

Председателю диссертационного совета 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»
от Зуева Александра Валерьевича

Я, Зуев Александр Валерьевич, даю своё согласие выступить в качестве официального оппонента на защите диссертации Горькавого Михаила Александровича на тему «Теоретические основы управления и методология проектирования оптимальных коллаборативных роботизированных технологических процессов в недетерминированной среде», представленную на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 2.3.3 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами». Необходимые сведения прилагаю.

Сведения об официальном оппоненте:

Фамилия, имя, отчество	Зуев Александр Валерьевич
Гражданство	Российская Федерация
Ученая степень (с указанием шифра специальности научных работников, по которой защищена диссертация)	доктор технических наук, специальность 2.3.1 – Системный анализ, управление и обработка информации, статистика
Ученое звание	Доцент
Основное место работы	
Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт автоматики и процессов управления Дальневосточного отделения Российской академии наук
Почтовый индекс, адрес, телефон, сайт, электронный почтовый адрес организации	РФ, 690041, г. Владивосток, улица Радио, дом 5 Телефон: 8(423)231-06-97 Электронная почта: director@iacp.dvo.ru Сайт: https://iacp.dvo.ru
Наименование подразделения	Лаборатория аэрокосмических и морских робототехнических комплексов
Должность	Заведующий лабораторией
Основные работы по профилю оппонируемой диссертации:	
1. Грибова, В. В. Инструментарий интеллектуального планирования миссий автономных необитаемых подводных аппаратов с многозвенными манипуляторами / В. В. Грибова, Е. А. Шалфеева, В. Ф. Филаретов, А. В. Зуев,	

Д. А. Юхимец // Автометрия. – 2026. – Т. 62, № 1. – С. 53-63. – DOI 10.15372/AUT20260106. – EDN FVXZLM.

2. Жирабок, А. Н. Идентификация внешних воздействий на нелинейные системы на основе интервальных методов / А. Н. Жирабок, А. В. Зуев, В. Ф. Филаретов, И. В. Горностаев, Д. В. Квасов, Д. Д. Данилов // Автоматика и телемеханика. – 2026. – № 8. – С. 28-41. – DOI 10.7868/S2413977726080027. – EDN DGVHCR.

3. Филаретов, В. Ф. Метод синтеза позиционно-силовых систем управления электроприводами многостепенных манипуляторов, установленных на автономные необитаемые подводные аппараты. Часть 1 / В. Ф. Филаретов, А. В. Зуев, И. В. Горностаев, А. А. Тимошенко // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2026. – Т. 27, № 3. – С. 135-145. – DOI 10.17587/mau.27.135-145. – EDN QZFVCO.

4. Филаретов, В. Ф. Метод синтеза позиционно-силовых систем управления электроприводами многостепенных манипуляторов, установленных на автономные необитаемые подводные аппараты. Часть 2 / В. Ф. Филаретов, А. В. Зуев, И. В. Горностаев, А. А. Тимошенко // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2026. – Т. 27, № 4. – С. 190-197. – DOI 10.17587/mau.27.190-197. – EDN YEUPRK.

5. Филаретов, В. Ф. Разработка математической модели бесколлекторного двигателя постоянного тока для синтеза самонастраивающихся систем управления манипуляционными и мобильными роботами / В. Ф. Филаретов, А. В. Зуев, А. А. Проценко, И. В. Горностаев // Известия высших учебных заведений. Электромеханика. – 2025. – Т. 68, № 2. – С. 39-46. – DOI 10.17213/0136-3360-2025-2-39-46. – EDN UJDQEF.

6. Liu, Ch. The method for storing a seabed photo map of the during surveys conducted by an autonomous underwater vehicle / Ch. Liu, V. Filaretov, E. Mursalimov, A. Timoshenko, A. Zuev // Drones. – 2025. – Vol. 9, № 2. – P. 114. – DOI 10.3390/drones9020114. – EDN: OBHSPH.

7. Филаретов, В. Ф. Разработка метода синтеза самонастраивающихся корректирующих устройств для бесколлекторных двигателей постоянного тока / В. Ф. Филаретов, А. В. Зуев, А. А. Проценко, И. В. Горностаев // Известия высших учебных заведений. Электромеханика. – 2025. – Т. 68, № 4. – С. 60-67. – DOI: 10.17213/0136-3360-2025-4-60-67. – EDN OPCECZ.

8. Жирабок, А. Н. Метод идентификации дефектов в нелинейных системах на основе методов оптимального управления / А. Н. Жирабок, А. В. Зуев, А. А. Кабанов, В. Ф. Филаретов // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. – 2025. – № 5. – С. 117-124. – DOI 10.7868/s3034644425050099. – EDN TEDAOW.

9. Жирабок, А. Н. Интервальное оценивание в нелинейных системах с параметрическими неопределенностями / А. Н. Жирабок, А. В. Зуев // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2025. – Т. 26, № 12. – С. 615-623. – DOI 10.17587/mau.26.615-623. – EDN NYOLEY.

10. Юхимец, Д. А. Метод синтеза системы адаптивного формирования программного сигнала угла дифферента автономного необитаемого подводного аппарата при его движении в вертикальной плоскости / Д. А. Юхимец, А. С. Губанков, А. В. Зуев, А. А. Проценко // Морские интеллектуальные технологии. – 2025. – № 4-1 (70). – С. 180-189. – DOI: 10.37220/MIT.2025.70A.045. – EDN JMMBQS.

11. Wu, J. Review of research on cooperative path planning algorithms for AUV clusters / J. Wu, Ch. Liu, V. Filaretov, D. Yukhimets, R. Cai, Ao. Zheng, A. Zuev

// Drones. – 2025. – Vol. 9, № 11. – P. 790. – DOI 10.3390/drones9110790. – EDN CQHXXG.

12. Zhirabok, A. Interval observer design for nonlinear discrete-time dynamic systems / A. Zhirabok, A. Zuev, V. Filaretov // International Journal of Adaptive Control and Signal Processing. – 2024. – Vol. 38, № 6. – P. 2045-2055. – DOI 10.1002/acs.3789. – EDN POVSNT.

13. Филаретов, В.Ф. Адаптивное управление электроприводами подводных манипуляторов / В. Ф. Филаретов, А. В. Зуев, А. А. Тимошенко // Морские интеллектуальные технологии. – 2024. – № 4-4 (66). – С. 83-90. – DOI 10.37220/mit.2024.66.4.083. – EDN LMXQQB.

14. Жирабок, А. Н. Интервальные наблюдатели для гибридных непрерывных стационарных систем / А. Н. Жирабок, А. В. Зуев, А. Е. Шумский // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. – 2024. – № 2. – С. 130-142. – DOI 10.31857/S0002338824020116. – EDN VOETJU.

15. Кабанов, А. А. Идентификация возмущений в электроприводах робототехнических систем на основе оптимального астатического наблюдателя / А. А. Кабанов, А. В. Зуев, А. А. Проценко // Морские интеллектуальные технологии. – 2024. – № 4-4 (66). – С. 42-50. – DOI 10.37220/mit.2024.66.4.078. – EDN RUVKQX.

Заведующий лабораторией
аэрокосмических и морских
робототехнических комплексов
Федерального государственного
бюджетного учреждения науки
Институт автоматизации и процессов
управления Дальневосточного
отделения Российской академии наук, доктор технических наук, доцент

Зуев Александр Валерьевич

«14» сентября 2026г.

e-mail: zuev@dvo.ru

тел.: +7 (914) 961-77-35

