



附表 1

完成人合作关系说明

1. 第一完成人：陈曼龙，教授，项目负责人，负责项目的组织和全程实施。完成本项目中机械机构设计、螺纹轴截面牙型测量主要算法的研究，是本项目主要知识产权的第一发明人。主持完成陕西省科技厅工业攻关项目“便携式智能型石油管螺纹多参数测量仪的研制”、陕西省教育厅“基于线阵 CCD 的滚珠丝杠牙型参数测量系统的研制”、企业项目“无触点光电锥度检测仪”和“无触点光电锥度检测仪改进设计”等共同有关机器视觉螺纹检测项目，同时，是本项目多篇论文成果的第一作者或共同作者，是共同获奖陕西省高等学校科学技术二等奖“机器视觉螺纹检测技术及装置”的第一完成人。
2. 第二完成人：景敏，博士，教授，是光学方面技术骨干。负责光学设计、程序算法、实验实施等工作内容，是合著论文“基于机器视觉的螺纹参数综合测量系统的设计”的第一作者，是共同立项陕西省教育厅计划项目“基于线阵 CCD 的滚珠丝杠牙型参数测量系统的研制”主要成员，是共同企业项目“无触点光电锥度检测仪”和“无触点光电锥度检测仪改进设计”成员，是共同专利“光栅影像复合自动测量方法”发明人，是共同获奖陕西省高等学校科学技术二等奖“机器视觉螺纹检测技术及装置”的第三完成人。
3. 第三完成人：杨帆，讲师，是软件技术骨干。主要完成程序算法设计、实验实施等工作内容，是合著论文“基于机器视觉的螺纹参数综合测量系统的设计”的作者，是共同项目“无触点光电锥度检测仪”和“无触点光电锥度检测仪改进设计”成员，是共同获奖陕西省高等学校科学技术二等奖“机器视觉螺纹检测技术及装置”的第五完成人。
4. 第四完成人：翟任何，讲师。完成电气控制系统设计、调试等工作。是企业项目“无触点光电锥度检测仪”和“无触点光电锥度检测仪改进设计”项目成员，是共同专利“光栅影像复合自动测量方法”发明人，是共同获奖陕西省高等学校科学技术二等奖“机器视觉螺纹检测技术及装置”的第七完成人。

第一完成人签名：

陈曼龙



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	共同获奖	陈曼龙(1) 景敏(3) 杨帆(5) 翟任何(7)	2012.06	2019.04	陕西省高等学校科学技术二奖“机器视觉螺纹检测技术及装置”	其他附件-其他 2.2-1
2	合著论文	景敏(1) 陈曼龙(2) 杨帆(3)	2012.06	2013.11	论文“基于机器视觉的螺纹参数综合测量系统的设计”	其他附件-其他 2.2-17
3	共同立项	景敏(1) 陈曼龙(2) 杨帆(3)	2012.06	2014.06	陕西省教育厅“基于线阵 CCD 的滚珠丝杠牙型参数测量系统的研制”	必备附件 1.3
4	共同立项	陈曼龙(1) 景敏(3) 杨帆(5) 翟任何(6)	2011.10	2015.12	企业项目“无触点光电锥度检测仪”	必备附件 1.2
5	共同立项	陈曼龙(1) 景敏(3) 杨帆(5) 翟任何(6)	2015.12	2016.12	企业项目“无触点光电锥度检测仪改进设计”	必备附件 1.2
6	共同专利	陈曼龙(3) 景敏(4) 杨帆(5) 翟任何(6)	2011.10	2016.03	发明专利“光栅影像复合自动测量方法”	其他附件 2.2-18



科学技术奖励工作办公室

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：陈爱龙

2026年度提名书正式版