## Weihua Li

## List of Publications by Year in descending order

Source: https://exaly.com/author-pdf/7863545/publications.pdf

Version: 2024-02-01

		1040056	1125743	
16	188	9	13	
papers	citations	h-index	g-index	
16	16	16	35	
all docs	docs citations	times ranked	citing authors	

#	Article	IF	CITATIONS
1	Bipartite Formation Tracking for Multi-Agent Systems Using Fully Distributed Dynamic Edge-Event-Triggered Protocol. IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica, 2022, 9, 847-853.	13.1	24
2	Fully Distributed Dynamic Event-Triggered Bipartite Formation Tracking for Multiagent Systems With Multiple Nonautonomous Leaders. IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 2023, 34, 7453-7466.	11.3	19
3	Containment control of general linear multi-agent systems by event-triggered control mechanisms. Neurocomputing, 2021, 433, 263-274.	5.9	18
4	Fully Distributed Dynamic Edge-Event-Triggered Current Sharing Control Strategy for Multibus DC Microgrids With Power Coupling. IEEE Transactions on Industrial Informatics, 2023, 19, 5667-5678.	11.3	16
5	Fully distributed event-triggered consensus protocols for multi-agent systems with physically interconnected network. Neurocomputing, 2020, 418, 191-199.	5.9	15
6	Distributed Bipartite Adaptive Event-Triggered Fault-Tolerant Consensus Tracking for Linear Multiagent Systems Under Actuator Faults. IEEE Transactions on Cybernetics, 2022, 52, 11313-11324.	9.5	15
7	Fully distributed event-triggered bipartite formation tracking for multi-agent systems with multiple leaders and matched uncertainties. Information Sciences, 2022, 596, 537-550.	6.9	14
8	Fully Distributed Formation Control of General Linear Multiagent Systems Using a Novel Mixed Selfand Event-Triggered Strategy. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, 2022, 52, 5736-5745.	9.3	13
9	Fully Distributed Event/Self-Triggered Bipartite Output Formation-Containment Tracking Control for Heterogeneous Multiagent Systems. IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, 2023, 34, 7851-7860.	11.3	13
10	Distributed edge-event triggered consensus control for multi-agent systems by edge-based asynchronous communications. Applied Mathematics and Computation, 2021, 397, 125920.	2.2	9
11	Fully Distributed Event-Triggered Bipartite Formation Tracking Control for Heterogeneous Multi-Agent Systems on Signed Digraph. IEEE Transactions on Circuits and Systems II: Express Briefs, 2022, 69, 2181-2185.	3.0	8
12	Time-varying delay-dependent finite-time boundedness with mml:math xmlns:mml="http://www.w3.org/1998/Math/MathML" altimg="si10.svg"> <mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml:mrow><mml< td=""><td>ml<b>:50.9</b>&gt;â^ž</td><td>7ml:mi&gt;</td></mml<></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow></mml:mrow>	ml <b>:50.9</b> >â^ž	7ml:mi>
13	419-426.  Neurodynamic Programming and Tracking Control for Nonlinear Stochastic Systems by PI Algorithm.  IEEE Transactions on Circuits and Systems II: Express Briefs, 2022, 69, 2892-2896.	3.0	7
14	Reliable Hâ^ž guaranteed cost control for uncertain switched fuzzy stochastic systems with multiple time-varying delays and intermittent actuator and sensor faults. Neural Computing and Applications, 2021, 33, 1343-1365.	5.6	5
15	Fully distributed event-triggered time-varying formation control of multi-agent systems subject to mode-switching denial-of-service attacks. Applied Mathematics and Computation, 2022, 414, 126645.	2.2	5
16	Fully Distributed Adaptive Event-Triggered Leaderless Consensus Protocol for Physically Interconnected Multi-agent Systems., 2020, , .		0