

**СПИСОК**  
**принятых секционных докладов на конференцию «Устойчивость и колебания**  
**нелинейных систем управления» (конференция Пятницкого),**  
**3-5 июня 2026 г.**  
**г. Москва, ИПУ РАН**

**Б.И. Ананьев (ИММ УрО РАН, Екатеринбург).** Характеристики чувствительности равновесия нелинейных дискретных систем.

**И.М. Ананьевский (ИПМех РАН, Москва).** Задача быстрогодействия для двойного линейного обратного маятника.

**О.Г. Антоновская, А.В. Бесклубная (ННГАСУ, Н. Новгород).** Об одном случае стабилизации линейной системы управления по состоянию.

**А.С. Андреев (УлГУ, Ульяновск), Ж.И. Буранов (Акад. лицей ТашГТУ, Ташкент), Д.Х. Хусанов (Ун-т Sambhram, Джизак).** Прямой метод Ляпунова в исследовании устойчивости интегро-дифференциальных уравнений Вольтерра с цилиндрическим фазовым пространством.

**А.А. Ардентов (ИПС РАН, Переславль-Залеский).** Экстремальные траектории в субримановой задаче для омниколесного робота с одним прицепом.

**А.В. Арутюнов, З. Т. Жуковская, С.Е. Жуковский (ИПУ РАН, Москва).** О необходимых условиях седловой точки.

**А.В. Арцибасов, С.А. Решмин (ИПМех, Москва).** Модификация закона линейного тангенса для учета нижнего ограничения на положение объекта.

**В.Н. Афанасьев (ИПУ РАН, Москва).** Псевдооптимальное решение терминальной дифференциальной игры со свободным правым концом.

**А.Е. Байков, А.Ю. Майоров (МАИ, Москва).** Об устойчивости нижнего равновесия тяжелого двойного маятника, нагруженного следящей силой.

**И.Н. Барабанов, В.Н. Тхай (ИПУ РАН, Москва).** Агрегирование множества из консервативных систем и стабилизация многочастотных колебаний.

**Е.А. Барахтенко, Е.В. Маркова (ИСЭМ СО РАН, Иркутск), Е.А. Прокофьев, П.Ю. Солодуша (ИСЭМ СО РАН, ИГУ, Иркутск).** Об одной модели развивающихся систем в энергетике.

**В.Р. Барсебян (Институт механики НАН Армении, ЕГУ, Ереван).** Задача управления лазерным воздействием на двухслойный биоматериал с промежуточными условиями.

**В.Р. Барсебян (Институт механики НАН Армении, ЕГУ, Ереван), О.А. Гребнева, С.В. Солодуша (ИСЭМ СО РАН, Иркутск).** Модель задачи граничного управления процессами теплопереноса в трубопроводе системы теплоснабжения.

**М.В. Беличенко, Н.А. Петров (МАИ, Москва).** Оценка точности приближенных непрерывных моделей силы трения.

**Л.М. Берлин (ИПУ РАН, Москва).** Достаточное условие оптимальности в задаче наискорейшего разгона/остановки несинхронных осцилляторов.

**Р.С. Бирюков, Е.С. Бубнова (ННГУ, Н. Новгород).** Оптимальный обобщенный  $H_2$ -наблюдатель линейной дескрипторной системы.

**Р.С. Бирюков (ННГУ, Н. Новгород), М.М. Коган (НТУ «Сириус», Сочи).** Синтез робастного управления при структурированной неопределенности по априорным и экспериментальным данным.

**Н.Н. Болотник, В.А. Корнеев (ИПМех РАН, Москва).** Оптимизация параметров противоударного изолятора для защиты объектов на подвижном основании от внешних воздействий прямоугольной формы.

**Н.Н. Болотник, Т.Ю. Фигурин (ИПМех РАН, Москва).** Управление системой трех взаимодействующих тел в среде с квадратичным сопротивлением при ограничении на расстояния между телами.

**А.С. Бортаковский (МАИ, Москва).** Оптимальное управление группами подвижных объектов переменного состава.

**В.М. Буданов, А.М. Формальский (НИИ механики МГУ, Москва).** Гашение колебаний груза, подвешенного на нерастяжимом тросе к подвижному объекту.

**В.В. Бурдилова (ИПУ РАН, Москва), А.П. Крищенко (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Положения равновесия и бифуркации в трехмерной модели динамики популяций.

**А.А. Буров, В.И. Никонов (ФИЦ ИУ РАН, Москва), Е.С. Шалимова (НИИ Механики МГУ, Москва).** О движении бусинки на качелях при наличии сухого трения.

