | 社会效益指标 | 论文 | 发表高水平论文 | 目前团队已经完成关键技术研究、商用化产品开发和试验场地实车技术验证。与西门子交通集团、吉利汽车、大唐高鸿等智能驾驶领域的重要参与单位开展了深度技术合作。目前已与联想集团、紫金山实验室、吉利汽车等多家机构签订了商用合同，实现了上述科研成果的商用转化。 | 30 | 24 | 基本完成既定目标，效益发挥有待更进一步提升 | | |
| 满意度指标（10分） | 服务对象满意度指标 | 学校 | 按照计划完成指标 | 服务教师、培养研究生等满意度99% | 10 | 7 | 年初指标设定合理性不够，未设置具体指标值 | | |
| **总分** | | | | | | **100** | **87.00** |  | | |