



附表 1

完成人合作关系说明

本项目由倪骏康、唐漾、曹进德、金鑫共同完成：

1) 倪骏康、唐漾合作发表论文 2 篇，包括代表性论文 3（科学发现三），提出了跟踪误差的预定时间分布式观测器，基于切换法和饱和函数法的预定时间滑模控制奇异性消除方法，给出了满足收敛时间要求的控制器设计方法，降低了收敛时间估计的保守性，方便了控制器设计，作为成果“受限多智能体系统协同控制”的完成人，获得了 2024 年陕西省高等学校科学技术研究优秀成果一等奖；

2) 倪骏康、曹进德合作发表论文 4 篇，作为成果“受限多智能体系统协同控制”的完成人，获得了 2024 年陕西省高等学校科学技术研究优秀成果一等奖；

3) 唐漾、金鑫合作发表论文 20 余篇，包括代表性论文 4（科学发现一），提出了通信限制下非欧氏空间多智能体系统基于轴角表示的固定时事件触发姿态控制。

第一完成人签名：

倪骏康



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	论文合著	倪骏康 /1; 唐漾 /2	2016 年 1 月 1 日	至今	Predefined- Time Consensus Tracking of Second-Ord er Multiagent Systems	代表性论文 3
2	共同获奖	倪骏康 /1; 唐漾 /2; 曹进 德/3	2015 年 1 月 1 日	至今	受限多智能 体系统协同 控制	其他附件 9(陕 西高等学校科 学技术研究优 秀成果奖 1)
3	论文合著	唐漾/2; 金鑫/4	2017 年 1 月 1 日	至今	Event-Trigg ered Fixed-Time Attitude Consensus With Fixed and Switching Topologies	代表性论文 4

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:

倪骏康