

**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: «Многоцелевое управление подвижными объектами с компенсацией запаздывания»,**  
**опубликованных в рецензируемых изданиях**

*Севостьянов Руслан Андреевич*

Author ID (Scopus) – 57192948044  
 Researcher ID (Web of Science) – G-4665-2015  
 SPIN (РИНЦ) – 1731-1082  
 ORCID – 0000-0001-5783-6931

№	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./авт.л, личн. вклад)*	Соавторы
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
1	Компенсация внешних возмущений в задаче визуального позиционирования мобильного робота	статья	10.25559/SITITO.18.20.2204.790-798	Современные информационные технологии и ИТ-образование	2411-1473	Т. 18, № 4, с. 790-798, 2022	<a href="http://sitito.cs.msu.ru/index.php/SITITO/article/view/873">http://sitito.cs.msu.ru/index.php/SITITO/article/view/873</a>	eLIBRARY	41	53	0.56, 0.41	

*P. O.*

2	Цифровая стабилизация движения колесного робота	статья		Системы управления и информационные технологии	1729-5068	№ 1 (71), с. 43-46, 2018	<a href="https://www.e-library.ru/item.asp?id=32614307">https://www.e-library.ru/item.asp?id=32614307</a>	eLIBRARY	47	53	0.25, 0.18	
3	Фильтрующая коррекция многоцелевых законов управления движением морских судов	статья		Системы управления и информационные технологии	1729-5068	С. 4-7, 2015	<a href="https://www.e-library.ru/item.asp?id=25475388">https://www.e-library.ru/item.asp?id=25475388</a>	eLIBRARY	12	20	0.25/0.08, 0.18/0.06	Веремей Е.И., Погожев С.В.

Подтверждаю, что все основные научные результаты моей диссертации «Многоцелевое управление подвижными объектам с компенсацией запаздывания» опубликованы в вышеприведенных 3 публикациях, в том числе: в рецензируемых научных изданиях из перечня, утвержденного Минобрнауки РФ - 3 публикации/ий; в изданиях, индексируемых в наукометрических базах данных Web of Science и Scopus - 0 публикации/ий.

Вышеуказанные публикации прилагаются на электронном носителе.

27.10.2023г.

