



Ministry of Science and Higher Education of the Russian Federation  
Federal State Autonomous Educational Institution of Higher Education  
«National Research Tomsk Polytechnic University» (TPU)  
30, Lenin ave., Tomsk, 634050, Russia  
Tel. +7-3822-606333, +7-3822-701779,  
Fax +7-3822-606444, e-mail: tpu@tpu.ru, tpu.ru  
OKPO (National Classification of Enterprises and Organizations):  
02069303,  
Company Number: 027000890168,  
VAT/KPP (Code of Reason for Registration)  
7018007264/701701001, BIC 016902004

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
Федеральное государственное автономное образовательное  
учреждение высшего образования  
«Национальный исследовательский  
Томский политехнический университет» (ТПУ)  
Ленина, пр., д. 30, г. Томск, 634050, Россия  
тел.: +7-3822-606333, +7-3822-701779,  
факс +7-3822-606444, e-mail: tpu@tpu.ru, tpu.ru  
ОКПО 02069303, ОГРН 1027000890168,  
ИНН/КПП 7018007264/701701001, БИК 016902004

20.05.2021 № 01/3248  
на № \_\_\_\_\_ от \_\_\_\_\_

О согласии выступить ведущей  
организацией по диссертационной  
работе

В объединенный диссертационный  
совет Д 999.086.03 при ФГБОУ ВО  
«Комсомольский-на-Амуре  
государственный технический  
университет», ФГБОУ ВО  
«Дальневосточный государственный  
университет путей сообщения»,  
ФГБОУ ВО «Амурский  
государственный университет»,  
681013, Россия,  
г. Комсомольск-на-Амуре,  
пр. Ленина, д. 27,  
ФГБОУ ВО «КНАГУ»

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский Томский политехнический университет» дает согласие выступить в качестве ведущей организации на диссертационной работе Новгорода Никиты Александровича на тему «Способы и алгоритмы управления элементами электрических сетей с целью увеличения их энергоэффективности», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.06 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (промышленность) (технические науки)».

Для подготовки отзыва на диссертационную работу ждем заключение Совета о приеме диссертации к защите и назначении ведущей организации.

Приложение: сведения о ведущей организации на 3 л. в 1 экз.

И.о. врио ректора,  
проректор по науке



М.С. Юсубов



### Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Новгородова Никиты Александровича на тему «Способы и алгоритмы управления элементами электрических сетей с целью увеличения их энергоэффективности»,  
представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.06 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (промышленность) (технические науки)»

1. Полное наименование и сокращенное наименование организации (место нахождения, почтовый адрес, телефон, адрес электронной почты, адрес официального сайта в сети «Интернет»):

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский Томский политехнический университет».  
Адрес: 634050, Россия, г. Томск, пр. Ленина, д. 30;  
Тел.: +7 (3822) 70-17-79 – приемная ректора;  
E-mail: rector@tpu.ru;  
Веб-сайт: www.tpu.ru.

2. Кафедры или другие научные подразделения, деятельность которых связана с научным направлением диссертации:

Отделение автоматизации и робототехники Инженерной школы информационных технологий и робототехники (ОАР ИШИТР)

3. Список основных публикаций работников ведущей организации в соответствующей отрасли науки в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Громаков Е.И., Зарницын А.Ю., Цавнин А.В., Леонов С.В. Киберфизическое управление сортировкой фрагментов рисунка картины // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. 2019. № 12. С. 575-582.
2. Цавнин А.В., Ефимов С.В., Замятин С.В. Корневой подход к синтезу параметров ПИД-регулятора, гарантирующий отсутствие перегулирования в переходной характеристике системы управления // Доклады Томского государственного университета систем управления и радиоэлектроники. 2019. Т. 22. № 2. С. 77-83.
3. Беляев А.С., Филипас А.А., Малышенко А.М., Суменков О.В. Разработка модели и системы управления мобильным роботом для обезвешивания



солнечных панелей // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. 2020. № 12. С. 3-12.

