



СПбГЭТУ «ЛЭТИ»
ПЕРВЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
федеральное государственное автономное
образовательное учреждение высшего образования
«Санкт-Петербургский государственный
электротехнический университет «ЛЭТИ» им.
В.И. Ульянова (Ленина)»
(СПбГЭТУ «ЛЭТИ»)

ул. Профессора Попова, д.5 литера Ф,
Санкт-Петербург, 197022
Телефон: (812) 234-46-51; факс: (812) 346-27-58;
e-mail: info@etu.ru; <https://etu.ru>
ОКПО 02068539; ОГРН 1027806875381
ИНН/КПП 7813045402/781301001

18.09.2026 № 100403/1840-1
На № 04/1401 от 14.09.2026

В объединенный диссертационный совет
99.2.140.02 при федеральном государственном
бюджетном образовательном учреждении
высшего образования «Комсомольский-на-
Амуре государственный университет»,
федеральном государственном бюджетном
образовательном учреждении высшего
образования «Дальневосточный
государственный университет путей
сообщения»

Соловьеву В.А.

681013, Россия,
г. Комсомольск-на-Амуре,
пр. Ленина, д. 27,
ФГБОУ ВО «КнАГУ»

Уважаемый Вячеслав Алексеевич!

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина)» (СПбГЭТУ «ЛЭТИ») выражает согласие выступить в качестве ведущей организации по диссертационной работе Горькавого Михаила Александровича на тему «Теоретические основы управления и методология проектирования оптимальных коллаборативных роботизированных технологических процессов в недетерминированной среде», представленной на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 2.3.3 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами».

Необходимые сведения о ведущей организации представляем и выражаем согласие на размещение этих сведений и отзыва на официальном сайте вашей организации.

Приложение: Сведения о ведущей организации на 4-х л. в 1 экз.

Проректор по научной и инновационной деятельности
ФГАОУ ВО «СПбГЭТУ «ЛЭТИ»
д.т.н.

А.А. Семенов



Сведения о ведущей организации

по диссертации Горькавого Михаила Александровича
на тему «Теоретические основы управления и методология проектирования оптимальных коллаборативных роботизированных технологических процессов в недетерминированной среде», представленной на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 2.3.3 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами»
представленной к рассмотрению в объединенный диссертационный совет 99.2.140.02 при федеральном государственном бюджетном образовательном учреждении высшего образования «Комсомольский-на-Амуре государственный университет», федеральном государственном бюджетном образовательном учреждении высшего образования «Дальневосточный государственный университет путей сообщения»

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 «Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина)» (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»)

Адрес: РФ, 197022, г. Санкт-Петербург, ул. Профессора Попова, д. 5, литера Ф

Тел.: 8 (812) 234-46-51;

E-mail: info@etu.ru ;

Веб-сайт: <https://etu.ru/>

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

Кафедра робототехники и автоматизации производственных систем (РАПС)

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

1. Алгоритм адаптивного управления электрогидравлическим приводом многостепенного манипулятора / А. Н. Лукичев, В. Е. Кузнецов, Д. М. Филатов [и др.] // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. – 2025. – Т. 18, № 4. – С. 80-89. – DOI 10.32603/2071-8985-2025-18-4-80-89. – EDN AXFRTB.

2. Омельченко, А. Ю. Инженерные методики идентификации электромеханических объектов с учетом моделей обменных процессов / А. Ю. Омельченко // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. – 2025. – Т. 18, № 2. – С. 82-89. – DOI 10.32603/2071-8985-2025-18-2-82-89. – EDN MKGCMF.

3. Муса, З. Результаты моделирования динамики роботов в средах Matlab и SolidWorks на примере подводного робота / З. Муса, А. Маея // Научные технологии. – 2025. – Т. 26, № 3. – С. 41-48. – DOI 10.18127/j19998465-202503-05. – EDN LHYYUB.

4. Алгоритм синхронизации системы управления многоканального электромеханического рулевого привода / В. Е. Кузнецов, А. Н. Лукичев, Д. Х. Нгуен [и др.] // Электротехника. – 2024. – № 3. – С. 48-56. – DOI 10.53891/00135860-2024-3-48-56. – EDN WATJ CZ.

