

СПИСОК
публикаций, в которых излагаются основные научные результаты диссертации
на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук
по научной специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика
на тему: Оптимальное позиционное управление в нелинейных управляемых системах,
опубликованных в рецензируемых изданиях

Попковым Александром Сергеевичем

Author ID (Scopus) – 56406192400

SPIN (РИНЦ) – 5069-2895

№ п/п	Название публикации на языке оригинала (при иноязычном названии – перевод на англ. / русс. яз.)	Тип публикации	DOI	Наименование издания	ISSN издания	Выходные данные публикации (Номер тома, Номер части тома, Номер журнала, Страницы размещения публикации в журнале, Год)	Интернет - адрес публикации в журнале	Библиографическая база данных (eLIBRARY, Web of Science, Scopus и др.), в которой индексируется публикация	№ публикации в списке литературы диссертации	№ страницы диссертации, на которой приводится ссылка на публикацию	Объем публикации (печ,л/а вт.л, личн. вклад)*	Соавторы
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
1	Application of adaptive method of linear programming for technical objects control	статья в сборнике трудов конференции	10.1109/ICC TPEA.2014.6893326	2014 International Conference on Computer Technologies in Physical and Engineering Applications (ICCTPEA)	978-1-4799-5315-8	Стр. 141-142, 2014	https://ieeexplore.ieee.org/document/6893326	Scopus	2	12, 20	2/1	Baranov O.V., Smirnov N. V.
2	Real-time quadcopter optimal stabilization	статья в сборнике трудов конференции	10.1109/SCP.2015.7342066	International Conference «Stability and Control Processes» in Memory of V. I. Zubov (SCP)	978-1-4673-7698-3	Стр. 123-125, 2015	https://ieeexplore.ieee.org/document/7342066	Scopus	4	12, 20	3/1	Smirnov N.V., Baranov O.V.

Лоп

3	Application of the adaptive method for optimal stabilization of a nonlinear object	статья в сборнике трудов конференции	10.1109/STAB.2016.7541215	2016 International Conference Stability and Oscillations of Nonlinear Control Systems (Pyatnitskiy's Conference)	978-1-4673-9998-2	Стр. 1-3, 2016	https://ieeexplore.ieee.org/document/7541215	Scopus	7	12, 59, 99	3	
4	On modification of the positional optimization method for a class of nonlinear systems	статья в сборнике трудов конференции	10.1145/3274856	ACM International Conference Proceeding Series	978-145036516-1	Стр. 46-51, 2018	https://dl.acm.org/doi/10.1145/3274856	Scopus	8	12, 99, 125	6/3	Smirnov N.V., Smirnova T.E.
5	Optimal program control in the class of quadratic splines for linear systems	статья в журнале - научная статья	10.21638/11701/SPBU10.2020.411	Вестник Санкт-Петербургского университета. Прикладная математика. Информатика. Процессы управления	1811-9905	Том 16, Номер 4, Стр. 462-470, 2020	https://dspace.spbu.ru/handle/11701/22461	Scopus	10	12, 61	9	
6	Построение множеств достижимости и управляемости в специальной линейной задаче управления	статья в журнале - научная статья	10.21638/11701/SPBU10.2021.307	Вестник Санкт-Петербургского университета. Прикладная математика. Информатика. Процессы управления	1811-9905	Том 17, Номер 3, Стр. 294-308, 2021	https://dspace.spbu.ru/bitstream/11701/33253/1/294-308.pdf	Scopus	11	12, 40	15	

Подтверждаю, что все основные научные результаты моей диссертации «*Оптимальное позиционное управление в нелинейных управляемых системах*» опубликованы в вышеприведенных 6 публикациях, в том числе: в рецензируемых научных изданиях из перечня, утвержденного Минобрнауки РФ - 2 публикации; в изданиях, индексируемых в наукометрических базах данных Web of Science и Scopus - 4 публикации.

Вышеуказанные публикации прилагаются на электронном носителе.

19.08.2022

Prof / Попков А.С.