

职称申报情况简表

表一：基本情况

姓 名	戴家隆	性别	男	出生年月	1987 年 8 月
民族	汉族	政治面貌	中共党员	籍 贯	江苏南京
工作单位及所在部门	江苏航鼎智能装备有限公司		行政职务	总经理兼任首席技术官	
入职时间 时间	2018 年 6 月		现从事专业 专 业	机械制造	
现职称	工程师	现职称取得时间	2015 年 12 月 31 日		
拟申报职称		机械制造-高级工程师			
参评类别	正常评审 ☒ 特殊人才 ☐ 高技能人才 ☐ 其他人才 ☐				
学历学位情况	毕业学校	所学专业	学历	学位	毕业时间
	南京航空航天大学	航空宇航制造工程	研究生	硕士	2013 年 3 月 29 日

表二：完成主要专业技术工作情况

序号	年份	专业技术工作项目
1	2019	前侧壁板自动制孔系统
2	2020	飞行器智能制造系统
3	2020	自动钻铆设备
4	2021	加强件自动化切割打磨设备
5	2021	抽芯铆钉自动钻铆系统
6	2021	中国工程物理研究院机械制造工艺研究所
7	2021	活动面装配系统
8	2022	高精度机器人及地轨系统
9	2022	多点针真空吸盘式柔性工装系统
10	2022	机器人柔性铣边系统
11	2022	数字影像整机检测系统
12	2023	自动钻铆加工中心
13	2023	多功能自动制孔设备
14	2023	机器人三维扫描测量系统
15	2023	铺丝控制系统
16	2023	郑州飞机装备有限责任公司
17	2023	复合材料活动翼面自动制孔系统
18	2024	移栽式机器人自动制孔系统
19	2024	高精度机器人系统技术开发
20	2024	叶片炉批号自动识别以及称重排序设备
21	2024	舱门自动制孔单元
22	2025	C919 高原型项目机器人末端及存放架工装
23	2025	结构电路打印系统
24	2025	哈飞工业中央框自动化生产线

表三：承担课题（项目）情况

起 止 时 间	课题（项目）名称	批准机关	本人承担部分	完成情况
2022.6.1-2025.6.31	全国产化高精度重载工业机械臂关键技术研发	江 苏 省 科 学 技术厅	项目负责人	项目验收中

表四：获得专利情况

批准时间	专 利 名 称	专利号	专利类别	本人排名
2015.1.7	一种双机器人自动钻铆设备	202210955179.0	发明专利	2
2024.11.8	一种消除工业机器人齿轮传动中反向间隙的方法	202210902229.9	发明专利	1
2024.11.1	带灯带的恒力控制装置	202430155538.4	外观设计专利	1
2023.3.10	一种高精度六轴机器人光栅保护气帘装置	202221937833.7	实用新型专利	1
2022.12.23	一种工业机器人关节轴零位校准装置	202221977022.X	实用新型专利	1

表五：撰写著作和论文情况

刊登时间	名称（题目）	出版单位 （发表刊	ISSN 号	CN 号/	本人排名
2025.2.17	Benchmark Feature Detection Method for Mobile Robot Automatic Drilling System Integrated with Deep Learning	Machines	2075-1702	/	1