



完成人合作关系说明

本人作为该项目第一完成人与第二完成人左宗玉、第四完成人吴云洁联合开展了可降低初始控制量冲击的固定时间收敛控制的研究工作，本人与第二完成人左宗玉共同完成了该项目链路信息失真工况下的固定时间收敛鲁棒协同制导方法研究，本人与第四完成人吴云洁合作完成了执行机构部分失效时的固定时间收敛协同制导方法研究成果，第二完成人左宗玉与第三完成人田栢苓主要完成了高阶系统的分布式观测和状态一致协同控制方法研究。

第一完成人签名：李国飞

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	合作时间	合作成果	证明材料
1	论文	李国飞 (1)、左宗玉 (2)	2023-02-15	Robust leader-Follower Cooperative Guidance Under False-Data Injection Attacks	代表作论文 1, 必备附件 1.1
2	论文	李国飞 (1)、左宗玉 (2)、吴云洁 (4)	2021-02-01	Practical Fixed-Time position Tracking Control of Permanent Magnet DC Torque Motor Systems	代表作论文 2, 必备附件 1.2
3	论文	李国飞 (1)、吴云洁 (4)	2018-11-01	Adaptive fault-tolerant cooperative guidance law for simultaneous arrival	代表作论文 3, 必备附件 1.3
4	论文	左宗玉 (2)、田栢苓 (3)	2020-04-01	Distributed Consensus Observer for Multiagent Systems With High-Order Integrator Dynamics	代表作论文 4, 必备附件 1.4
5	论文	左宗玉 (2)、田栢苓 (3)	2018-08-30	Fixed-time stabilization of high-order integrator systems with mismatched disturbances	代表作论文 5, 必备附件 1.5

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：李国飞