

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Антипова Алексея Семеновича «Блочный метод синтеза сигмоидальных обратных связей для мехатронных систем при действии возмущений», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.1 – «Системный анализ, управление и обработка информации».

Полное наименование организации в соответствии с Уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки «Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского Российской академии наук»
Сокращенное наименование организации в соответствии с Уставом	ИПМех РАН
Почтовый индекс, адрес организации	119526, Россия, г. Москва, проспект Вернадского, д. 101, корп. 1
Телефон	+74954340017
Адрес электронной почты	ipm@ipmnet.ru
Веб-сайт	www.ipmnet.ru
Список основных публикаций ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none">1. Ананьевский И.М., Ишханян Т.А. Управление твердым телом, несущим диссипативные осцилляторы, в присутствии возмущений // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2019. № 1. С. 42-51.2. Ананьевский И.М. Управление трехзвенным перевернутым маятником в окрестности положения равновесия // Прикладная математика и механика. 2018. Т. 82. № 2. С. 149-155.3. Ананьевский И.М., Ишханян Т.А. Управление платформой с осцилляторами в присутствии сухого трения // Труды Института математики и механики УрО РАН. 2017. № 1. С. 20-26.4. Ovseevich A., Ananievski I. Robust Feedback Control for a Linear Chain of Oscillators //

- Journal of Optimization Theory and Applications. 2021. Vol. 188. No. 1. P. 307-316.
5. Акуленко Л.Д., Болотник Н.Н., Борисов А.Е., Гавриков А.А., Емельянов Г.А. Управление ориентацией объекта на вращающемся основании с помощью двухступенчатого электропривода // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2019. № 6. С. 3-17.
 6. Корнеев В.А. Защита объекта на подвижном основании с помощью управления с упреждением и запаздыванием при ограниченных возмущениях // Известия Российской академии наук. Механика твердого тела. 2021. № 4. С. 18-35.
 7. Корнеев В.А. Защита объекта на подвижном основании с помощью упреждающего управления при наихудших возмущениях // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. 2019. № 1. С. 89-97.
 8. Fedorov A., Ovseevich A. Asymptotically optimal dry-friction like control for a simplest distributed system // IFAC-PapersOnLine. 2018. Vol. 51. No. 32. P. 87-92.
 9. Глазков Т.В., Голубев А.Е. Отслеживание программного изменения углового положения квадрокоптера // Математика и математическое моделирование. 2017. № 5. С. 15-28.
 10. Bolotnik N., Figurina T. Optimal control of a two-body limbless crawler along a rough horizontal straight line // Nonlinear Dynamics. 2020. Vol. 102. No. 3. P. 1627-1642.
 11. Болотник Н.Н., Фигурина Т.Ю. Управление системой двух взаимодействующих тел на шероховатой наклонной плоскости // Материалы XV Международной конференции «Устойчивость и колебания

	<p>нелинейных систем управления» (конференция Пятницкого) (Москва, 2020). М.: ИПУ РАН, 2020. С. 109-112.</p> <p>12. Решмин С.А. Пороговая абсолютная величина релейного управления при наискорейшем приведении спутника в гравитационно-устойчивое положение // Доклады Академии наук. 2018. Т. 480. № 6. С. 671-675.</p> <p>13. Ananievski I. Control of a cart with viscoelastic links under uncertainty // Cybernetics and Physics. 2017. Vol. 6. No. 4. P. 160-165.</p> <p>14. 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.</p>
--	---

Ученый секретарь ИПМех РАН,
кандидат физико-математических наук



M.A. Kotov

М.А. Котов

ПОДПИСЬ *М.А. Котов* И.А. Сафронев
Зам. канцелярией 19 10 2021 г.

«19» октября 2021 г.