

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

по диссертации Жавуш Каррар Сахиб Насрулла «Symbolic regression algorithm for control of non-holonomic wheeled mobile robots» («Алгоритм символической регрессии для управления неголономными мобильными роботами на колесах»), представленной к защите на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика

Фамилия Имя Отчество	Год рож- дения	Основное место работы, должность	Ученая степень, ученое звание	Специальность, по которой защита диссертация	Основные работы в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет по профилю оппонируемой диссертации
Дивеев Асхат Ибрагимович	1954	ФГУ «Федеральный исследовательский центр «Информатика и управление» Рос- сийской академии наук», главный науч- ный сотрудник	доктор техниче- ских наук, профес- сор	2.3.1. Си- стемный анализ, управление и обработка информации, статистика	1. Diveev A., Sofonova E. Optimal Control Problem and Its Solution in Class of Feasible Control Functions by Advanced Model of Control Object / Mathematics, 2025, 13(4), 674. 2. Diveev A., Sofonova E., Konurbaev N., Abdullayev O. Advanced Model with a Trajectory Tracking Stabilisation System and Feasible Solution of the Optimal Control Problem / Mathematics. 2024. Vol.12, №20. P.3193. 3. Diveev A., Shmalko E. Machine Learning Feedback Control Approach Based on Symbolic Regression for Robotic Systems / Mathematics. 2022. Vol.10, №21. P.4100. 4. Diveev A. Machine Learning Control for Mobile Robot by Approximation Extremals by Symbolic Regression / Lecture Notes in Networks and Systems. 2022. Vol.283. P.718-736.

Согласен на обработку персональных данных.

Официальный оппонент

А.И. Дивеев

А.И. Дивеев

Дивеев А.И.

Получено 11.01.2025

Дивеев А.И.

