

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНЫХ ОППОНЕНТАХ

по диссертационной работе Ильиной Анастасии Николаевны

«Математическое моделирование голономных систем с нелинейными геометрическими связями для решения задач устойчивости и стабилизации установившихся движений», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 05.13.18 – «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ».

№	Фамилия имя отчество	Год рождения, гражданство	Место основной работы (название организации, ведомство, город, занимаемая должность)	Ученая степень (шифр специальности, по которой присуждена ученая степень в соответствии с действующей Номенклатурой специальностей научных работников)	Ученое звание
1	2	3	4	5	6
1	Рапопорт Лев Борисович	1954, РФ	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки «Институт проблем управления имени В.А. Трапезникова» Российской академии наук, заведующий лабораторией № 16 «Динамики нелинейных процессов управления имени Е.С. Пятницкого»	Доктор физико-математических наук, шифр специальности 05.13.01 – «Системный анализ, управление и обработка информации», диплом доктора наук ДК № 004047 от 09.02.1996, протокол №9д/28	нет

Данные о научной деятельности по заявленной научной специальности за последние 5 лет:

1. а) Перечень научных публикаций (без дублирования) в изданиях, индексируемых в международных цитатно-аналитических базах Web of Science и Scopus, а также в специализированных профессиональных базах данных Astrophysics, PubMed, Mathematics, Chemical Abstracts, Springer, Agris, GeoRef, MathSciNet, BioOne, Compendex и т.п.

б) Перечень научных публикаций в журналах, входящих в Перечень РФ рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные научные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата наук, на соискание ученой степени доктора наук, с указанием импакт-фактора журнала на основании данных библиографической базы данных научных публикаций российских ученых Российский индекс научного цитирования (РИНЦ) (Указать выходные данные)

1. Rapoport L.B. Semidefinite relaxation and new conditions for sign-definiteness of the quadratic form under quadratic constraints» // Autom. Remote Control, 2018. V. 79, № 11, C. 2073–2079. (**WoS, Scopus**)

2. Пестерев А.В., Рапопорт Л.Б., Ткачёв С.Б. Каноническое представление нестационарной задачи путевой стабилизации // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления, 2015. № 4. С. 160. (**Scopus**)

1. Рапопорт Л.Б. Полуопределённая релаксация и новые условия знакоопределенности квадратичной формы при квадратичных ограничениях // Автоматика и телемеханика, 2018. № 11. С. 150-158.

2. Рапопорт Л.Б. Применение метода полуопределенной релаксации для определения ориентации твёрдого тела в пространстве // Проблемы управления, 2018. № 5. С. 79-83.

в) Общее число ссылок на публикации	486 (РИНЦ), 263 (WoS, Scopus)
г) Участие с приглашенными докладами на международных конференциях (указать тему доклада, дату и место проведения)	<p>1. Rapoport L.B. Semidefinite relaxation and new conditions of signdefiniteness of quadratic forms under quadratic constraints // Proceedings of 2018 14th Int. Conf. Stability and Oscillations of nonlinear control systems (Pyatnitskiys Conference), (Москва, 30 мая – 1 июня 2018). С. 1-3.</p> <p>2. Рапопорт Л.Б., Тормагов Т.А. Использование метода полуопределённой релаксации для оптимизации состава спутниковых навигационных сигналов // Материалы XIV Международной научной конференции Устойчивость и колебания нелинейных систем управления (конференция Пятницкого), (Москва, 30 мая – 1 июня 2018). С. 346-349.</p>
д) Рецензируемые монографии по тематике, отвечающей заявленной научной специальности (выходные данные, тираж)	<p>1. Поляк Б. Т., Хлебников М. В., Рапопорт Л. Б. Математическая теория автоматического управления, ISBN/ISSN: 978-5-9710-6486-2, Москва, ЛЕНАНД, 2019. С. 504.</p> <p>2. Leick A., Rapoport L. B. , Tatarnikov D. GPS Satellite Surveying, 4th Edition, 2015. ISBN/ISSN: 978-1-118-67557-1, New York, Wiley, P. 840.</p>
е) Препринты, размещенные в международных исследовательских сетях (электронный адрес размещения материалов)	нет
ж) патенты	нет

№	Фамилия имя отчество	Год рожде-ния, граж-данство	Место основной ра-боты (название организа-ции, ведомство, город, занимаемая должность)	Ученая степень (шифр специальности, по которой присуждена ученая степень в соответствии с действующей Номенклатурой специальностей научных работников)	Ученое звание
1	2	3	4	5	6
2	Кулешов Александр Сергеевич	1976 г., РФ	Федеральное государственное бюджетное учреждение высшего образования «Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова», механико-математический факультет, кафедра теоретической механики и мехатроники	Кандидат физико-математических наук, шифр специальности 01.02.01 – «Теоретическая механика» диплом кандидата наук КТ № 061906, от 12.10.01. № 194/нк-1, протокол №14/140.	Нет

