

Приложение 7

к отчету о самообследовании

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

«Дальневосточный федеральный университет»

Справка

о научном руководителе аспирантов по основной образовательной программе высшего образования – программе подготовки научно-педагогических кадров в аспирантуре 09.06.01 Информатика и вычислительная техника, профиль Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (по отраслям), заявленной на государственную аккредитацию

№ п\п	Ф.И.О. научного руководителя аспирантов	Условия привлечения (основное место работы: штатный, внутренний совместитель, внешний совместитель; по договору ГПХ)	ученая степень, ученое звание	Тематика самостоятельной научно-исследовательской (творческой) деятельности (участие в осуществлении такой деятельности) по направленности (профилю) подготовки, а также наименование и реквизиты документа, подтверждающие ее закрепление	Публикации в ведущих отечественных рецензируемых научных журналах и изданиях	Публикации в зарубежных рецензируемых научных журналах и изданиях	Апробация результатов научно-исследовательской (творческой) деятельности на национальных и международных конференциях с указанием темы статьи (темы доклада)
1	Торгашов Андрей Юрьевич	внешний совместитель	Д-р техн. наук	Методы интеллектуального предсказательного моделирования массообменных технологических объектов (протокол заседания кафедры технологий	1. Диго Г.Б., Н.Б. Диго, А.Ю. Торгашов, С.А. Самотылова. Структурно-параметрическая идентификация промышленных технологических объектов на основе	1. Torgashov A., Zmeu K. Identification of nonlinear soft sensors models of industrial distillation process under uncertainty // IFAC-PapersOnLine. 2015. Vol. 48. Issue 28. P. 45-50. https://www.journals.elsevier.com/ifa-c-papersonline https://www.scopus.com/record/displ	Международные конференции: 1. Самотылова С.А., Торгашов А.Ю. Определение режима функционирования колонн процесса газоразделения установки каталитического крекинга // сб. материалов IV

				<p>промышленного производства № 1 от 22.09.2015г)</p>	<p>робастной регрессии // Информатика и системы управления. – 2015. – №1(43). – с.16-24 http://ics.khstu.ru/journal/authors/262/ https://elibrary.ru/item.asp?id=23025758</p> <p>2. Диго Г.Б., Н.Б. Диго, А.В. Козлов, С.А. Самотылова, А.Ю. Торгашов. Структурно-параметрическая идентификация моделей виртуальных анализаторов технологических объектов управления на основе робастной регрессии и информационных критериев // Автоматизация в промышленности. – 2015. – №10. – С.58-62. https://avtprom.ru/digo-gb https://elibrary.ru/item.asp?id=25385685</p> <p>3. Гончаров А.А., Диго Г.Б., Диго Н.Б., Торгашов А.Ю. Использование системы ограничений на параметры прогнозирующих моделей при идентификации массообменных технологических объектов // Вестник Тамбовского</p>	<p>ay.uri?eid=2-s2.0-84988476183&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Torgashov+&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=ee441d8dd57f933482203f5521651fce&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Torgashov%2c+Andrei%22+17347527000%29&relpos=7&citeCnt=0&searchTerm=</p> <p>2. Torgashov A., Zmeu K. Nonparametric soft sensor evaluation for industrial distillation plant // Computer Aided Chemical Engineering. 2015. Vol. 37. P. 1487-1492. (DOI: 10.1016/B978-0-444-63577-8.50093-0) https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316305766 <a href="https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84940555855&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Torgashov+&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=ee441d8dd57f933482203f5521651fce&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Torgashov%2c+Andrei%22+17347527000%29&relpos=8&citeCnt=3&searchTerm=</p> <p>3. Torgashov A., Skogestad S., Kozlov A. Comparative study of multicomponent distillation static estimators based on industrial and rigorous model datasets // IFAC-PapersOnLine. 2016. Vol. 49. Issue 7. P. 1187-1192.
 https://www.sciencedirect.com/science</p>	<p>Международной конференции «Нефть и Газ – АТР 2015. Ресурсы, транспорт, сотрудничество». – 2015. – С. 164-170. http://www.gornaya-kniga.ru/catalog/1953</p> <p>2. Торгашов А.Ю., Гончаров А.А., Диго Г.Б., Диго Н.Б. Идентификация технологических объектов управления с учетом ограничений на коэффициенты модели // Математические методы в технике и технологиях - ММТТ- 28: сб. трудов XXVIII Междунар. науч. конф. в 12 т. - 2015. - Т.5. - С. 16-21 http://www.kstu.ru/event.jsp?id=62634</p> <p>3. Торгашов А.Ю., Диго Г.Б., Диго Н.Б., И.С. Можаровский. Проблемы построения моделей виртуальных анализаторов слабо формализованных технологических объектов // Труды X Международной конференции "ИДЕНТИФИКАЦИЯ СИСТЕМ И ЗАДАЧИ УПРАВЛЕНИЯ". Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова. 2015. С. 438-445. http://www.spsl.nsc.ru/FullTe</p>
--	--	--	--	---	---	---	--

				<p>государственного технического университета. – 2016. – № 1. – С. 25-34. http://vestnik.tstu.ru/rus/vesnik.htm https://elibrary.ru/item.asp?id=25503104</p> <p>4. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю., Жуков И.В. Идентификация массообменных технологических объектов с учетом ограничений на параметры модели // Автоматизация в промышленности. – 2016. № 6. – С. 34-38. https://avtprom.ru/ https://elibrary.ru/item.asp?id=26560983</p> <p>5. Торгашов А.Ю., Гончаров А.А., Самотылова С.А. Современные методы построения систем усовершенствованного управления технологическими процессами // Вестник ДВО РАН. – 2016. – № 4 (188). – С. 102-107. https://cyberleninka.ru/article/n/sovremennye-metody-postroeniya-sistem-usovershenstvovannogo-upravleniya-tehnologicheskimi-protsessami</p>	<p>e/article/pii/S2405896316305766 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84991038715&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Torgashov+&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=ee441d8dd57f933482203f5521651fce&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Torgashov%2c+Andrei%22+17347527000%29&relpos=6&citeCnt=1&searchTerm=</p> <p>4. Digo, G. B., Digo, N. B., Kozlov, A. V., Samotylova, S. A., & Torgashov, A. Y. (2017). Structural and parametric identification of soft sensors models for process plants based on robust regression and information criteria. Automation and Remote Control, 78(4), 724-731. doi:10.1134/S0005117917040130 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85017416914&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Torgashov+&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=ee441d8dd57f933482203f5521651fce&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Torgashov%2c+Andrei%22+17347527000%29&relpos=3&citeCnt=0&searchTerm=</p> <p>5. Fayruzov, D. K., Bel'kov, Y. N., Kneller, D. V., & Torgashov, A. Y. (2017). Advanced process control system for a crude distillation unit. A case study. Automation and Remote Control, 78(2), 357-367.</p>	<p>xt/konfe/SICPRO15prg.pdf</p> <p>4. