



附表 1

完成人合作关系说明

第一完成人田洪淼、第二完成人邵金友、第三完成人王铎睿、第五完成人李祥明均为西安交通大学机械工程学院微纳制造与智能感知研究团队成员。第二完成人邵金友教授是第一完成人田洪淼、第三完成人王铎睿、第五完成人李祥明的博士学位论文导师/合作导师；第四完成人刘正勇、第六完成人王广炎均为合作单位合肥欣奕华智能机器股份有限公司技术负责人。第一完成人田洪淼、第三完成人王铎睿、第四完成人刘正勇、第六完成人王广炎均为本成果依托项目科技部重点研发计划的主要参与者。

田洪淼，本项目的总负责人，为主要知识产权[1]-[7]的主要发明人，是发明点一、发明点二的核心技术提出者，发明点三的关键技术提出者，发明点四的装备研发主要参与者，是研究方案的构思者、结果的主要分析者、研究进程的指导者、发明专利的主要撰写者。

邵金友，微纳制造与智能感知研究团队负责人，是发明点一、发明点二的核心技术提出者，作为主要贡献者与田洪淼共同发明了主要知识产权[1]-[7]。

王铎睿，2015 至 2023 年在邵金友课题组硕博连读，是发明点一的核心技术提出者，作为主要贡献者与田洪淼、邵金友共同发明了主要知识产权[2]。

刘正勇，合作单位主要负责人，是发明点三的核心技术提出者，发明点四装备研发及其推广应用的主要负责人，作为主要贡献者与王广炎共同发明了主要知识产权[9]。

李祥明，2008 至 2014 年在邵金友课题组硕博连读，是发明点二的核心技术提出者，作为主要贡献者与田洪淼、邵金友共同发明了主要知识产权[1]-[6]。

王广炎，合作单位主要负责人，是发明点三的核心技术提出者，发明点四装备研发及其质量考核的主要负责人，为主要知识产权[8]-[10]的主要发明人，作为主要贡献者与刘正勇共同发明了主要知识产权[9]。

第一完成人签名：田洪淼



完成人合作关系情况汇总表

序号	合作方式	合作者/项目排名	合作起始时间	合作完成时间	合作成果	证明材料
1	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2; 李祥明/5;	2012	2025	刚度梯度化粘附结构的外场诱导成形方法	附件 1-主要知识产权 1
2	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2; 王铎睿/3; 李祥明/5;	2015	2023	一种曲率表面粘附结构的原位自生长成形方法	附件 2-主要知识产权 2
3	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2; 李祥明/5;	2012	2021	一种基于运动剥离的干粘附机构及实现方法	附件 3-主要知识产权 3
4	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2; 李祥明/5;	2012	2017	一种基于电致动的干粘附复合结构及制造工艺	附件 39-主要知识产权 4
5	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2; 李祥明/5;	2012	2020	倾斜结构增强的双电层电容式柔性压力传感器及制造方法	附件 40-主要知识产权 5
6	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2; 李祥明/5;	2012	2019	一种仿生贴附型可穿戴健康监测传感器制造方法	附件 41-主要知识产权 6
7	共同知识产权	田洪淼/1; 邵金友/2;	2012	2022	一种基于 3D 打印模板法的三维压力传感器及其制备方法	附件 42-主要知识产权 7
8	共同知识产权	刘正勇/4; 王广炎/6;	2014	2020	一种电控系统及制动控制方法	附件 44-主要知识产权 9
9	共同立项	田洪淼/1; 王铎睿/3; 刘正勇/4; 王广炎/6;	2015	2023	洁净环境大型玻璃基板智能搬运机器人系统开发及应用示范	附件 46-合作立项证明

承诺: 本人作为项目第一完成人, 对本项目完成人合作关系及上述内容的真实性负责, 特此声明。

第一完成人签名: 田洪淼