



附表 1

完成人合作关系说明

常洪龙（1）从 2006 年主持国家自然科学基金（50505038）开始微机械传感器以及惯性传感器阵列研究。

常洪龙（1）与申强（2）共同完成核心专利 2、3、5、10。

常洪龙（1）与郝永存（3）共同完成核心专利 4、7。

常洪龙（1）与张和民（4）共同完成核心专利 1、9。

常洪龙（1）、申强（2）、郝永存（3）、张和民（4）、张杰（5）与蔡锐龙（6）共同完成“高精高稳微机械惯性测量阵列及应用”科学技术成果鉴定。

常洪龙（1）、申强（2）与张杰（5）共同开展了微机械惯性传感器阵列的机载测试实验，共同在 Sensors & Actuators A: Physical 发表论文。

第一完成人签名：

常洪龙



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	授权专利	常洪龙 (排 1) 申强 (排 2)	2008.9	至今	MEMS 传感器阵列式高精度输出控制方法	附件 2
					一种折叠式多芯片柔性集成封装方法及柔性集成封装芯片	附件 3
					一种高振型稳定性的 MEMS 环形谐振器	附件 31
					一种低维飞行器芯片微系统、制备及控制方法	附件 36
2	授权专利	常洪龙 (排 1) 郝永存 (排 3)	2010.9	至今	一种适用于 MEMS 模态局部化传感器的环状耦合系统	附件 30
					一种 MEMS 线性静电驱动技术	附件 33
3	授权专利	常洪龙 (排 1) 张和民 (排 4)	2011.9	至今	一种基于模态局部化效应的弱耦合 MEMS 谐振式加速度计	附件 1
4	共同发表论文	常洪龙 (排 1) 申强 (排 2) 张杰 (排 5)	2024.1	至今	Fluctuation suppression for UI-driven bias accuracy enhancement based on micro-machined gyroscopes array; Sensors and Actuators, A: Physical, 377, 115765, (2024)	未列入附件
5	科技成果鉴定	常洪龙 (排 1) 申强 (排 2) 郝永存 (排 3) 张和民 (排 4) 张杰 (排 5) 蔡锐龙 (排 6)	2018.1	至今	高精高稳微机械惯性测量阵列及应用	附件 53

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：

常洪龙