

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 Шеленка Евгения Анатольевича

Я, Шеленок Евгений Анатольевич, даю свое согласие выступить в качестве официального оппонента на защите диссертации Мельниченко Маркела Андреевича на тему «Разработка интеллектуальных моделей и алгоритмов повышения эффективности функционирования роботизированных технологических процессов», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.3 – Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (технические науки). Необходимые сведения прилагаю.

Сведения об официальном оппоненте:

Фамилия, имя, отчество	Шеленок Евгений Анатольевич
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 (технические науки)
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, тел. (4212) 97-97-00, сайт https://pnu.edu.ru/ , электронная почта mail@pnu.edu.ru
Наименование подразделения	Высшая школа кибернетики и цифровых технологий
Должность	Профессор
Основные работы по профилю оппонируемой диссертации:	
Шеленок Е.А. Структурно-параметрический синтез гибридной периодической системы комбинированного управления многорежимным объектом в условиях неопределенности / Е.Л. Еремин, С.А. Смирнова, Е.А. Шеленок // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2024. – Т. 25, № 9. – С. 447-457.	
Shelenok E. Combined repetitive control system for active damping of forced vibrations / E. Shelenok // Cybernetics and Physics. – 2024. – Vol. 13, No. 1. – P. 69–76.	

Шеленок Е.А. Система периодического адаптивного управления с явным эталоном для нелинейных структурно неопределенных объектов с запаздываниями / Е.А. Шеленок // Информатика и системы управления. – 2024. – № 1(79). – С. 91–106.

Еремин Е.Л. Периодическое робастное управление одним классом неаффинных объектов в условиях неопределенности / Е.Л. Еремин, Е.А. Шеленок // Датчики и системы. – 2023. – № 2(267). – С. 44–50.

Шеленок Е.А. Генетический алгоритм в задаче параметрической оптимизации гиперустойчивых систем управления / Е.Л. Еремин, Е.А. Шеленок // Вестник Тихоокеанского государственного университета. – 2023. – № 1(68). – С. 29–38.

Шеленок Е.А. Самоорганизующаяся следящая система с заданной точностью регулирования для класса структурно неопределенных линейных объектов с переключениями / Е.Л. Еремин, Е.А. Шеленок // Датчики и системы. – 2023. – № 5(271). – С. 11–17.

Shelenok E. Adaptive control system for structurally undefined thermal power plant on set of functioning states / E. Eremin, L. Nikiforova, D. Telichenko, E. Shelenok // Cybernetics and Physics. – 2022. – Vol. 11, No. 2. – P. 67–73.

Шеленок Е.А. Комбинированное нелинейное управление системой перевёрнутых маятников при ограничении управляющих сигналов / Е.Л. Еремин, Л.В. Никифорова, Е.А. Шеленок // Автометрия. – 2021. – Т. 57, № 4. – С. 74–84.

Шеленок Е.А. Система периодического робастно-адаптивного управления роботоманипулятором с входными насыщениями / Е.Л. Еремин, Л.В. Никифорова, Е.А. Шеленок // Информатика и системы управления. – 2021. – № 3(69). – С. 97–111.

Shelenok E.A. Combined Nonlinear System of Control of a Structurally-Parametrically Uncertain Nonaffine Plant with State Delay and Neutral Type Delay / E.L. Eremin, L.V. Nikiforova, E.A. Shelenok // Automation and Remote Control. – 2021. – Vol. 82, No. 12. – P. 2192–2203.

Шеленок Е.А. Имитационное моделирование децентрализованной системы комбинированного робастного управления двухзвенным манипулятором с ограничениями входных сигналов / Б.Н. Лебянов, Е.А. Шеленок // Информатика и системы управления. – 2019. – № 1(59). – С. 71–80.

Shelenok E.A. Nonlinear repetitive control of the metal cutting machine feed module with saturated input / E.L. Eremin, L.V. Nikiforova, E.A. Shelenok // Cybernetics and Physics. – 2021. – Т. 10. – № 4. – С. 240–247.

Профессор высшей школы кибернетики
и цифровых технологий
федерального государственного
бюджетного образовательного
учреждения высшего образования
«Тихоокеанский государственный
университет»

e-mail: e.a.shelenok@mail.ru
тел.: +7 (909) 850-19-38

Шеленок Евгений Анатольевич
«23» сентября 2024 г.

Подпись *Шеленка Е.А.*
Заверяю специалист по персоналу отдела кадров

Шеленок

Е.А. Шеленок
2024