**Н.М. Видов, А.С. Кулешов (МГУ им. М. В. Ломоносова, Москва).** Эффект трансгрессии в неголономных системах малой размерности.

**А.В. Влахова, Э.И. Макиева (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва).** Предельные модели динамики систем с проскальзыванием и разрушением.

**С.А. Вражевский, А.И. Сергеев (ИПМаш РАН, Санкт-Петербург).** Терминальное управление линейными системами с ограничениями по выходной переменной в условиях возмущений.

**М.А. Гарбуз, Л.А. Климина (НИИ механики МГУ, Москва).** Бифуркации автоколебательных режимов движения шагающего аппарата с ветротурбиной в потоке среды.

**С.А. Голованов (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва), Л.А. Климина, В.А. Самсонов (НИИ механики МГУ).** Максимизация средней скорости робота тримарана с помощью аналитических оценок.

**А.П. Голуб, Б.Я. Локшин, Ю.Д. Селюцкий (НИИ механики МГУ, Москва).** Колебания маятника, частично заполненного жидкостью, в потоке среды.

**А.Е. Голубев (ИПМех РАН, Москва).** Построение оценок для максимальных абсолютных значений переменных состояния нелинейных динамических систем, замкнутых обратной связью.

**А.Е. Голубев, А.А. Хорошева (ИПМех РАН, Москва).** Управление движением квадрокоптера на базе оценки вектора состояния наблюдателем.

**Ю.Ф. Голубев, В.В. Корянов (ИПМ РАН, Москва).** Управление перевернутым маятником на колесе без обода.

**П.П. Грезнев, С.А. Краснова (ИПУ РАН, Москва).** Прямое управление положением конечной точки манипулятора с неопределенными массо-инерционными характеристиками.

**М.И. Гусев (ИММ УрО РАН, Екатеринбург).** Предельное поведение множеств достижимости с ограничениями на норму управления в пространстве  $L_p$ .

**С.А. Гутник (МГИМО МИД России, МФТИ, Москва).** Исследование устойчивости периодических колебаний системы двух тел в плоскости эллиптической орбиты.

**Т.Д. Данг, И.Б. Фуртат (ИТМО, ИПМаш РАН, Санкт-Петербург).** Алгоритм управления нелинейными объектами с запаздыванием на базе предикторов регулируемой величины и возмущения.

**Д.Д. Девяткин, Е.Д. Девяткин (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Построение управления на основе алгоритма обучения с подкреплением для перевернутого маятника.

**Ю.Ф. Долгий, А.Н. Сесекин (УрФУ, ИММ УрО РАН, Екатеринбург).** Оптимизация управления манипулятора с кинематической избыточностью.

**М.З. Досаев (НИИ механики МГУ, Москва).** Оценка внутренних моментов при управлении вибророботом с дебалансом и маховиком.

**А.В. Егоров (СПбГУ, Санкт-Петербург).** Критерий Ляпунова для систем с запаздыванием: вычислительная эффективность вместо общности.

**А.П. Елсаков (СПбГАСУ, Санкт-Петербург), А.В. Проскурников (АО Навис, Санкт-Петербург), В.Б. Смирнова (СПбГАСУ, СПбГУ, Санкт-Петербург).** Устойчивость по Лагранжу и глобальная асимптотическая устойчивость маятниковых систем.

**В.А. Зайцев (УдГУ, Ижевск).** Стабилизация стационарных билинейных комплексных систем.

**В.Б. Зудов.** Стабилизация стационарного прямолинейного полета коптера с подвешенным грузом, частично заполненным жидкостью.

**А.В. Иванюхин (ИПМ РАН, Москва).** Оптимальное управление группой исполнителей на основе решения задачи о назначениях с ограничениями.

**И.В. Измestьев, Е.А. Скрипов, А.М. Баринoв (Челябинский ГУ, Челябинск).** Об одной задаче управления транспортным потоком в макроскопической модели Пейна-Уизема.

**Д.И. Исаева, Д.В. Баландин (АНОО ВО «Университет «Сириус», ФТ Сириус).** Децентрализованное управление активным магнитным подшипником с использованием наблюдателя для стабилизации движения ротора.

**В.И. Каленова, В.М. Морозов (НИИ механики МГУ, Москва), А.А. Тихонов (СПбГУ, Санкт-Петербург).** К вопросам стабилизации стационарных движений спутника-гиростата в гравитационном и магнитном полях.

