

Сведения о научном руководителе,
по диссертации **Копосова А. С.**
«Синтез управления с итеративным обучением для сетевых мультиагентных систем», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 2.3.1 – «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика» (физико-математические, технические науки)

Фамилия, имя, отчество научного руководителя	Пакшин Павел Владимирович
Ученая степень	Доктор физико-математических наук
Шифр и наименование отрасли науки, научных специальностей, по которым защищена диссертация	01.01.11 – «Системный анализ и автоматическое управление» (соответствует специальности 2.3.1 – «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика» в новой номенклатуре научных специальностей)
Ученое звание	Профессор
Полное наименование организации, которое является основным местом работы	Арзамасский политехнический институт (филиал) федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Нижегородский государственный технический университет им. Р. Е. Алексеева»
Должность в этой организации, структурное подразделение	Заведующий кафедрой прикладной математики
Почтовый адрес, телефон, адрес электронной почты, сайт организации, являющейся основным местом работы научного руководителя	Почтовый адрес: 607227, Нижегородская обл., г. Арзамас, ул. Калинина, д. 19 Телефон: +7 (83147) 2-90-53 Электронная почта: apingtu@apingtu.edu.ru Сайт: https://api.nntu.ru/
Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	
<p>1. 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.</p> <p>2. Копосов А.С., Пакшин П.В. Управление с итеративным обучением стохастическими мультиагентными системами с изменяемой желаемой траекторией и топологией // Автоматика и телемеханика. 2023. № 6. С. 79-99.</p> <p>3. Pakshin P., Emelianova J., Rogers E., Galkowski K. Repetitive process based stochastic iterative learning control design for linear dynamics // Systems & Control Letters. 2020. T. 137. С. 104625.</p>	

4. Пакшин П.В., Емельянова Ю.П. Управление ситеративным обучением дискретными стохастическими системами с переключениями // Автоматика и телемеханика. 2020. № 11. С. 93-111.
5. Пакшин П.В., Копосов А.С., Емельянова Ю.П. Управление с итеративным обучением мультиагентной системой в условиях случайных возмущений // Автоматика и телемеханика. 2020. № 3. С. 132-156.
6. Пакшин П.В., Емельянова Ю.П. Синтез управления ситеративным обучением для систем с переключениями // Автоматика и телемеханика. 2020. № 8. С. 119-135.
7. Pakshina N.A., Pakshin P.V., Pravdina M.V. Traditional and innovative approaches to introducing students to biographies and achievements of outstanding scientists // International Journal of Professional Science. 2020. № 6. С. 113-125.
8. Емельянова Ю. П., Пакшин П. В. Синтез управления с итеративным обучением на основе наблюдателя состояния // Автоматика и телемеханика. 2019. № 9. С. 9-24.
9. Pakshin P., Emelianova J., Emelianov M., Galkowski K., Rogers E. Passivity based stabilization of repetitive processes and iterative learning control design // Systems & Control Letters. 2018. Т. 122. С. 101-108.
10. Пакшин П. В., Емельянова Ю.П., Емельянов М.А., Галковский К., Роджерс Э. Стохастическая устойчивость некоторых классов 2D-систем // Автоматика и телемеханика. 2018. № 1. С. 113-129.
11. Пакшин П.В., Емельянова Ю.П., Емельянов М.А. Синтез управления с итеративным обучением мультиагентными системами на основе 2D-моделей // Автоматика и телемеханика. 2018. № 6. С. 99-118.
12. Pakshin P., Emelianova J., Galkowski K., Rogers E. Stabilization of two-dimensional nonlinear systems described by fornasini-marchesini and roesser models // SIAM Journal on Control and Optimization. 2018. Т. 56. № 5. С. 3848-3866.
13. 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. Volume 7. С. 2958-2963.
14. Kopolov A., Emelianova J., Pakshin P. Iterative Learning control of Multi-Agent Systems under Changing Reference trajectory // IFAC-Papers On Line. 2022. 55(12). С 759-764.
15. Kopolov A., Emelianova J., Pakshin P. Iterative Learning Control of Multi-Agent Systems under Changing Network Configuration // IFAC-Papers On Line. 2021. 54(20). С. 669-674.

Ученый секретарь

диссертационного совета 24.2.345.06



Суркова А.С.