5. Транспортный модуль внутритрубного диагностического робота / А. И. Прядко, Н. В. Павлов, Д. С. Попов [и др.] // Робототехника и техническая кибернетика. – 2023. – Т. 11, № 3. – С. 224-231. – DOI 10.31776/RTCJ.11308. – EDN GPCHTY.

6. Scalable Fixed-Time Synchronization of Robotic Swarms via a Novel 4D Fractional-Order System without Equilibrium Points and with Bistable Dynamics / F. Zaamoune, H. Zerimeche, R. W. Ibrahim, A. I. Karimov // Izvestiya VUZ. Applied Nonlinear Dynamics. – 2026. – Vol. 34, No. 3. – P. 349-370. – DOI 10.18500/0869-6632-003219. – EDN XEKT RW.

7. Система навигации беспилотной мобильной платформы в различных условиях окружающей среды / Е. А. Масленникова, А. Саламахин, Д. М. Филатов [и др.] // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. – 2025. – Т. 18, № 4. – С. 39-54. – DOI 10.32603/2071-8985-2025-18-4-39-54. – EDN PIXRIU.

8. Свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ № 2024691988 Российская Федерация. Программа синтеза и моделирования нейронных регуляторов в системах управления много электроприводными системами электромеханического объекта на основе рекуррентных сетей : заявл. 26.11.2024 : опубл. 25.12.2024 / А. М. Белов, М. П. Белов ; заявитель Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова ». – EDN NEBCDG.

9. Белов, М. П. Синтез нейросетевых регуляторов системы электроприводов оптико-механического комплекса / М. П. Белов, В. Л. Нгуен, А. М. Белов // Электротехника. – 2023. – № 3. – С. 50-57. – DOI 10.53891/00135860_2023_3_50. – EDN RJCJCD.

10. Белов, М. П. Бездатчиковое векторное управление вентильным электроприводом на основе адаптивного расширенного фильтра Калмана / М. П. Белов, А. М. Белов, В. Л. Нгуен // Электротехника. – 2022. – № 3. – С. 9-16. – DOI 10.53891/00135860_2022_3_9. – EDN BGTIJG.

11. Свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ № 2025611920 Российская Федерация. Программа управления электрогидравлическим приводом робота : заявл. 24.12.2024 : опубл. 23.01.2025 / А. П. Бондарчук, И. Ю. Даляев, П. А. Лошицкий [и др.] ; заявитель федеральное государственное автономное научное учреждение «Центральный научно-исследовательский и опытно-конструкторский институт робототехники и технической кибернетики». – EDN YSXDSE.

12. Метод проактивной диагностики в робототехнических системах / Э. А. Лазарев, И. И. Вексин, М. С. Беляков [и др.] // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. – 2024. – Т. 17, № 10. – С. 89-97. – DOI 10.32603/2071-8985-2024-17-10-89-97. – EDN GYTNPS.

13. Структура программного обеспечения системы интеллектуальной поддержки принятия решения экипажем судна / А. Л. Стариченков, Д. А. Скороходов, В. Ю. Каминский, С. П. Хабаров // Морские интеллектуальные технологии. – 2023. – № 2-1(60). – С. 128-135. – DOI 10.37220/MIT.2023.60.2.016. – EDN FOHFLD.

14. Морозов, С. М. Акторная модель построения нейро-нечетких систем / С. М. Морозов, М. С. Куприянов // Известия СПбГЭТУ ЛЭТИ. – 2022. – № 5/6. – С. 22-31. – DOI 10.32603/2071-8985-2022-15-5/6-22-31. – EDN MHOANI.

15. Синтез методов инвариантного погружения и динамического поверхностного управления нелинейными неопределенными объектами / З. Х. Нгуен, В. В. Путов, В. Н. Шелудько, Т. Л. Русяева // Международная конференция по мягким вычислениям и измерениям. – 2024. – Т. 1. – С. 104-108. – EDN NJBFJQ.

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

Автоматизация и управление

5. Название Ученого или научно-технического совета организации:

Учёный совет СПбГЭТУ «ЛЭТИ»

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

«Известия СПбГЭТУ «ЛЭТИ»»

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

Семенов Александр Анатольевич, проректор по научной и инновационной деятельности, доктор технических наук, доцент

Проректор по научной и инновационной деятельности
ФГАОУ ВО «СПбГЭТУ «ЛЭТИ»

д.т.н.


А.А. Семенов