

## **Проведенные исследования**

Работа «Discrete observer based compensator» была представлена на конференции «Robust Control», а также была опубликована в журнале «Наука и Образование» под названием «Динамический компенсатор в форме наблюдателя» и доложена на 12-й конференции «Устойчивость и колебания нелинейных систем управления». Работа «Синтеза анизотропийного робастного регулятора при структурированной неопределенности объекта управления» опубликована в журнале «УБС», также представлена на конференции «УБС-2014». Был разработан численный алгоритм решения полученной задачи на основе метода гомотопии. Работа «Метод гомотопии в прикладных задачах теории управления» принята к публикации в электронный журнал «Наука и Образование». Также был разработан раздел анизотропийной теории, связанный с постановками задач при ненулевом математическом ожидании входного воздействия. Работа «Robust Stability in Anisotropy-based Theory for Nonzero-Mean Input» представлена на конференции «MTNS2014». Готовится к выпуску брошюра по робастной теории управления объемом около ста страниц.

## **Проект будущих исследований**

В дальнейшем планируется развить анизотропийную теорию для разных видов неопределенности. В частности, для случая мультипликативного наложения шумов на систему предполагается описать задачу анализа устойчивости динамического объекта. Также планируется решить задачу синтеза управления для обеспечения робастной устойчивости системы с мультиплексными шумами. Возможно начало работы по рассмотрению абсолютной устойчивости в терминах анизотропийной теории. Планируется обобщить известные материалы по анизотропийной теории для систем с неопределенностью.

## **Преподавательский опыт и педагогическая деятельность**

С 2009 по 2011 год работа в вечерней физико-математической школе при МГТУ им.Н.Э. Баумана (ФМШ МГТУ). С 2011 по настоящее время работа ассистентом кафедры «ФН-12» «Математическое моделирование процессов управления динамическими системами» МГТУ им.Н.Э. Баумана, секция первый курс.