

Сведения о ведущей организации,
назначенной по диссертации **Емельянова М.А.**
«Устойчивость и стабилизация дифференциальных повторяющихся
процессов»,
представленной на соискание ученой степени кандидата физико-
математических наук по специальности 05.13.01 – Системный анализ,
управление и обработка информации (в науке и промышленности) (по
физико-математическим наукам)

Полное и сокращенное наименование организации: **Федеральное
Государственное Бюджетное Учреждение Науки Институт проблем
управления им. В. А. Трапезникова Российской Академии Наук (ФГБУН
ИПУ РАН)**

Место нахождения: г. Москва

Почтовый адрес: Россия, 117997, Москва, ул. Профсоюзная, д. 65

Телефон, адрес электронной почты, сайт

+7 495 334-89-10, e-mail: snv@ipu.ru,

<http://www.ipu.ru>

Список публикаций работников организации по теме диссертации в
рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15):

1. Поляк Б.Т., Хлебников М.В., Щербаков П.С. Управление линейными системами при внешних возмущениях: Техника линейных матричных неравенств. М.: ЛЕНАНД, 2014. – 560 с.
2. Khlebnikov M.V. Quadratic Stabilization of Bilinear Control Systems // Automation and Remote Control. – 2016. – Vol. 77, No.6. – С. 980– 991.
3. Khlebnikov M. Robust Quadratic Stabilization of Bilinear Control Systems / Preprints of 1st IFAC Conference on Modelling, Identification and Control of Nonlinear Systems (MICNON-2015, Saint-Petersburg). Saint-Petersburg: IFAC. – 2015. – С. 444– 449.
4. Честнов В.Н. Ноо-подход к синтезу регуляторов при параметрической неопределенности и полигармонических внешних возмущения // Автоматика и телемеханика. – 2015. – № 6. – С. 112– 127.
5. Поляк Б.Т., Хлебников М.В., Щербаков П.С. Нелинейные системы с ограниченными или мультипликативными возмущениями / Проблемы устойчивости и управления. Сборник научных статей, посвященный 80-летию академика Владимира Мефодьевича Матросова. М.: Физматлит, 2013. – С. 270– 299.
6. B. Polyak, M. Khlebnikov, and P. Shcherbakov An LMI Approach to Structured Sparse Feedback Design in Linear Control Systems / Proceedings of the

European Control Conference (ECC-2013, Linz, Austria). Zürich: IEEE Control System Society. – 2013. – С. 833–838.

7. Честнов В. Н. Синтез робастных H_∞ -регуляторов при внешних возмущениях // Дифференциальные уравнения. – 2013. – Т. 49, № 8. – С. 1083–1084.

8. Пестерев А. В. Синтез линеаризующего управления в задаче стабилизации движения автомобилеподобного робота вдоль криволинейного пути // Известия РАН. Теория и системы управления. – 2013. – № 5. – С. 153–165.

9. Пестерев А. В. Синтез стабилизирующего управления в задаче следования колесного робота вдоль заданной кривой // Автоматика и телемеханика. – 2012. – № 7. – С. 25–39.

10. A. Polyakov Nonlinear feedback design for fixed-time stabilization of Linear Control Systems // IEEE Transactions on Automatic Control. – 2012. – V.57, №8. – С. 2106–2110.

11. A Polyakov, A Poznyak Unified Lyapunov function for a finite-time stability analysis of relay second-order sliding mode control systems // IMA Journal of Mathematical Control and Information. – 2012. – Т. 29, вып. 4. – С. 529–550.

Ученый секретарь
диссертационного совета Д 002.165.05



Суркова А.С.