**В.А. Каменецкий (ИПУ РАН, Москва).** Критерий Попова абсолютной устойчивости без S-процедуры.

**А.Н. Канатников (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва), О.С. Ткачева (ИПУ РАН, Москва), М.С. Виноградова (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Сравнение множеств при численном решении задач локализации.

**Р.Б. Каратов (НИУ ВШЭ, Москва), Е.С. Паламарчук (ЦЭМИ РАН, Москва).** Исследование устойчивости билинейных стохастических моделей компартментного типа.

**И.Ф. Кожевников (ФИЦ ИУ РАН, Москва).** Вынужденные колебания нагруженной вращающейся шины с переменной длиной зоны контакта.

**В.С. Королев, Е.Н. Поляхова, И.Ю. Потоцкая, Ю.Ю. Пупышева (СПбГУ, Санкт-Петербург).** Взаимосвязь научных исследований в космической динамике и небесной механике.

**А.А. Косов (ИДСТУ СО РАН, Иркутск).** Об устойчивости стационарных решений уравнений движения гиростата для аналога случая Лагранжа.

**Г.В. Костин (ИПМех РАН, Москва).** Программное управление изгибом упругой консоли в электрическом поле.

**С.А. Кочетков (ИПУ РАН, Москва).** Управление асинхронным двигателем в генераторном режиме.

**А.А. Кошелев, Е.И. Кугушев, Т.В. Шахова (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва).** О стационарных движениях шара, находящегося между двумя вращающимися сферами с вязким трением.

**В.С. Кравченко (НИИ ПМЭ МАИ, Москва), А.В. Иванюхин (НИИ ПМЭ МАИ, РУДН, Москва).** Двухэтапный метод маршрутизации на основе динамического программирования для планирования уборки космического мусора.

**А.Я. Красинский (МАИ, Москва).** Общий метод строгого решения задач стабилизации конфигураций систем с геометрическими связями при неполной информации.

**Д.В. Краснов, А.В. Уткин (ИПУ РАН, Москва).** Синтез динамической обратной связи в системах слежения на основе канонической формы с неопределенным входом.

**А.П. Крищенко, Р.Д. Шестаков (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Динамика модели хищник-жертва с квадратичной зависимостью скорости смертности хищников.

**П.А. Кручинин, Н. Алексеева (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва).** Максимизация области управляемости двузвенного перевернутого маятника на качелях SEESAW при согласованном управлении в шарнирах.

**К.А. Ласточкин, А.И. Глущенко (ИПУ РАН, Москва).** Метод инвариантных эллипсоидов в задаче подавления одного класса структурных возмущений.

**К.А. Ласточкин, А.И. Глущенко (ИПУ РАН, Москва).** Стабилизация и уклонение от перехвата по обратной связи на основе барьерных и управляющих функций Ляпунова.

**Динь Нян Ле, А.А. Пыркин (ИТМО, Санкт-Петербург).** Предикторное управление для нелинейных систем с входным запаздыванием.

**Л.Г. Ли, Ю.Г. Кокунько (ИПУ РАН, Москва).** Блочный синтез системы управления колесной платформой с учетом ограничений на скорость и динамическим сглаживанием опорной траектории.

**Н.Д. Ливанов, И.В. Измestьев (Челябинский ГУ, Челябинск).** Об одной задаче управления высоковольтными линиями электропередачи в условиях неопределенности.

**А.А. Ломов (ИМ СО РАН, НГУ, Новосибирск).** О гарантированных оценках устойчивости идентификации коэффициентов разностных уравнений.

**Х.Д. Лонг (Технологический университет Ле Куи Дона, Ханой), А.А. Пыркин, Ч.Х. Конг (ИТМО, Санкт-Петербург).** Фиксированно-временное барьерное скользящее управление нелинейными системами, подверженными ограниченным неизвестным возмущениям.

**С. Лу, М.З. Досаев, Р.М. Щербов (НИИ механики МГУ, Москва).** Об управлении зарядкой батареи.

**П.Е. Маковеева (СПбГУ, Санкт-Петербург).** Функционал Ляпунова с заданной производной для параболического уравнения с запаздыванием.

**М.В. Максименко, А.А. Тихонов (СПбГУ, Санкт-Петербург).** О модификации электродинамического метода трехосной стабилизации спутника на полярных орбитах.

**И.С. Максимова, Н.А. Косинов (РУДН, Москва).** Управление по начальным данным в задаче с переменной структурой.

**А.П. Маштаков (ИПС РАН, Переславль-Залесский).** Задача быстрогодействия на группе вращений трехмерного пространства с управлением в полукруге.

