

Сведения об официальном оппоненте
по диссертационной работе
Кокунько Юлии Георгиевны
на тему

«Методы и алгоритмы динамического дифференцирования и сглаживания
сигналов, задающих траектории мобильных роботов»,
представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук
по специальности 2.3.1. «Системный анализ, управление и обработка информации,
статистика»

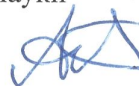
Фамилия, имя, отчество официального оппонента	Голубев Алексей Евгеньевич
Ученая степень	кандидат физико-математических наук
Ученое звание (при наличии)	доцент по специальности “Системный анализ, управление и обработка информации”
Наименование отрасли науки и научной специальности, по которым защищена диссертация	05.13.01 “Системный анализ, управление и обработка информации”
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского Российской академии наук
Занимаемая должность, подразделение	старший научный сотрудник лаборатории Механики систем
Почтовый индекс, адрес	119526, Москва, пр-т Вернадского, д. 101, корп. 1
Телефон	8 495 434-20-10
Адрес электронной почты	alexgmmd@bmstu.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	1. Golubev, A.E., Utkina, N.V. Stabilization of passive dynamical systems with actuator and sensor disturbances // IFAC-PapersOnLine. – 2020. – Vol. 53, No. 2. – P. 5807–5812. DOI: 10.1016/j.ifacol.2020.12.1622 2. Golubev, A.E. Constrained trajectory planning for second-order chained form systems using time polynomials // IFAC-PapersOnLine. – 2020. – Vol. 53, No. 2. – P. 5530–5535. DOI: 10.1016/j.ifacol.2020.12.1562 3. Golubev A.E., Glazkov T.V. Nonlinear quadrotor control based on Simulink Support Package for Parrot Minidrones // CEUR Workshop Proceedings. – 2020. – Vol. 2783. – P. 113–127. 4. Golubev, A.E., Utkina, N.V. Polynomial-based trajectory planning for affine dynamical systems under state and input constraints // Proceedings of the 15th International Conference “Stability and Oscillations of Nonlinear Control Systems” (Pyatnitskiy's Conference, STAB-2020). 3–5 June 2020. Moscow. – IEEE Xplore, 2020. – P. 9140697 (1–4). DOI: 10.1109/STAB49150.2020.9140697 5. Голубев А.Е. Построение программных движений

	механических систем с учетом ограничений при помощи многочленов третьего порядка // Известия РАН. Теория и системы управления. – 2021. – №2. – С. 126–137. DOI: 10.31857/S0002338820060049 6. Golubev A. E. Modeling and simulation of cerebral blood flow autoregulation considered as an output regulation control problem // Dal'nevost. Mat. Zh. – 2022. – Vol. 22, No 2. – P. 170–175. DOI: https://doi.org/10.47910/FEMJ202220. 7. Golubev A.E. Cerebral blood flow regulation using nonlinear control theory tools // Proceedings of the 16th International Conference “Stability and Oscillations of Nonlinear Control Systems” (Pyatnitskiy’s Conference, STAB-2022). 1–3 June 2022. Moscow. – IEEE Xplore, 2022. – P. 180536 (1–4). DOI: 10.1109/STAB54858.2022.9807477 8. Голубев А.Е. Стабилизация программных движений механических систем с учетом ограничений // Известия РАН. Теория и системы управления. – 2023. – №4. – С. 153–167. DOI: 10.31857/S0002338823040054 9. Golubev A.E. Trajectory planning for mechanical systems in the presence of dynamic obstacles // Journal of Physics: Conference Series. – 2023. – Vol. 2514. – P. 012011. DOI:10.1088/1742-6596/2514/1/012011 10. Голубев А.Е. Стабилизация нелинейных динамических систем с учетом ограничений на состояния при помощи метода бэкстеппинга // Дифференциальные уравнения. – 2024. – Т. 60, № 5. – С. 660–671. DOI: 10.31857/S0374064124050074
--	---

Даю согласие выступить в качестве официального оппонента по диссертации Кокунько Ю.Г. «Методы и алгоритмы динамического дифференцирования и сглаживания сигналов, задающих траектории мобильных роботов»

На включение персональных данных в документы, связанные с работой диссертационного совета, и их дальнейшую обработку согласен.

Старший научный сотрудник лаборатории Механики систем
Федерального государственного бюджетного учреждения науки
Института проблем механики им. А.Ю. Ишлинского
Российской академии наук, к.ф.-м.н., доц.



А.Е. Голубев



Подпись Голубев А.Е. заверяю
Ученый секретарь
ИПМех РАН М.А. Котов
09.10.2024