



## 附表 1

### 完成人合作关系说明

第一完成人李亚超与第二完成人张廷豪共同发表论文“A Modified Range Model and Extended Omega-K Algorithm for High-Speed-High-Squint SAR With Curved Trajectory”(代表性论文[1]);与第五完成人张磊共同发表论文“Resolution Enhancement for Inversed Synthetic Aperture Radar Imaging Under Low SNR via Improved Compressive Sensing”(代表性论文[3]);与第三完成人郭艳红共同发表论文“Multi-UAV Trajectory Optimization Under Dynamic Threats: An Enhanced GWO Algorithm Integrating NGA Prior and Real-Time Data”;与第二完成人张廷豪、第四完成人蒲巍、第六完成人毛德庆共同获得授权发明专利“空间时变加速度的曲线轨迹 SAR 成像方法及装置”(专利授权号: CN120630210B)。

第一完成人签名:



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   | 李亚超/1;<br>张廷豪/2                    | 2023 年 03<br>月 10 日 | A Modified Range Model<br>and Extended Omega-K<br>Algorithm for High-<br>Speed-High-Squint SAR<br>With Curved Trajectory                     | 代表性论文<br>[1] |
| 2  | 论文   | 李亚超/1;<br>张磊/5                     | 2010 年 06<br>月 07 日 | Resolution Enhancement<br>for Inversed Synthetic<br>Aperture Radar Imaging<br>Under Low SNR via<br>Improved Compressive<br>Sensing           | 代表性论文<br>[3] |
| 3  | 论文   | 李亚超/1;<br>郭艳红/3                    | 2025 年 05<br>月 11 日 | Multi-UAV Trajectory<br>Optimization Under<br>Dynamic Threats: An<br>Enhanced GWO<br>Algorithm Integrating a<br>Priori and Real-Time<br>Data | 未列入附件        |
| 4  | 发明专利 | 李亚超/1;<br>张廷豪/2;<br>蒲巍/4;<br>毛德庆/6 | 2025 年 10<br>月 17 日 | 空间时变加速度的曲线<br>轨迹 SAR 成像方法和<br>装置                                                                                                             | 未列入附件        |

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：