

Сведения об официальном оппоненте
по диссертации Дарьиной Анны Николаевны
«Методы решения задач оптимального управления с фазовыми ограничениями,
возникающими в робототехнике», представленную на
соискание ученой степени доктора физико-математических наук
по специальности 1.2.3 — «Теоретическая информатика, кибернетика»

Фамилия, имя, отчество (при наличии)	Пакшин Павел Владимирович
Ученая степень	Доктор физико-математических наук
Шифр специальности, по которой оппонентом защищена диссертация	01.01.11 – системный анализ и автоматическое управление (соответствует специальности 2.3.1 в новой номенклатуре ВАК)
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации в соответствии с уставом, являющейся основным местом работы оппонента	Арзамасский политехнический институт (филиал) Федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Нижегородский государственный технический университет им. Р.Е. Алексеева»
Сокращённое наименование	АПИ НГТУ, Арзамасский политехнический институт (филиал) ФГБОУ ВО «Нижегородский государственный технический университет им. Р.Е. Алексеева»
Наименование структурного подразделения	Кафедра прикладной математики
Должность	Заведующий кафедрой
Почтовый адрес	607227, г. Арзамас, ул. Калинина, 19
Адрес электронной почты	pakshinpv@gmail.com
Номер телефона для связи	+7 910 1224189

Список основных публикаций по теме диссертации за последние 5 лет и специальности
соискателя:

[1] Пакшин П.В., Емельянова Ю.П., Емельянов М.А. Алгоритмы управления с итеративным обучением высшего порядка для линейных систем // Журнал вычислительной математики и математической физики. 2024. Т. 64, № 4. С. 644-657. DOI: 10.31857/S0044466924040056

[2] Пакшин П.В., Емельянова Ю.П., Роджерс Э. Синтез управления с итеративным обучением для дискретных систем на основе наблюдателя состояния с использованием метода тяжелого шарика // Автоматика и телемеханика. 2024. № 8. С. 99-118. DOI: 10.31857/S0005231024080074

[3] Pakshin P., Emelianova J., Emelianov M. Iterative learning control design for a discrete-time system under delay along the sample trajectory and input backlash // Cybernetics and Physics. 2023. V. 12, № 2. P. 136-144. DOI: 10.35470/2226-4116-2023-12-2-136-144

[4] А. С. Копосов, П. В. Пакшин. Управление с итеративным обучением стохастическими мультиагентными системами с изменяемой желаемой траекторией и топологией // Автоматика и телемеханика. 2023. № 6. С.79-99.
DOI: 10.31857/S0005231023060053

[5] Pakshin P., Mandra S., Emelianova J., Rogers E., Erwiński K., Gałkowski K. Experimentally validated vector lyapunov function-based iterative learning control design under input saturation // IEEE Transactions on Control Systems Technology. 2024. V.32. P. 189-201.
DOI: 10.1109/TCST.2023.3309500

[6] Пакшин П.В., Емельянова Ю.П. Управление с итеративным обучением дискретной системой при запаздывании вдоль траектории повторения и амплитудных ограничениях // Автоматика и телемеханика. 2023. № 1. С. 121-138.
DOI: 10.31857/S0005231023010063

[7] Pakshin P., Emelianova J., Rogers E., Galkowski K. Iterative learning control of discrete systems with actuator backlash using a weighted sum of previous trial control signals // IEEE Control Systems Letters. 2023. V. 7. P. 2958-2963.
DOI: 10.1109/LCSYS.2023.3292035

[8] Pakshin P., Emelianova J., Rogers E., Galkowski K. Iterative learning control design for nonlinear systems with reference trajectory switching // IFAC-PapersOnLine. 2022. V. 55. № 12. P. 488-493. DOI: 10.1016/j.ifacol.2022.07.359

[9] Pakshin P., Emelianova J., Rogers E., Galkowski K. Iterative learning control of stochastic linear systems with reference trajectory switching // Proceedings of the IEEE Conference on Decision and Control "60th IEEE Conference on Decision and Control, CDC 2021" 2021. P. 6572-6577. DOI: 10.1109/CDC45484.2021.9682991

Официальный оппонент,
доктор физико-математических наук

профессор  Пакшин П.В.

Подпись Пакшина Павла Владимировича заверяю.

Персональные данные и представленные сведения сверены и верны.

Директор АПИ НГТУ  Глебов В.В.

30 октября 2025 г.

