

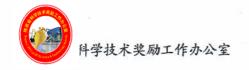
附表1

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。 2025

第一完成人签名: 化粉末



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	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: 化聚焦