

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Ласточкина Константина Андреевича

на тему «Адаптивные наблюдатели физических состояний линейных динамических систем», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика

Полное наименование организации	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем машиноведения Российской академии наук
Сокращенное наименование организации	ИПМаш РАН
Почтовый индекс, адрес	199178, Санкт-Петербург, Большой пр. ВО, дом 61
Телефон	+7 (812) 321-47-78
Адрес электронной почты	ipmash@ipme.ru
Веб-сайт	https://ipme.ru/
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	
1.	Dolgopolik M.V., Fradkov A.L., Andrievsky B. State estimation of the semilinear wave equation over the limited capacity communication channel // Nonlinear Analysis: Hybrid Systems. – 2024. – Vol. 53. – P. 101500. – DOI 10.1016/j.nahs.2024.101500. – EDN JYHQSM.
2.	Semenov A., Fradkov A. Identification of Parameters of Conservative Multispecies Lotka-Volterra System Based on Sampled Data // Mathematics. – 2024. – Vol. 12, No. 2. – P. 248. – DOI 10.3390/math12020248. – EDN EEZOCQ.
3.	Wang Ning, Xu Dan, Kuznetsov N.V., Bao Han, Chen Mo, Xu Quan. Experimental observation of hidden Chua's attractor // Chaos, Solitons & Fractals. – 2023. – Vol. 170. – P. 113427. – DOI 10.1016/j.chaos.2023.113427. – EDN IHOXPQ.
4.	Фуртат И.Б., Гущин П.А., Нгуен Б.Х., Колесник Н.С. Адаптивное управление с гарантией заданного качества регулирования // Управление большими системами: сборник трудов. – 2023. – № 102. – С. 44-57. – DOI 10.25728/ubs.2023.102.3. – EDN CTTIBY.
5.	Lipkovich M. Adaptive Absolute Stabilization of SISO Systems Based on Circle Criterion // IEEE Control Systems Letters. – 2022. – Vol. 6. – P. 2353-2358. – DOI 10.1109/LCSYS.2022.3153454. – EDN IJGXCP.
6.	Андриевский Б.Р., Фуртат И.Б. Наблюдатели возмущений: методы и приложения. Часть 1. Методы // Автоматика и телемеханика. – 2020. – № 9. – С. 3-61. – DOI 10.31857/S0005231020090019. – EDN GZVYGA.
7.	Андриевский Б.Р., Фуртат И.Б. Наблюдатели возмущений: методы и приложения. Часть 2. Приложения // Автоматика и телемеханика. – 2020. – № 10. – С. 35-92. – DOI 10.31857/S0005231020100025. – EDN IBYYUE.
8.	Фуртат И.Б., Гущин П.А., Копысова Е.А. Нелинейные законы управления, построенные на базе линейных с использованием нечетных функций // Управление большими системами: сборник трудов. – 2023. – № 102. – С. 58-75. – DOI 10.25728/ubs.2023.102.4. – EDN GSYUAL.
9.	Фуртат И.Б., Жуков Ю.А., Коротков Е.Б., Пряничников Р.А. Адаптивное нейросетевое управление универсальным мехатронным модулем космического назначения // Известия высших учебных заведений. Авиационная техника. – 2023. – № 3. – С. 41-50. – EDN EFYQDD.

10.	Фуртат И.Б., Гушин П.А. Управление динамическими объектами с гарантией нахождения регулируемого сигнала в заданном множестве //Автоматика и телемеханика. – 2021. – №. 4. – С. 121-139. – EDN: PRWGIZ.
11.	Smirnova V., Proskurnikov A., Titov R. Refined frequency estimates for stability domains of synchronization systems // Cybernetics and Physics. – 2022. – Vol. 11, No. 2. – P. 106-114. – EDN MHGNNS.
12.	Furtat I., Fridman E. Delayed Disturbance Attenuation via Measurement Noise Estimation // IEEE Transactions on Automatic Control. – 2021. – Vol. 66, No. 11. – P. 5546-5553. – DOI 10.1109/TAC.2021.3054238. – EDN YUAESX.
13.	Andrievsky B., Kuznetsov N.V., Kudryashova E.V., Kuznetsova O.A., Zaitceva I. Signal-parametric discrete-time adaptive controller for pneumatically actuated Stewart platform // Control Engineering Practice. – 2023. – Vol. 138. – P. 105616. – DOI 10.1016/j.conengprac.2023.105616. – EDN BIKYVX
14.	Плотников С.А., Фрадков А.Л. Адаптивная идентификация параметров для класса моделей нейронных ансамблей с применением к эргатическим системам // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2024. – Т. 25, № 1. – С. 13-18. – DOI 10.17587/mau.25.13-18. – EDN YAOMII.
15.	Рыбалко А.В., Фрадков А.Л. Идентификация двух моделей нейронов ФитцХью-Нагумо на основе метода скоростного градиента и фильтрации // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2023. – Т. 24, № 7. – С. 346-351. – DOI 10.17587/mau.24.346-351. – EDN VUSQDN.

ИПМаш РАН подтверждает согласие выступить ведущей организацией по диссертационной работе Ласточкина К.А. «Адаптивные наблюдатели физических состояний линейных динамических систем», а также тот факт, что соискатель не является ее сотрудником и не имеет научных работ по теме диссертации, подготовленных в соавторстве с сотрудниками.

Директор



[Handwritten signature]

В.А. Полянский

27.02.2025г.

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ НАУКИ
ИНСТИТУТ ПРОБЛЕМ МАШИНОВЕДЕНИЯ
РОССИЙСКОЙ АКАДЕМИИ НАУК
(ИПМаш РАН)**



В.О., Большой пр-т, д. 61, Санкт-Петербург, 199178
Тел.: +7 (812) 321-47-78, факс: +7 (812) 321-47-71;
<https://ipme.ru>, e-mail: ipmash@ipme.ru

ОКПО 04850273 ОГРН 1037800003560 ИНН 7801037069 КПП 780101001

Исх.№ 125.10/39 от 27.02 2025 г.

Председателю диссертационного совета
24.1.107.02 при Федеральном государственном
бюджетном учреждении науки
«Институт проблем управления им. В.А.
Трапезникова Российской академии наук»,
доктору физико-математических наук,
Хлебникову Михаилу Владимировичу

Уважаемый Михаил Владимирович!

Федеральное государственное бюджетное учреждение науки «Институт проблем машиноведения Российской академии наук» в ответ на ваше письмо 46-7/622 от 20.02.2025 г. дает согласие выступить в качестве ведущей организации по диссертации Ласточкина Константина Андреевича на тему «Адаптивные наблюдатели физических состояний линейных динамических систем», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 2.3.1 «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика».

Директор



В.А. Полянский