



附表 1

完成人合作关系说明

项目第一完成人李慧平与主要完成人刘昌鑫、严卫生、高剑曾隶属于西北工业大学水下信息处理与控制国家级重点实验室，徐德民院士曾任该实验室主任。项目完成人李慧平的硕士导师以及严卫生、高剑、刘昌鑫的博士导师均为徐德民院士。项目第一完成人李慧平与第二完成人贺宁在加拿大攻读博士学位期间相识，均开展模型预测控制方向的研究，并与其回国任教后开展了深入系统的合作研究。项目第一完成人李慧平与主要完成人梁洪涛均毕业西北工业大学航海学院自动控制系，主要研究方向均包括水下航行器控制，项目第一完成人李慧平与其入职陕西师范大学后持续保持实质性合作。

2013 年 10 月，第一完成人李慧平加入西北工业大学，与主要完成人严卫生、高剑开展无人系统优化控制方面的研究工作，合作发表多篇预测控制方面的学术论文，其中，李慧平与严卫生合作发表代表性论著 3 和 4；李慧平与高剑合作发表代表性论著 5。

2016 年 5 月，第一完成人李慧平协助徐德民院士指导主要完成人刘昌鑫开展博士研究工作，合作发表多篇预测控制方面的学术论文，包括代表性论著 5。

2017 年 7 月，第二完成人贺宁入职西安建筑科技大学后，与第一完成人李慧平在预测控制方向开展深入和持续性的合作研究，合作发表多篇论著，包括代表性论著 6。

2018 年 5 月，第一完成人李慧平与主要完成人梁洪涛在水下航行器协同控制方面开展深入合作，此后合作发表多篇学术论著，包括代表性论著 7。

第一完成人签名：李慧平



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	李慧平（1）、严卫生（5）	2014.10	2021.02	Distributed receding horizon control of constrained nonlinear vehicle formations with guaranteed gamma-gain stability、Continuous-time model predictive control of under-actuated spacecraft with bounded control torques	代表性论文 3、4 （必备附件 1-3、1-4）
2	论文合著	李慧平（1）、刘昌鑫（3）、高剑（6）	2016.05	2022.03	Robust self-triggered min-max model predictive control for discrete-time nonlinear systems	代表性论文 5 （必备附件 1-5）
3	专著合著	贺宁（2）、李慧平（1）	2017.07	2024.06	事件触发弹性预测控制方法及应用	代表性论著 6 （必备附件 1-6）
4	专著合著	梁洪涛（4）、李慧平（1）	2018.05	2024.07	微小型无人水下航行器集群协同理论与应用	代表性论著 7 （必备附件 1-7）
5	奖励项目合作	李慧平（1）、刘昌鑫（3）、高剑（6）	2016.05	2022.03	自主无人系统优化与鲁棒控制（陕西高等学校科学技术一等奖）	其他附件 15



陕西省科学技术奖励工作办公室

6	奖励项目合作	李慧平(1)、刘昌鑫(3)、高剑(6)、严卫生(5)	2017.07	2023.04	自主水下航行器的模型预测控制理论与方法(陕西高等学校科学技术研究优秀成果一等奖)	其他附件 16
---	--------	----------------------------	---------	---------	--	---------

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: 李慧平

2026年度提名书正式版本