

СВЕДЕНИЯ

об официальных оппонентах по диссертации
соискателя ФИО Ле Хонг Куанга

на тему *«Адаптивные системы управления электродвидами многостепенных манипуляционных роботов с управлением
свойствами и внешними возмущениями»*

по специальности 05.09.03 – Электротехнические комплексы и системы

Фамилия, имя отчество официального оппонента (полностью)	Лохин Валерий Михайлович
Дата рождения (дд.мм.гггг), гражданство	Гражданин Российской Федерации, 09.08.1943 - год рождения
Ученая степень и ученое звание (при наличии), отрасль наук	Доктор технических наук, профессор
Шифр специальности, по которой защищена диссертация	05.13.01 «Системный анализ, управление и обработка информации»
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы, структурное подразделение, должность, почтовый адрес, телефон, электронная почта	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский технологический университет» (МИРЭА), факультет кибернетики, кафедра проблемы управления, работает в должности профессора кафедры, эл. адрес: kru-mirea@yandex.ru , +7-916-686-31-57 почтовый адрес: Москва, пр-т Вернадского, 78
Основные работы по профилю оппонируемой диссертации (не более 15 публикаций)	Публикации в изданиях, включенных в перечень ВАК (за последние 5 лет): 1. Бердников В.П. Управление параметрически возмущаемыми объектами при наличии полной информации. Бердников В.П., Лохин В.М. Мехатроника, автоматизация, управление. 2021. Т. 22. № 1. С. 2-11. 2. Лохин В.М. Поведенческие механизмы обеспечения сетевой связи в

мультиагентных робототехнических системах. Лохин В.М., Манько С.В., Карпов С.А., Марголин И.Д. Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18. № 12. С. 802-811.

3. Лохин В.М. Механизмы самообучения в мультиагентных робототехнических группировках на основе эволюционного леса деревьев классификации Лохин В.М., Манько С.В., Диане С.А.К., Панин А.С., Александрова Р.И. Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. Т. 18. № 3. С. 159-165.

4. Лохин В.М. Адаптивное управление с обучением. Лохин В.М., Манько С.В., Романов М.П. Информатизация и связь. 2017. № 2. С. 32-35.

5. Казачек Н.А. Методика формирования нелинейной характеристики нечеткого регулятора. Казачек Н.А., Лохин В.М. Информатизация и связь. 2017. № 2. С. 36-38.

6. Лохин В.М. Принципы построения и программно-алгоритмическое обеспечение человеко-машинного интерфейса для автономных роботов и мультиагентных робототехнических систем. Лохин В.М., Манько С.В., Александрова Р.И., Романов М.П., Диане С.А.К. Мехатроника, автоматизация, управление. 2016. Т. 17. № 9. С. 606-614.

7. Казачек Н.А. Анализ корректности применения метода гармбаланса для исследования динамики систем управления с нечеткими регуляторами. Казачек Н.А., Лохин В.М. Информатизация и связь. 2016. № 2. С. 101-104.

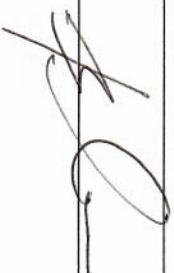
8. Лохин В.М. Развитие технологий применения аппарата теории автоматов для управления многоагентными робототехническими системами. Лохин В.М., Манько С.В., Романов М.П. Робототехника и техническая кибернетика.

Другие публикации:

9. Verdnikov V.P. Control of parametrically perturbed objects with a full information. Verdnikov V.P., Lokhin V.M. *Mechatronics, Automation, Control*. 2021. Т. 22. № 1. С. 3-11.
10. Verdnikov V. Determination of guaranteed stability regions of systems with a rigid controller and a parametrically perturbed control object. Verdnikov V., Lokhin V., Uvausov S. 2019 International seminar on electron devices design and production, Sed 2019, Prague, p23–24.
11. Kazachek N. Stability of intelligent automatic control systems. Kazachek N., Lokhin V., Manko S., Romanov M. *International Journal of Innovative Computing, Information and Control*. 2017. Т. 13. № 2. С. 547-558.
12. Казачек Н.А. Уточнение метода гармонического баланса для исследования систем с нечеткими регуляторами. Казачек Н.А., Лохин В.М. *Международная научно-техническая конференция. Воронеж, 18–20 декабря 2017*. 1639-1645.
13. Манько С.В. Планирование действий в группе роботов при решении задач с неявно-определенным сценарием на основе аппарата конечных автоматов. Манько С.В., Диане Секу Абдель Кадер, Лохин В.М. *Международная конференция по мягким вычислениям и измерениям*. 2017. Т. 1. С. 200-203.
14. Манько С.В. Планирование действий в группе роботов при решении задач с неявно-определенным сценарием на основе аппарата конечных автоматов. Манько С.В., Диане Секу Абдель Кадер, Лохин В.М. *Международная*

	<p>конференция по мягким вычислениям и измерениям. 2017. Т. 1. С. 200-203.</p> <p>15. Ман'Ко S.V. <u>Methods and technologies of automated learning for improvement of autonomous robots adaptivity.</u> Ман'Ко S.V., Lokhin V.M., Romanov M.P., Romanov A.M., Stashkevich M.A., Rapin A.S.V сборнике: Proceedings of the 2016 IEEE North West Russia Section Young Researchers in Electrical and Electronic Engineering Conference, EICongRusNW 2016. 2016. С. 277-282.</p> <p>16. Дохин В.М. Развитие технологий применения аппарата теории автоматов для управления многоагентными робототехническими системами. Дохин В.М., Манько С.В., Романов М.П. Экстремальная робототехника. 2016. Т. 1. № -1. С. 16-24.</p>
Индекс Хирша. 10	
Индекс цитируемости за последние 5 лет (по данным РИНЦ)	Из публикаций на eLibrary.ru 562; из публикаций, входящих в РИНЦ 50; из публикаций, входящих в ядро РИНЦ 17

Подпись официального оппонента



В.М. Дохин