**О.В. Моржин (МИАН, Москва).** К аналитической и численной оптимизации для получения двухкубитных вентилях на унитарной динамике.

**М.В. Морозов (ИПУ РАН, Москва).** Критерии устойчивости периодических разностных включений.

- Ю.В. Морозов (ИПУ РАН, Москва).** Поиск и классификация циклов в системе 3-го порядка с разрывной правой и двумя вложенными сатураторами.
- О.В. Муравьев (ИПУ РАН, Москва).** Грубая динамика, неподвижные точки и концы пространств.
- Р.О. Омор** (Институт машиноведения, автоматике и геомеханики Национальной академии наук Кыргызской Республики, Бишкек). Алгебраический метод исследования робастности дискретных интервальных динамических систем.
- Н.А. Орел, О.Ю. Черкасов (МГУ им. М. В. Ломоносова, Москва; Университет МГУ-ППИ, Шэньчжэнь).** Задача Дубинса со штрафом на затраты управления.
- Ю.В. Орлов, Ю.М. Рассадин (ИПУ РАН, Москва).** Регулирование температуры помещения в условиях параметрической неопределенности и неполных измерений.
- А.Г. Петров (ИПМех РАН, Москва).** О равновесии и устойчивости вращающихся капель в электростатическом поле.
- М.М. Петров (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва).** Экстремальное параметрическое возбуждение маятника при ограничениях на амплитуду и скорость управления.
- Н.Н. Петров (УдГУ, Ижевск).** Многократная поимка убегающего в линейных нестационарных дифференциальных играх.
- А.В. Платонов (СПбГУ, Санкт-Петербург).** Импульсная стабилизация нелинейных нестационарных систем с переключениями.
- В.М. Подгорная, Д.Н. Ибрагимов (МАИ, Москва).** Алгоритм решения задачи быстрогодействия для системы с дискретным временем на основе суперэллипсоидальных аппроксимаций.
- И.М. Полехин (МИАН, Москва).** Топологические идеи в методе усреднения.
- А.П. Потапов, А.А. Галяев (ИПУ РАН, Москва).** О задаче противодействия наблюдателю с псевдоизмерениями.
- А.В. Родников (МАИ, Москва).** О параметрах компенсирующих устройств при перемещении космического аппарата с солнечным парусом вдоль леерной связи.
- Д.С. Ролдугин, Я.В. Маштаков (ИПМ РАН, Москва).** Использование скользящего управления с изменяющейся поверхностью для построения магнитного управления ориентацией спутника.
- К.А. Рюмина (РУДН, НИИ медицины труда им. Н. Ф. Измерова, Москва).** Устойчивость и динамика реакционно-диффузионной модели распространения вирусной инфекции с учетом влияния температуры тела.
- П.Е. Рябов (Финансовый университет, РТУ МИРЭА, МФТИ, Москва)** Параметризация дискриминантной поверхности одного частного случая интегрируемости динамики твердого тела.

**Н.А. Савин (АО Навис, СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург), А.В. Проскурников (АО Навис, Санкт-Петербург), Е.Б. Амбросовская (АО Навис, СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург).** Анализ устойчивости по приращениям системы успокоения качки при помощи бортовых рулей на малых скоростях.

**А.А. Саломатин, А.В. Рожнов (ИПУ РАН, Москва).** Отказоустойчивость в условиях цифрового моделирования с применением Smart Robot Car Kit v 3.0.

**В.А. Самсонов, Б.Я. Локшин, Ю.М. Окунев, О.Г. Привалова (НИИ механики МГУ, Москва).** Устойчивость режима планирования при прыжке лыжника с трамплина.

**Н.К. Сафонова, Р.М. Щербов (НИИ механики МГУ, Москва).** Синтез управления, катящего шар по заданной траектории на плоскости, закрепленной на роботеманипуляторе.

**Н.О. Седова (УлГУ, Ульяновск), О. В. Дружинина (ФИЦ ИУ РАН; ИПУ РАН, Москва).** Исследование устойчивости нелинейных систем с запаздыванием методом декомпозиции.

**А.Н. Сесекин, А.Д. Кандрин (УрФУ, Екатеринбург).** Устойчивость по Хайерсу-Уламу дифференциальных уравнений дробного порядка с производной Капуто и разрывными траекториями.