4. Беляев А.С., Тырышкин А.В., Филипас А.А. Проектирование системы опорного активного обезвешивания элементов космического корабля с применением Matlab Simulink // Ученые записки Комсомольского-на-Амуре государственного технического университета. 2020. № 7 (47). С. 34-41.
5. Янусов А.С., Курганов В.В. Удаленное управление технологическими процессами с использованием web-технологий на примере ООО "Элком+" г. Томск // Перспективы науки. 2019. № 1 (112). С. 8-12.
6. Малышенко А.М., Майков С.А. Методика определения относительных энергозатрат привода раскрытия рефлектора антенны зонтичного типа при наземных его испытаниях на стенде с активной системой обезвешивания // Доклады Томского государственного университета систем управления и радиоэлектроники. 2018. Т. 21. № 4. С. 123-129.
7. Ефимов С.В., Пушкарев М.И., Зарипов С.С. Параметрический синтез регулятора стабилизации скорости вращения буровой колонны на примере имитационного стенда буровой установки // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. 2019. № 3. С. 273-278.
8. Курганкин В.В., Ефимов С.В., Пушкарев М.И., Замятин С.В. Разработка устройства позиционирования грузов и получение его математической модели // Автоматизация в промышленности. 2018. № 9. С. 61-64.
9. Мамонова Т.Е., Грищенко Е.В., Ралдугин А.П. Разработка и моделирование стенда "трубопровод" // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. 2020. № 3. С. 71-80.
10. Tsavnin A.V. Overshoot Elimination for Control Systems with Parametric Uncertainty via a PID Controller / A.V. Tsavnin, S.V. Efimov, S.V. Zamyatin // Symmetry. – 2020.–Vol.12, №7.– P. 1–14.
11. Гайворонский С.А., Езангина Т.А., Хожаев И.В. Параметрический синтез робастного регулятора на основе метода доминирующих полюсов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2020. Т. 21. № 1. С. 14-20.
12. Гайворонский С.А., Езангина Т.А., Хожаев И.В., Несенчук А.А. Определение вершинных полиномов для анализа степени робастной устойчивости интервальной системы // Мехатроника, автоматизация, управление. 2019. Т. 20. № 5. С. 266-273.

4. Направления научных исследований, соответствующих специальности диссертации, которые проводятся в организации:

1. Синтез синергетических систем автоматизации на основе гибридных технологий.
2. Гетерогенные робототехнические системы для экстремальных условий эксплуатации.

- 3. Децентрализованные методы управления робототехническими комплексами и мехатронными системами в задачах обезвешивания крупногабаритных трансформируемых конструкций.
- 4. Методология синтеза роботов и мехатронных систем с избыточными векторами управления.
- 5. Разработка и исследование микроконтроллерных систем управления электромеханическими комплексами с постоянными магнитами.

5. Название Ученого или научно-технического совета организации:

Ученый совет ТПУ

6. Перечень научных журналов или периодических сборников научных трудов, издаваемых организацией:

- Журнал «Векторы благополучия: экономика и социум (Journal of Wellbeing Technologies)» (ВАК)
- Журнал «Известия Томского политехнического университета. Инжиниринг георесурсов» (ВАК, Scopus)
- Журнал «Resource-Efficient Technologies» (РИНЦ)

7. Перечень действующих диссертационных советов по присуждению ученых степеней по соответствующей группе специальностей:

- ДС.ТПУ.15**  
05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации (промышленность, научные исследования) (технические науки)
- ДС.ТПУ.16**  
05.13.06 – Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (промышленность, научные исследования) (технические науки)

8. Сведения о лицах, утверждающих отзыв ведущей организации на диссертацию:

Юсубов Мехман Сулейман оглы, проректор по науке, доктор химических наук, профессор.

Проректор по науке

М.С. Юсубов

А.А. Филипас  
вн. 2240

