

（副高）级职称申报人基本情况及评审登记表

姓名	陈瑶	性别	男	出生	1988年03月	参加工作时间	2012-07-01	现工作单位	松山湖材料实验室	现任行政职务	无					
何时毕业于何院校何专业	2012年6月毕业于武汉科技大学机械设计理论专业	本专业最高学历	硕士研究生	学位	硕士学位	办学形式	全日制	现职称专业及名称	机械工程师	现职称获得方式	考核认定	现职称获得时间	2016-03-21	现职称发证单位	东莞市人力资源局	
现从事何专业技术工作	机械设计研发及项目管理	现受聘何专业技术职务	机械工程师	从事本专业或相近专业技术工作	11年	申报何职称	(机械)专业(高级工程师)职称	有无同时或不同时申报其他系列(专业)职称及其名称	无							
职称外语考试				全国计算机应用能力考试				专业实践能力考试(考评结合专业填写)								
已获得无级别合格证	成绩无分,属无倾斜范围	考试时间无	属无免试范围	已获得无个模块合格证	属无政策倾斜范围	考试专业无	考试成绩无	考试时间无								
主要工作经历	<p>2012.07至2023.09 东莞市、新科集团从事机械设计工作 工程师</p> <p>2013.10至2017.04 东莞市、东阳光集团从事机械研发及项目管理工作 工程师</p> <p>2017.05至2017.10 深圳市、真玖智能科技有限公司从事机械设计开发工作 工程师</p> <p>2017.10至2018.03 东莞市、东莞怡合达自动化股份有限公司从事产品设计开发工作 工程师</p> <p>2018.03至2019.04 东莞市、小黄狗环保科技有限公司从事结构设计研发工作 工程师</p> <p>2019.04至2020.03 佛山市、广东博智林机器人有限公司从事机械设计研发及项目管理工作 高级工程师</p> <p>2020.06至今 东莞市、松山湖材料实验室从事机械研发及项目管理工作 高级工程师</p>															
专业技术工作经历(能力)及业绩成果情况	<p>本人自评认为具备专业技术工作经历(能力)条件第<u>四(二)</u>项、业绩成果条件第<u>四(三) 4、6、8</u>项之规定,主要理由(注明时间、项目内容(含效果、评价、获奖情况等)及个人完成量、所起作用或排名):</p> <p>一、自评符合工作能力条件第四(二)条,理由如下:</p> <p>本人自2012年研究生毕业以来,一直从事机械产品设计研发的项目工作,熟练掌握机械设计及精密加工工艺理论知识和产品设计流程,尤其在精密运动机构和纳米科研仪器方面有着深刻的理解,作为技术负责人/项目经理/产品经理,主持完成纳米级科研仪器-国内首创台阶仪产品,打破国外的垄断局面,成功助力半导体设备仪器国产化进程,完成复杂的技术问题《关于纳米尺度跳动直线运动机构的研究应用》,工作期间指导工程师在内近10名技术人员,加速了国产台阶仪产业化落地的进程,获授权专利8项。</p> <p>二、自评符合业绩成果条件第四(三)4、6、8、条,理由如下:</p> <p>1、2021.03-2023.12. 作为项目经理、产品经理和机械技术负责人,主持完成纳米级科研仪器-国产台阶仪项目,国内首创,顺利通过国内头部企业验收,打破国外垄断局面,助力科研仪器国产化进程,在南方都市报和央视台均有报道,也受到了李强总理的现场考察。突破台阶仪核心技术:大行程超精密平面扫描技术(行程55mm,平坦度优于20nm/2mm)、大带宽大行程纳米微动台技术(行程100um,分辨率0.1nm,带宽10KHz)、超微(0.5-15mg)压力控制技术;至今销售量约24台。销售额超四百万元。</p> <p>2、2021.03至今负责国产台阶仪产业化落地,推广台阶仪应用,独立负责开发台阶仪系列产品线:其中2023.01至2023.12完成全自动台阶仪,功能样机按期完成验收,且参数均已达成,准备进入工厂进行小批量试机。</p> <p>3、2020.06至2020.11完成六足位移台,本人为技术负责人,独立负责整机方案及结构设计。设备按期完成生产调试,达到项目设定目标。