**В.В. Сидоренко (ИПМ РАН, Москва).** Циклы Кассини во вращательном движении геодезического спутника AJSAT.

**Л.А. Славеснов (ИПУ РАН, Москва).** Управление методом обратной связи для системы БПЛА в гироскопическом стенде.

**В.Ф. Соколов (Физ.-мат. ин-т Коми НЦ УрО РАН, Сыктывкар).** Робастное оптимальное слежение для дискретного минимально-фазового объекта с неизвестными параметрами и неизвестными границами смещенного внешнего возмущения и помехи измерений.

**С.В. Солодуша (ИСЭМ СО РАН, Иркутск).** Применение цепных дробей в задаче адаптивного управления с идентификацией для нелинейных теплообменных процессов.

**Е.И. Сомов, С.Е. Сомов, С.А. Бутырин, Т.Е. Сомова, П.К. Кузнецов (СамГТУ, Самара).** Существование и устойчивость колебаний в мехатронной релейной системе управления с гистерезисом.

**Е.И. Сомов, С.Е. Сомов, С.А. Бутырин, Т.Е. Сомова, П.К. Кузнецов (СамГТУ, Самара).** Управление космическим роботом при сближении, стыковке и обслуживании геостационарного спутника.

**С.Н. Стребуляев, А.М. Круглов (ННГУ им. Н.И. Лобачевского, Н. Новгород).** Компьютерный анализ хаотического поведения в динамических системах.

**Е.А. Сухов, С.В. Дорофеев (МАИ, Москва).** Моделирование динамики управляемого токоприемного устройства электроподвижного состава железной дороги.

**А.Д. Титов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва), И.Р. Белов (ИПУ РАН, Москва).** Вычисление верхней границы анизотропийной нормы для моделей реакторов периодического действия.

**П.П. Ткаченко, Д.В. Баландин, Т.В. Рябикова (АНОО ВО «Университет «Сириус», ФТ Сириус).** Минимаксное управление упругими механическими системами.

**В.Н. Тхай (ИПУ РАН, Москва).** Многочастотные колебания в обратимой механической системе и их стабилизация.

**Конг Винь Ты, Н.А. Дударенко (ИТМО, Санкт Петербург).** Прямая адаптивная компенсация возмущений для системы гироскопа с управляющим моментом с различными запаздываниями на входе.

**М.С. Федосеев, А.А. Ардентов (ИПС РАН, Переславль-Залеский).** Экстремальные траектории в задаче Маркова с управлением на треугольнике.

**Д.А. Фетисов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Орбитальная плоскостность систем без дрейфа с двумя управлениями.

**Н.Б. Филимонов (ИПУ РАН, Москва).** Компьютерный анализ параметрической робастности современных методов нелинейного следящего управления полетом квадрокоптера.

**И.А. Финогенко (ИДСТУ СО РАН, Иркутск).** О скользящих режимах функционально-дифференциальных уравнений с разрывной правой частью.

**А.В. Финошин (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Синтез эталонной модели на основе метода генерирующей модели.

**А.В. Финошин, Т.В. Провоторов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).** Управление каскадными системами со скользящим режимом с несимметричным дребезгом.

**И.Б. Фуртат, С.А. Вражевский (ИПМаш РАН, Санкт-Петербург).** Ускоренная сходимость решений нелинейных систем к положению равновесия за фиксированное время.

**М.В. Хлебников (ИПУ РАН, Москва).** Синтез ПИД-регулятора с аperiodическим фильтром как задача оптимизации.

**О.В. Холостова (МАИ, Москва).** Периодические движения неавтономной гамильтоновой системы в случаях нулевой и целой или полуцелой частот предельной автономной задачи.

**А.А. Хорошева, Ф.Л. Черноусько (ИПМех РАН, Москва).** Динамика управляемой многозвенной системы в жидкости.

**В.А. Чернов (Центр Робототехники Сбера, Москва, ИПМаш РАН, Санкт-Петербург), М.А. Каканов (Центр Робототехники Сбера, Москва).** К вопросу об использовании матрицы информации Фишера в адаптивной идентификации параметров линейных стационарных систем в присутствии гауссова шума.

**В.Н. Честнов (ИПУ РАН, Москва), Ю.Ф. Орлов (ЭИ МПУ, Электросталь).**  
Принципиальное уточнение оценки предельно-достижимой точности систем с дискретными регуляторами.

**Д.В. Шатов (ИПУ РАН, Москва, МФТИ, Долгопрудный).** Анализ робастной устойчивости линейной системы второго порядка с матрицей в сопровождающей форме.