

Председателю объединенного
диссертационного совета
Д 999.086.03 при ФГБОУ ВО
«Комсомольский-на-Амуре
государственный технический
университет» (КнАГУ), ФГБОУ ВО
«Дальневосточный государственный
университет путей сообщения»
(ДВГУПС), ФГБОУ ВО «Амурский
государственный университет»
(АмГУ), профессору, д.т.н.
В. А. Соловьеву
от Шеленка Евгения Анатольевича

Я, Шеленок Евгений Анатольевич, даю своё согласие выступить в качестве официального оппонента на защите диссертации Болдырева Владислава Вячеславовича на тему «Автоматизированная автономная гелиосистема с интеллектуальным модулем управления», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.06 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (промышленность)». Необходимые сведения прилагаю.

Сведения об официальном оппоненте:

Фамилия, имя, отчество	Шеленок Евгений Анатольевич
Гражданство	Российская Федерация
Ученая степень (с указанием шифра специальности, по которой зашита диссертация)	кандидат технических наук, 05.13.01
Ученое звание	доцент
Основное место работы	
Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Тихоокеанский государственный университет»
Почтовый индекс, адрес, телефон, сайт, электронный почтовый адрес организации	680035, Россия, г. Хабаровск, ул. Тихоокеанская, 136, +7 (4212) 76-85- 00, http://pnu.edu.ru , mail@pnu.edu.ru
Наименование подразделения	Кафедра «Автоматика и системотехника»
Должность	Доцент кафедры «Автоматика и системотехника»

Основные работы оппонента

1. Еремин, Е. Л. Робастное управление для одного класса многосвязных динамических объектов / Е. Л. Еремин, Е. А. Шеленок // Автоматика и телемеханика. – 2017. – № 6. – С. 106-121.
2. Еремин, Е. Л. Система децентрализованного адаптивного управления роботом-манипулятором с входным насыщением / Е. Л. Еремин, Е. А. Шеленок // Датчики и системы. – 2017. – № 1. – С. 20-27.
3. Еремин, Е. Л. Система нелинейного робастного управления для неаффинного нестационарного динамического объекта с запаздыванием / Е. Л. Еремин, Е. А. Шеленок // Автометрия. – 2017. – Т. 53, № 2. – С. 63-71.
4. Шеленок, Е. А. Децентрализованное робастное управление одним классом многосвязных неаффинных объектов с запаздыванием по состоянию / Е. А. Шеленок // Информатика и системы управления. – 2017. – № 2(52). – С. 119 – 130.
5. Еремин, Е. Л. Комбинированная нелинейная система управления с неявным эталоном для априорно неопределенного неаффинного двухканального объекта с запаздываниями по выходу / Е. Л. Еремин, Л. В. Никифорова, Е. А. Шеленок // Информатика и системы управления. – 2020. – № 1(63). – С. 95-108. – DOI 10.22250/isu.2020.63.95-108.
6. Eremin, E. L. Simulation modeling of adaptive control system for scalar plant with delay and input saturation / E. L. Eremin, E. A. Shelenok // 11th IEEE International Conference on Application of Information and Communication Technologies, AICT 2017 - Proceedings : 11, Moscow, 20–22 сентября 2017 года. – Moscow, 2019. – P. 8687084. – DOI 10.1109/ICAICT.2017.8687084.
7. Eremin, E. L. Simulation of Adaptive Control System for Single-Channel Plant with Input Saturation / E. L. Eremin, E. A. Shelenok // Cybernetics and Physics. – 2017. – Vol. 6, No. 4. – pp. 179-184.
8. Eremin, E. L. Nonlinear Robust Control of Large-Scale System with Input Saturation / E. L. Eremin, L. V. Nikiforova, E. A. Shelenok // Cybernetics and Physics. 2021. Vol. 10, No. 1, pp. 13-21.
9. Еремин, Е. Л. Комбинированное нелинейное управление системой перевернутых маятников при ограничении управляющих сигналов / Е. Л. Еремин, Л. В. Никифорова, Е. А. Шеленок // Автометрия. – 2021. – Т. 57, № 4. – С. 74 – 84.

Доцент кафедры «Автоматика и
системотехника» Федерального
государственного бюджетного
образовательного учреждения
высшего образования
«Тихоокеанского
государственного университета»

20.11.2021
Шеленок Евгений Анатольевич

Пс
Зав

А.В.