</p> <p>4、2023.10至2023.12 独立完成亚微力传感器项目,负责项目管理和机械研发。按期达到项目要求,已批量用到台阶仪仪器中。</p> <p>5、2021.06至2021.10完成数字掩膜光刻机项目,本人负责整机方案及结构设计,仪器指标按期达到项目任务要求,客户认可度高。</p> <p>6、2021.11至2022.05 等离子体增强化学气相沉积系统 PECVD 本人负责参与了电气部分设计,是国内成熟的等离子体增强化学气相沉积系统,客户遍及各科研院所,销售额约200W+。</p> <p>7、获现职以来,作为主要发明人,授权专利8项,其中实用新型专利6项,发明专利2件,具体如下:</p> <p>发明专利2项:(1)2022.07.12 《一种液压控制阀组和伺服阀控缸系统》,专利号:ZL202010262951.1;(2)2022.07.19,《一种液压控制阀组和液压阀控缸系统》,专利号:ZL202010262952.6。</p> <p>实用专利6项:(1)2017.07.07 《一种视觉缺陷检测设备用物料存储装置》,专利号:ZL201621181096.7;(2)2019.06.18《一种带有称重功能的垃圾回收箱》专利号:ZL201821540530.5;(3)2020.04.07《一种电池快换装置》专利号:ZL201921161599.1;(4)2020.10.30《一种货叉前轮总成及托盘搬运车》专利号:ZL202020266361.1;(5)2022.07.12《台阶仪》专利号:ZL202220551028.4。(6)2023-12-12《检测承载装置及台阶仪》,专利号ZL202321672087.8。以上专利均已在本人参与研发的项目中应用,其中《台阶仪》专利产品台阶仪已销售约24台,销售额约400万元;《一种带有称重功能的垃圾回收箱》专利产品小黄狗智能回收箱推广应用到45+城市,安装约1万+台,促进了城市垃圾分类的有效回收,创造了良好的社会价值。</p> <p>8、2021年10月完成《关于纳米尺度跳动直线运动机构的研究应用》技术分析,解决纳米检测尺度下的样品台纳米级别的稳定问题,打破传统移动结构的局限性,给纳米检测领域内提供了样品移动的更多可能性。</p>															
本人对负面工作的说明:本人在职期间并无过失。																
提交论文、著作或	标题内容	作者名次	何时发表何刊物杂志	刊号	获奖情况(何部门批准及奖励名称、等级)											
	机械产品研发项目的进度计划管理分析	独立	2023年7月发表于《中国科技期刊数据库工业A》	ISSN 1671-5799 CN 50-9231/TB	无											
	提升探针式台阶仪计量性能的研究	独立	2023年8月发表于《信息技术时代》	ISSN 1671-153X CN 44-1536/ TN	无											
	关于纳米尺度跳动直线运动机构的研究应用	独立	2021年10月专项分析报告	无	无											
评前公示	年 月 日(公章)					单位审核评价意见										
本人承诺:以上所填写及提交的材料内容真实,并对此负责和承担相应后果。																
申报人签名: 年 月 日																
以上填写的内容,已经我单位核对无误,并对此负责和承担相应后果。																
单位负责人签名: 年 月 日						公章 年 月 日										
专业学科组评审情况	学科组人数	到会人数	同意票	不同意票	评委会评审结果	评委会人数	到会人数	同意票	不同意票							

说明:1、此表由申报人填写后用A3纸单面打印,经单位审核盖章(高级一式20份、中级一式15份、初级一式10份,其中1份原件;评委会另有要求的按其要求提交)送相应评委会办公室。2、“现职称取得方式”指评审、考核认定、考试。3、单位审核评价意见字数不少于150字。4、此表供评委会评审时了解申报人基本情况之用,评审结束后评委会办公室应将本表原件填上评审结果,并按职称审批、发证表名单顺序装订上报职称审核确认单位备查。

()评委会公章:

年 月 日