Данные о научной деятельности по заявленной научной специальности за последние 5 лет:

1. а) Перечень научных публикаций (без дублирования) в изданиях, индексируемых в международных цитатно-аналитических базах Web of Science и Scopus, а также в специализированных профессиональных базах данных Astrophysics,	1. Kuleshov A.S., Katasonova V.A. Existence of Liouvillian Solutions in the Problem of Rolling Motion of a Dynamically Symmetric Ball on a Perfectly Rough Sphere // Vestnik St. Petersburg University: Mathematics, 2018. V. 51, № 4, P. 407-412. (Scopus) 2. Гаджиев М.М., Кулешов А.С., Буканов А.И. Геометрические связи в задаче о движении двухколёсной роликовой доски рипстик // Итоги науки и техники. Серия «Современная математика и её приложения. Тематические обзоры», 2018. Т. 148, С. 20–24. (Scopus)
--	--

PubMed, Mathematics, Chemical Abstracts, Springer, Agris, GeoRef, MathSciNet, BioOne, Compendex и т.п.	<p>3. Karapetyan A.V., Kuleshov A.S. The Routh theorem for the mechanical systems with unknown first integrals // Theoretical and Applied Mechanics, 2017. Т. 44, № 2, С. 169–180. (Scopus)</p> <p>4. Кулешов А.С., Черняков Г.А. Исследование задачи о движении тяжелого тела вращения по абсолютно шероховатой плоскости с помощью алгоритма Ковачича // Итоги науки и техники. Серия «Современная математика и её приложения. Тематические обзоры», 2018. Т. 145, С. 3–85. (Scopus)</p>
б) Перечень научных публикаций в журналах, входящих в Перечень РФ рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные научные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата наук, на соискание ученой степени доктора наук, с указанием импакт-фактора журнала на основании данных библиографической базы данных научных публикаций российских ученых Российский индекс научного цитирования (РИНЦ) (Указать выходные данные)	<p>1. Кулешов А.С., Зуева Д.С. К задаче о движении тела вращения по сфере // Динамические системы, 2018. Т. 8, № 1, С. 23–30.</p> <p>2. Карапетян А.В., Кулешов А.С. Об устойчивости стационарных движений механических систем с неизвестными первыми интегралами. // Динамические системы, 2017. Т. 7 (35), № 1. С. 3–16.</p> <p>3. Ицкович М.О., Кулешов А.С. О движении по горизонтальной плоскости тела, состоящего из двух симметричных пластинок // Вестник московского университета. Серия 1: Математика. Механика, 2015. № 2, С. 36–41.</p>
в) Общее число ссылок на публикации	132 (РИНЦ), 91 (WoS, Scopus)

г) Участие с приглашенными докладами на международных конференциях(указать тему доклада, дату и место проведения)	<p>1. Кулешов А.С. О существовании лиувиллевых решений в задаче о качении тела вращения по сфере // Материалы XIV международной научной конференции «Устойчивость и колебания нелинейных систем управления (конференция Пятницкого)», (Москва, 30 мая – 1 июня 2018). Москва, изд-во ИПУ РАН. С. 254-257.</p> <p>2. Кулешов А.С., Ицкович М.О. Лиувиллевы решения в задаче о качении эллипсоида вращения по абсолютно шероховатой плоскости // Аналитическая механика, устойчивость и управление. Труды XI Международной Четаевской конференции, посвящённой 115-летию со дня рождения Н.Г. Четаева и памяти академика АН РТ Т.К. Сиразетдинова, (Казань, 14-18 июня 2017). С. 214-224.</p> <p>3. Гаджиев М.М., Кулешов А.С. Геометрия, кинематика и динамика простейшей модели двухколёсной роликовой доски (рипстик, эсборд) // Сборник научных трудов VI Международной научно-практической конференции «Симметрии: теоретические и методические аспекты», (Астрахань, 10-15 сентября, 2016). С. 64-74.</p> <p>4. Кулешов А.С. О движении тонкого стержня по неподвижной выпуклой поверхности // Материалы XIII международной конференции «Устойчивость и колебания нелинейных систем управления» (1-3 июня 2016 г., Москва). Москва, изд-во ИПУ РАН. С. 232-234.</p>
д) Рецензируемые монографии по тематике, отвечающей заявленной научной специальности (выходные данные, тираж)	Нет

е) Препринты, размещенные в международных исследовательских сетях (электронный адрес размещения материалов)	Нет
ж) патенты	Нет

Председатель диссертационного совета

Д 212.125.04, д.ф.-м.н., доцент

А. В. Наумов

Ученый секретарь диссертационного совета

Д 212.125.04, к.ф.-м.н.

В. А. Рассказова