

Сведения об официальном оппоненте
 по диссертации Белова Ивана Романовича
 «Анизотропийная фильтрация для линейных дискретных нестационарных систем
 с мультипликативными шумами»
 по специальности 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка
 информации
 (в отраслях информатики, вычислительной техники и автоматизации)
 на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук

Фамилия, имя, отчество	Пакшин Павел Владимирович
Гражданство	Гражданин Российской Федерации
Ученая степень	Доктор физико-математических наук, 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации
Ученое звание	Профессор
Основное место работы:	
Почтовый индекс, адрес, телефон, адрес электронной почты, адрес официального сайта организации	<i>сведения об организации:</i> 603950, г. Нижний Новгород, ул. Минина, 24; (831) 436-23-25 nntu@nntu.ru; https://www.nntu.ru <i>сведения о филиале:</i> 607227, Нижегородская обл., г. Арзамас, ул. Калинина, д. 19; (83147) 7-08-20; apingtu@apingtu.edu.ru; https://api.nntu.ru
Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Нижегородский государственный технический университет им. Р.Е. Алексеева»
Наименование подразделения	Кафедра прикладной математики Арзамасского политехнического института (филиала) НГТУ
Должность	Заведующий кафедрой
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	
1.	Pakshin P. Repetitive process based stochastic iterative learning control design for linear dynamics [Electronic resource] / P. Pakshin, J. Emelianova, K. Galkowski, E. Rogers // Systems & Control Letters. – 2020. – Vol. 137. – 9 p. – Article number 104625. – URL: https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0167691120300050?via%3Dihub (access date: 16.06.2021). – DOI: 10.1016/j.sysconle.2020.104625. (<i>Web of Science</i>).
2.	Пакшин П. В. Управление с итеративным обучением мультиагентной системой в условиях случайных возмущений / П. В. Пакшин, А. С. Копосов, Ю. П. Емельянова // Автоматика и телемеханика. – 2020. – № 3. – С. 132–

	156. – DOI: 10.31857/S0005231020030083. <i>в переводной версии журнала, входящей в Web of Science:</i> Pakshin P. V. Iterative Learning Control of a Multiagent System under Random Perturbations / P. V. Pakshin, A. S. Kopusov, J. P. Emelianova // Automation and Remote Control. – 2020. – Vol. 1, № 3. – P. 483–502. – DOI: 10.1134/S0005117920030078.
3.	Емельянова Ю. П. Синтез управления с итеративным обучением на основе наблюдателя состояния / Ю. П. Емельянова, P. V. Pakshin // Автоматика и телемеханика. – 2019. – № 9. – С. 9–24. – DOI: 10.1134/S0005231019090034. <i>в переводной версии журнала, входящей в Web of Science:</i> Emelianova J. P. Iterative Learning Control Design Based on State Observer / J. P. Emelianova, P. V. Pakshin // Automation and Remote Control. – 2019. – Vol. 80, № 9. – P. 1561–1573. – DOI: 10.1134/S0005117919090017.
4.	Pakshin P. Passivity based stabilization of repetitive processes and iterative learning control design / P. Pakshin J. Emelianova, M. Emelianov, K. Galkowski, E. Rogers // Systems & Control Letters. – 2018. – Vol. 122. – P. 101–108 – DOI: 10.1016/j.sysconle.2018.09.003. (<i>Web of Science</i>).
5.	Pakshin P. Stabilization of two-dimensional nonlinear systems described by Fornasini-Marchesini and Roesser models / P. Pakshin, J. Emelianova, K. Galkowski, E. Rogers // Siam Journal on Control and Optimization. – 2018. – Vol. 56. – P. 3848–3866. – DOI. 10.1137/16M1076575. (<i>Web of Science</i>).
6.	Pakshin P. Dissipativity and stabilization of nonlinear repetitive processes / P. Pakshin, J. Emelianova, M. Emelianov, K. Galkowski, E. Rogers // Systems and Control Letters. – 2016. – Vol. 91. – P. 14–20. – DOI: 10.1016/j.sysconle.2016.01.005. (<i>Web of Science</i>).
Публикации официального оппонента по теме диссертации в сборниках материалов конференций, представленных в изданиях, входящих в Web of Science	
7.	Emelianova J. Observer Based Iterative Learning Control of Uncertain Plant / J. Emelianova, P. Pakshin, M. Emelianov // IFAC PapersOnLine. – 2019. – Vol. 52 : 13th International-Federation-of-Automatic-Control (IFAC) Workshop on Adaptive and Learning Control Systems (ALCOS). Winchester, England, December 04–06, 2019. – 2019. – № 29. – P. 298–303. – DOI 10.1016/j.ifacol.2019.12.698.
8.	Pakshin P. Stability analysis of 2D Roesser systems via vector Lyapunov functions / P. Pakshin, J. Emelianova, K. Galkowski, E. Rogers // IFAC-PapersOnLine. – 2017. – Vol. 50 : 20th World Congress of the International-Federation-of-Automatic-Control (IFAC). Toulouse, France, July 09–14, 2017. – № 1. – P. 4126–4131. – DOI: 10.1016/j.ifacol.2017.08.799.
9.	Pakshin P. Pass profile exponential and asymptotic stability of nonlinear repetitive processes / P. Pakshin, J. Emelianova, M. Emelianov, K. Galkowski, E. Rogers // IFAC-PapersOnLine. – 2017. – Vol. 50 : 20th World Congress of the International-Federation-of-Automatic-Control (IFAC). Toulouse, France, July 09–14, 2017. – № 1. – P. 4138–4143. – DOI: 10.1016/j.ifacol.2017.08.801.

