

**Сведения об официальном оппоненте по диссертации
на соискание ученой степени доктора технических наук
Ляшенко Александра Леонидовича
«Методы контроля технологических процессов в активной зоне атомных
реакторов РМБК-1000»**

Фамилия Имя Отчество: *Пыркин Антон Александрович*

Гражданство: *Российская Федерация*

Место основной работы:

организация: федеральное государственное автономное

образовательное учреждение высшего образования

*«Санкт-Петербургский национальный исследовательский
университет информационных технологий, механики и оптики»*

*почтовый адрес: 197101, г. Санкт-Петербург, Кронверкский проспект,
д.49.*

телефон: (812) 457-18-56

подразделение: Факультет систем управления и робототехники

должность: Декан, профессор

Учёная степень: *доктор технических наук*

по специальности 05.13.01

Учёное звание: *профессор*

*по специальности Системный анализ, управление и обработка
информации*

Основные публикации по профилю оппонируемой диссертации в научных рецензируемых изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. ROBUST ADAPTIVE SENSORLESS CONTROL FOR PERMANENT MAGNET SYNCHRONOUS MOTORS, Choi J., Nam K., Bobtsov A.A., Pyrkin A., Ortega R., IEEE Transactions on Power Electronics. 2017. Т. 32. № 5. С. 3989-3997.

2. A PARAMETER ESTIMATION APPROACH TO STATE OBSERVATION OF NONLINEAR SYSTEMS, Ortega R., Bobtsov A., Pyrkin A., Aranovskiy S., Systems & Control Letters. 2015. Т. 85. С. 84-94.

3. PERFORMANCE ENHANCEMENT OF PARAMETER ESTIMATORS VIA DYNAMIC REGRESSOR EXTENSION AND MIXING, Aranovskiy S., Bobtsov A., Ortega R., Pyrkin A., IEEE Transactions on Automatic Control. 2016. Т. 62, № 7, С. 3546-3550.

4. SIMPLE OUTPUT FEEDBACK ADAPTIVE CONTROL BASED ON PASSIFICATION PRINCIPLE, Bobtsov A.A., Pyrkin A.A., Kolyubin S.A., International Journal of Adaptive Control and Signal Processing. 2014. Т. 28. № 7-8. С. 620-632.5.

5. A ROBUST GLOBALLY CONVERGENT POSITION OBSERVER FOR THE PERMANENT MAGNET SYNCHRONOUS MOTOR Bobtsov A.A., Pyrkin A.A., Panteley E.V., Ortega R., Vukosavic S.N., Stankovic A.M., Automatica. 2015. Т. 61. С. 47-54.

6. Pyrkin A., Bobtsov A. Adaptive Controller for Linear System With Input Delay and Output Disturbance // IEEE Transactions on Automatic Control, 2016, V. 61, I. 12, p. 4229 – 4234.

7. ОЦЕНИВАНИЕ ПАРАМЕТРОВ ПОЛИГАРМОНИЧЕСКОГО СИГНАЛА, Пыркин А.А., Бобцов А.А., Ведяков А.А., Колюбин С.А., Автоматика и телемеханика. 2015. № 8. С. 94-114.

8. КОМПЕНСАЦИЯ ПОЛИГАРМОНИЧЕСКОГО ВОЗМУЩЕНИЯ, ДЕЙСТВУЮЩЕГО НА СОСТОЯНИЕ И ВЫХОД ЛИНЕЙНОГО ОБЪЕКТА С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ В КАНАЛЕ УПРАВЛЕНИЯ, Пыркин А.А., Бобцов А.А., Никифоров В.О., Колюбин С.А., Ведяков А.А., Борисов О.И., Громов В.С., Автоматика и телемеханика. 2015. Т. 12. С. 43-64.

9. СТАБИЛИЗАЦИЯ НЕЛИНЕЙНОГО ОБЪЕКТА С ВХОДНЫМ ЗАПАЗДЫВАНИЕМ И СИНУСОИДАЛЬНЫМ ВОЗМУЩАЮЩИМ ВОЗДЕЙСТВИЕМ, Бобцов А.А., Колюбин С.А., Пыркин А.А., Автоматика и телемеханика. 2015. № 1. С. 21-30.

10. УПРАВЛЕНИЕ МНОГОКАНАЛЬНЫМИ НЕЛИНЕЙНЫМИ СИСТЕМАМИ ВИДА ЛУРЬЕ НА ОСНОВЕ ТЕОРЕМЫ ФРАДКОВА, Пыркин А.А., Арановский С.В., Бобцов А.А., Колюбин С.А., Николаев Н.А., Автоматика и Телемеханика. 2018. № 6 С. 140-154.

"Не возражаю выступить официальным оппонентом по диссертации Ляшенко Александра Леонидовича"

«28» августа 20 19 г.


(подпись)

Подпись заверяю:

Подпись _____
удостоверяю
Начальник ОК
Университета ИТМО

