

Сведения об официальном оппоненте
по диссертационной работе
Унаняна Нарека Новлетовича

на тему «Методы и алгоритмы обработки электромиографического сигнала для управления механическими системами», представленной на соискание ученой степени доктора физико-математических наук по специальности 2.3.1. – системный анализ, управление и обработка информации, статистика (технические науки).

Фамилия, имя, отчество официального оппонента	Жиравок Алексей Нилович
Ученая степень	Доктор технических наук
Ученое звание (при наличии)	Профессор
Наименование отрасли науки и научной специальности, по которым защищена диссертация	15.13.01 Управление в технических системах
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Дальневосточный федеральный университет»
Занимаемая должность	профессор департамента автоматике и робототехники
Почтовый индекс, адрес	690922, Приморский край, г. Владивосток, о. Русский, п. Аякс, 10
Телефон	8 924 2345 895
Адрес электронной почты	zhirabok@mail.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Zuev A., Zhirabok A.N., Filaretov V., Protsenko A. Fault Identification in Electric Servo Actuators of Robot Manipulators Described by Nonstationary Nonlinear Dynamic Models Using Sliding Mode Observers. Sensors. 2022, 22, 317. https://doi.org/10.3390/s22010317 2. Zhirabok A.N., Zuev A.V., Sergiyenko O., Shumsky A.E. Identification of Faults in Nonlinear Dynamical Systems and Their Sensors Based on Sliding Mode Observers. Autom Remote Control. 2022, 83, 214–236. https://doi.org/10.1134/S0005117922020059 3. Жиравок А.Н., Ким Ч.И. Виртуальные датчики в задаче функционального диагностирования. Мехатроника, автоматизация, управление. 2021, 22(6), 298-303. https://doi.org/10.17587/mau.22.298-303 4. Филаретов В.Ф., Зуев А.В., Жиравок А.Н., Проценко А.А. Разработка системы аккомодации к дефектам в движителях подводных роботов. Мехатроника, автоматизация, управление. 2021; 22(5), 262-271. https://doi.org/10.17587/mau.22.262-271 5. Sergiyenko O.Yu., Zhirabok A.N. Fault Identification in Mobile Robot groups using Sliding Mode Observers. Proceedings of the Institute for System Programming of the RAS (Proceedings of ISP RAS).

	<p>2021, 33(1), 137-150. (In Russ.) https://doi.org/10.15514/ISPRAS-2021-33(1)-10</p> <p>6. Zhirabok A.N., Zuev, A.V., Shumsky A.E. Diagnosis of Linear Dynamic Systems: An Approach Based on Sliding Mode Observers. Autom Remote Control. 2020, 81, 211–225. https://doi.org/10.1134/S0005117920020022</p> <p>7. Zhirabok A.N., Kalinina N.A., Shumskii, A.E. Method for the Functional Diagnosis of Nondeterministic Finite State Machines. J. Comput. Syst. Sci. Int. 2020, 59, 565–574. https://doi.org/10.1134/S1064230720040152</p> <p>8. Zhirabok A.N., Shumsky A.E., Zuev A.V. Fault diagnosis in linear systems via sliding mode observers, International Journal of Control. 2021, 94(2), 327-335. DOI: 10.1080/00207179.2019.1590738</p> <p>9. Filaretov V.F., Zuev A.V., Zhirabok A.N. Fault Detection and Identification System for Actuators of Robot Manipulators. 2019 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM). 2019, 666-671. DOI: 10.1109/AIM.2019.8868450</p> <p>10. Zhirabok A.N., Shumsky A.E. Redundancy Relations for the Diagnosis of Hybrid Systems. J. Comput. Syst. Sci. Int. 2018, 57, 594–607. https://doi.org/10.1134/S1064230718040159</p>
--	--

Даю согласие выступить в качестве официального оппонента по диссертации Унаняна Н.Н. «Методы и алгоритмы обработки электромиографического сигнала для управления механическими системами».

Официальный оппонент
профессор департамента автоматике и робототехники,
ФГАОУ ВО «Дальневосточный
федеральный университет»
д.т.н., профессор

(Handwritten signature)
/Жирабок А.Н./
«//» января 2023 г.



(Handwritten signature: А.Н. Жирабок)
Удостоверение Начальник отдела
кадровой службы и производства
ДВФУ
18 01 20 23 г.