



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ
И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«НОВОСИБИРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ»

К: Маркса пр., 20, г. Новосибирск, 630073
Телетайп: 133432KADR RU
Телефон: (383) 346-50-01, факс: (383) 346-02-09,
E-mail: rector@nstu.ru,
http://www.nstu.ru
ОКПО 02068953, ОГРН 1025401485010
ИНН/КПП 5404105174/540401001

от 30.01.2024 № 309 /Авт.

согласие ведущей организации

Председателю совета по защите
диссертаций на соискание
ученой степени кандидата наук,
на соискание ученой степени
доктора наук
44.2.002.01, созданного на базе
Иркутского государственного
университета путей сообщения
д.т.н., профессору
Лившицу А.В.

664074, г. Иркутск,
ул. Чернышевского, д. 15

В дополнение к письму № 211/ЗИн. от 23.01.2024г. направляем Вам:

1. Сведения об организации

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Новосибирский государственный технический университет»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	НГТУ
Почтовый индекс, адрес организации	Россия, 630073, г. Новосибирск, пр-т К.Маркса, 20
Телефон	+7 (383) 346 08 43
Адрес электронной почты	info@ciu.nstu.ru
Адрес официального сайта в сети «Интернет»	https://www.nstu.ru
Фамилия, имя, отчество лица, который будет готовить отзыв	Рева Иван Леонидович
Должность	Заведующий Кафедрой Автоматики
Структурное подразделение	Кафедра Автоматики
Степень, звание	к.т.н., доцент
Специальность по диплому кандидата наук	

2. Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет

1	Воевода А.А. СИНТЕЗ НЕЙРОСЕТОВОГО РЕГУЛЯТОРА ДЛЯ ЛИНЕАРИЗОВАННОЙ МОДЕЛИ ОБЪЕКТА - ДВА ПЕРЕВЕРНУТЫХ МАЯТНИКА НА ТЕЛЕЖКЕ / Воевода А.А., Шипагин В.И. // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. 2023. № 1. С. 39-52.
2	Буй В.Т. РЕЗОНАНСНЫЙ ПИ-РЕГУЛЯТОР ДЛЯ СУДОВОЙ ЭЛЕКТРОГИДРАВЛИЧЕСКОЙ СТАБИЛИЗИРОВАННОЙ ПЛАТФОРМЫ / Буй В.Т., Юркевич В.Д. // Доклады Томского государственного университета систем управления и радиоэлектроники. 2023. Т. 26. № 2. С. 81-87.
3	Клавсуц Д.А. КОМПЛЕКСНОЕ ПРИМЕНЕНИЕ МОДЕЛЕЙ СИСТЕМНОЙ ДИНАМИКИ И АГЕНТНОГО МОДЕЛИРОВАНИЯ ДЛЯ ПРИНЯТИЯ УПРАВЛЕНЧЕСКИХ РЕШЕНИЙ ПРИ ВНЕДРЕНИИ ИННОВАЦИОННОЙ ТЕХНОЛОГИИ / Клавсуц Д.А. // Вестник СибГУТИ. 2023. Т. 17. № 2. С. 22-36.
4	Буй В.Т. МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ СТАБИЛИЗИРОВАННОЙ ПЛАТФОРМЫ С ЭЛЕКТРОГИДРОПРИВОДОМ НА КОРАБЛЕ / Буй В.Т. // Системы анализа и обработки данных. 2023. № 3 (91). С. 7-18.
5	Кириянов В.П. АНАЛИЗ АЛГОРИТМОВ САМОКАЛИБРОВКИ В ОПТИЧЕСКИХ ДАТЧИКАХ УГЛОВЫХ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ / Кириянов В.П., Петухов А.Д., Кириянов А.В. // Автометрия. 2022. Т. 58. № 3. С. 12-23.
6	Вотрина О.А. СИНТЕЗ РЕГУЛЯТОРА НА ОСНОВЕ МЕТОДА ЛОКАЛИЗАЦИИ ДЛЯ ЛИНЕЙНОЙ МОДЕЛИ ОБЪЕКТА В ВИДЕ ДВОЙНОГО ПЕРЕВЕРНУТОГО МАЯТНИКА НА ТЕЛЕЖКЕ / Вотрина О.А., Французова Г.А., Худяков Д.С. // Автометрия. 2022. Т. 58. № 4. С. 101-109.
7	Саблина Г.В. НАСТРОЙКА ПАРАМЕТРОВ ПИД-РЕГУЛЯТОРА В СИСТЕМЕ С ОБЪЕКТОМ ВТОРОГО ПОРЯДКА С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ / Саблина Г.В., Маркова В.А. // Автометрия. 2022. Т. 58. № 4. С. 110-117.
8	Мелешкин К.Н. К ВОЗМОЖНОСТИ ПРИМЕНЕНИЯ ПРОГРАММНОЙ ФИЛЬТРАЦИИ ДЛЯ ЗАШУМЛЕННЫХ СИГНАЛОВ РЕАЛЬНОГО ДАТЧИКА ПОЛОЖЕНИЯ / Мелешкин К.Н., Худяков Д.С. // Современная наука: актуальные проблемы теории и практики. Серия: Естественные и технические науки. 2022. № 6-2. С. 113-118.
9	Чехонадских А.В. ОПТИМАЛЬНЫЙ ГИРОСКОПИЧЕСКИЙ СТАБИЛИЗАТОР МНОГОМЕРНОЙ ВИБРАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ / Чехонадских А.В. // Системы анализа и обработки данных. 2022. № 2 (86). С. 81-94.
10	Вотрина О.А. К ПРОБЛЕМЕ СИНТЕЗА РЕГУЛЯТОРА НА ОСНОВЕ СКОЛЬЗЯЩИХ РЕЖИМОВ ДЛЯ МОДЕЛЬНОГО ОБЪЕКТА В ВИДЕ ДВОЙНОГО ПЕРЕВЕРНУТОГО МАЯТНИКА НА ТЕЛЕЖКЕ / Вотрина О.А., Мелешкин К.Н., Французова Г.А. // Автометрия. 2021. Т. 57. № 4. С. 29-36.
11	Юркевич В.Д. РАСЧЁТ ПИР-РЕГУЛЯТОРА НА ОСНОВЕ МЕТОДА РАЗДЕЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЙ И ПРИНЦИПА ВНУТРЕННЕЙ МОДЕЛИ ДЛЯ ПОДАВЛЕНИЯ ГАРМОНИЧЕСКИХ ВОЗМУЩЕНИЙ / Юркевич В.Д. // Автометрия. 2021. Т. 57. № 4. С. 37-44.
12	Воевода А.А. СИНТЕЗ НЕЙРОСЕТОВОГО РЕГУЛЯТОРА УПРАВЛЕНИЯ НЕЛИНЕЙНОЙ МОДЕЛЬЮ ПЕРЕВЕРНУТОГО МАЯТНИКА НА ТЕЛЕЖКЕ / Воевода А.А., Шипагин В.И. // Научный вестник Новосибирского государственного технического университета. 2020. № 2-3 (79). С. 25-36.
13	Романников Д.О. МЕТОД СИНТЕЗА НЕЙРОННЫХ РЕГУЛЯТОРОВ ДЛЯ ЛИНЕЙНЫХ ОБЪЕКТОВ / Романников Д.О. // Научный вестник Новосибирского государственного технического университета. 2020. № 4 (80). С. 111-120.
14	Алгазин Е.И. ДИНАМИКА ПАРАМЕТРОВ ОЦЕНКИ СОСТОЯНИЯ ЛИНЕЙНЫХ СИСТЕМ АВТОМАТИКИ / Алгазин Е.И. // Вестник Тамбовского государственного технического университета. 2020. Т. 26. № 1. С. 79-84.

15	Воевода А.А. МЕТОД СИНТЕЗА РЕГУЛЯТОРОВ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ НЕЙРОННЫХ СЕТЕЙ ДЛЯ НЕЛИНЕЙНЫХ ОБЪЕКТОВ / Воевода А.А., Романников Д.О. // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. 2020. № 7. С. 23-30.
16	Жмудь В.А. СИНТЕЗ РОБАСТНЫХ ПИД РЕГУЛЯТОРОВ МЕТОДОМ ДВОЙНОЙ ОПТИМИЗАЦИИ / Жмудь В.А., Востриков А.С., Ивойлов А.Ю., Саблина Г.В. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2020. Т. 21. № 2. С. 67-73.

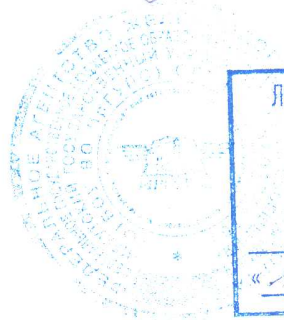
Ректор НГТУ, д.т.н., профессор

А.А. Батаев



Ученый секретарь
АС 442.002.01

А.А. Батаев



Личную подпись *Аришнев А.В.*

ЗАВЕРЯЮ

Начальник ОК ФГБОУ ВО Иргупс

Ир- С.А. Исаев

«15» 05 2024г.

Исп.: Воевода Александр Александрович
 д.т.н., профессор кафедры Автоматики
 тел. 8 (913)922-30-92