

Сведения об официальном оппоненте
по диссертационной работе

Белова Алексея Анатольевича

на тему «**Методы и алгоритмы анизотропийного управления линейными дескрипторными и параметрически неопределенными системами**»,
представленной на соискание ученой степени доктора физико-математических наук по специальности 05.13.01 – системный анализ, управление и обработка информации (в отраслях информатики, вычислительной техники и автоматизации).

Фамилия, имя, отчество официального оппонента	Пакшин Павел Владимирович
Ученая степень	Доктор физико-математических наук
Ученое звание (при наличии)	Профессор
Наименование отрасли науки и научной специальности, по которым защищена диссертация	05.13.01 – системный анализ, управление и обработка информации
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Нижегородский государственный технический университет им. Р.Е. Алексеева»
Наименование подразделения	Арзамасский политехнический институт (филиал)
Почтовый индекс, адрес, телефон, адрес электронной почты, адрес официального сайта организации	<i>организация:</i> 603950, г. Нижний Новгород, ул. Минина, 24; (831) 436-23-25 nntu@nntu.ru https://www.nntu.ru <i>подразделение:</i> 607227, Нижегородская обл., г. Арзамас, ул. Калинина, д. 19; (83147) 7-08-20; apingtu@apingtu.edu.ru https://api.nntu.ru
Занимаемая должность	Заведующий кафедрой прикладной математики
Телефон	+7-910-122-41-89
Адрес электронной почты	pakshinpv@gmail.com
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none">1. P. Pakshin, J. Emelianova, E. Rogers, K. Gałkowski. Iterative Learning Control Design for Nonlinear Systems with Reference Trajectory Switching. // IFAC-PapersOnLine, vol. 55, issue 12, pp. 488-493, 2022. doi: 10.1016/j.ifacol.2022.07.3592. P. Pakshin, J. Emelianova, M. Emelianov. Iterative Learning Control of Stochastic Linear Systems under Switching of the Reference Trajectory and Parameters. // 2021 29th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED), pp. 1311-1316, 2021. doi: 10.1109/MED51440.2021.9480192.3. P. Pakshin, J. Emelianova. Iterative Learning Control Design for Discrete-Time Stochastic Switched Systems // Autom Remote Control,

- vol. 81, pp. 2011–2025, 2020. doi: 10.1134/S0005117920110053
4. P. Pakshin, J. Emelianova. Stability of Nonlinear Discrete Repetitive Processes with Switching. // 2020 European Control Conference (ECC), pp. 17-22, 2020. doi: 10.23919/ECC51009.2020.9143611.
 5. P. Pakshin, A. Kuposov, J. Emelianova. Iterative Learning Control of a Multiagent System under Random Perturbations. // Autom Remote Control, vol. 81, pp. 483–502, 2020. doi: 10.1134/S0005117920030078
 6. P. Pakshin, J. Emelianova, E. Rogers, K. Gałkowski. Repetitive process based stochastic iterative learning control design for linear dynamics. // Systems & Control Letters, vol. 137, 104625, 2020. doi: 10.1016/j.sysconle.2020.104625
 7. P. Pakshin, J. Emelianova, E. Rogers, K. Gałkowski. Iterative Learning Control for Switched Systems in the Presence of Input Saturation. // IFAC-PapersOnLine, vol. 53, issue 2, pp. 1444-1449, 2020. doi: 10.1016/j.ifacol.2020.12.1917
 8. J. Emelianova, P. Pakshin, M. Emelianov. Stability of Switched Differential Repetitive Processes and Iterative Learning Control Design. // IFAC-PapersOnLine, vol. 53, issue 2, pp. 1456-1461, 2020. doi: 10.1016/j.ifacol.2020.12.1931
 9. J. Emelianova, P. Pakshin, K. Galkowski, E. Rogers. Constrained Observer Based Iterative Learning Control Design in the Repetitive Process Setting. // 2019 IEEE 58th Conference on Decision and Control (CDC), pp. 6530-6535, 2019. doi: 10.1109/CDC40024.2019.9028906.
 10. J. Emelianova, P Pakshin. Iterative Learning Control Design Based on State Observer. // Autom Remote Control, vol. 80, pp. 1561–1573, 2019. doi: 10.1134/S0005117919090017
 11. J. Emelianova, P. Pakshin, K. Galkowski, E. Rogers. Dissipative Stabilization of Nonlinear Repetitive Processes with an Iterative Learning Control Application. // 2019 American Control Conference (ACC), pp. 2861-2866, 2019. doi: 10.23919/ACC.2019.8814733
 12. P. Pakshin, J. Emelianova, K. Galkowski, E. Rogers. Iterative Learning Control Design for Discrete Stochastic Linear Systems. // 2019 18th European Control Conference (ECC), pp. 3766-3771, 2019. doi: 10.23919/ECC.2019.8796042
 13. P. Pakshin, J. Emelianova, K. Gałkowski, E. Rogers. Stabilization of Two-Dimensional Nonlinear Systems Described by Fornasini--Marchesini and Roesser Models. // SIAM Journal on Control and Optimization, vol. 56, issue 5, pp. 3848-3866, 2018,

	<p>doi: 10.1137/16M1076575</p> <p>14. P. Pakshin, J. Emelianova, M. Emelianov, K. Galkowski, E. Rogers. Passivity based stabilization of repetitive processes and iterative learning control design. // Systems & Control Letters, vol. 122, pp. 101-108, 2018. doi: 10.1016/j.sysconle.2018.09.003</p>
--	---

Даю согласие выступить в качестве официального оппонента по диссертации Белова А.А. «Методы и алгоритмы анизотропного управления линейными дескрипторными и параметрически неопределенными системами».

Официальный оппонент
 Заведующий кафедрой прикладной математики
 АПИ НГТУ доктор физико-математических наук
 профессор

25 августа 2022 г.

 П.В Пакшин /

Подпись П. В. Пакшина и достоверность
 представленных сведений удостоверяю
 Директор Арзамасского политехнического
 института (филиала) НГТУ



 В.В. Глебов