

Еремин Евгений Леонидович

Доктор технических наук, профессор (05.13.01 - Системный анализ, управление и обработка информации)

675027, Амурская область, г. Благовещенск, Игнатъевское шоссе, 21

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Амурский государственный университет»,

профессор кафедры информационных и управляющих систем

1. **Еремин Е.Л.**, Чепак Л.В. Робастная система управления аффинным объектом в схеме с двумя эталонными моделями// Информатика и системы управления. 2014. №3(41). С.121-129.

2. **Еремин Е.Л.**, Чепак Л.В. Робастное управление нелинейной системой с фильтр-корректором// Информатика и системы управления. 2014. №1(39). С.115-126.

3. **Еремин Е.Л.** Адаптивное управление объектами с несколькими запаздываниями в модифицированной схеме с динамическим корректором// Вестник Тихоокеанского государственного университета. 2013. №2(29). С.069-080

4. **Еремин Е.Л.**, Капитонова М.С., Чепак Л.В., Шеленок Е.А. Система адаптивно-периодического управления мехатронным модулем подачи металлорежущих станков// Информатика и системы управления. 2012. №2. С.150-159.

5. **Еремин Е.Л.**, Чепак Л.В. Адаптивная система с явно-неявным эталоном и стационарным наблюдателем для объекта с запаздыванием по управлению// Вестник Тихоокеанского государственного университета. 2011. №2. С.013-022.

6. **Еремин Е.Л.**, Шеленок Е.А. Управление по выходу с компенсацией гармонических возмущений в условиях априорной неопределенности// Вестник Тихоокеанского государственного университета. 2011. №1. С.049-058.

7. **Еремин Е.Л.**, Чепак Л.В. Адаптивная периодическая система управления электроприводом подачи токарных станков// Информатика и системы управления. 2010. №3. С.137-146.

8. **Еремин Е.Л.**, Лелянов Б.Н., Шеленок Е.А. Дискретные алгоритмы робастного управления нелинейно-нестационарным объектом в периодических режимах// Вестник Тихоокеанского государственного университета. 2010. №1. С. 45-54.