

СПИСОК

публикаций, в которых излагаются основные научные результаты диссертации
на соискание ученой степени кандидата технических наук
по научной специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации, статистика
на тему: «Построение отказоустойчивых конфигураций квадрокоптеров»,
опубликованных в рецензируемых изданиях

Барановым Олегом Владимировичем

Author ID (Scopus) – 56406232000

SPIN (РИНЦ) - 4950-6706 / 181690

ORCID - 0000-0002-1078-0392

№ 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/авт.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/ICCTPE A.2014. 6893326	2014 International Conference on Computer Technologies in Physical and Engineering Applications (ICCTPEA)	ISBN: 978-1-4799-5315-8	Стр. 141-142, 2014	https://ieeexplore.ieee.org/document/6893326	Scopus	60	107	2/0,5	Popkov A.S., 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)	ISBN: 978-1-4673-7698-3	Стр. 123-125, 2015	https://ieeexplore.ieee.org/document/7342066	Scopus	52	107	3/1	Smirnov N.V., Popkov A.S.
3	Design of Fail-Safe Quadcopter Configuration	статья в сборнике трудов конференции	10.1007/978-3-030-32258-8_2	Intelligent Distributed Computing XIII. IDC 2019. Studies in Computational Intelligence, vol 868.	1860-949X	Стр. 13-22, 2020	https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-32258-8_2	Scopus, WoS	61	29	10/3	Smirnov, N.V., Smirnova, T.E., Zholobov, Y. V.
4	Design of a quadcopter with PID	статья в журнале - научная	10.22667/JOW UA.202	Journal of Wireless Mobile Networks, Ubiquitous Computing.	2093-5374	Т. 11 №2. Стр. 23-33, 2020	https://isyoinf.jowua.com/papers/jowua-v11n2-	Scopus	63	29	11/3	Smirnov, N.V., Smirnova, T.E., Zholobov, Y. V.

	controlled fail-safe algorithm	статья	0.06.30.023	and Dependable Applications			3.pdf					
5	On the choosing problem of pid controller parameters for a quadcopter	статья в сборнике трудов конферен ции	10.1109/CNSA.2017.7973934	2017 Constructive nonsmooth analysis and related topics (dedicated to the memory of V.F. Demyanov) (CNSA)	ISBN: 978-1-5090-6260-7	Стр. 1-3, 2017	https://ieeexplor e.ieee.org/docu ment/7973934	Scopus	51	73	3/1	Smimov, N.V., Smirnova, T.E.
6	Управление квадрокоптером в аварийных режимах функционирования	статья в журнале - научная статья	10.21638/11701/spbu10.2016.207	Вестник Санкт-Петербургского университета. Серия 10. Прикладная математика. Информатика. Процессы управления	1811-9905	№ 2. Стр. 69-79, 2016	http://hdl.handle .net/11701/2526	eLIBRARY	62	106	11	
7	Алгоритм настройки стабилизирующего пид-регулятора квадрокоптера	статья в журнале - научная статья	10.17586/0021-3454-2021-64-10-829-838	Изв. вузов. Приборостроение.	0021-3454	Т. 64, № 10. Стр. 829-838, 2021	https://pribor.if mo.ru/ru/article/ 20802/algorithm _nastroyki_stabi liziruyuschego _pid- regulyatora_kv adrokoptera .htm	eLIBRARY	64	75	10	

Подтверждаю, что все основные научные результаты моей диссертации «Построение отказоустойчивых конфигураций квадрокоптеров» опубликованы в вышеприведенных 7 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 - 5 публикаций.

Вышеуказанные публикации прилагаются на электронном носителе.

29.03.2023 /



/ Баранов Олег Владимирович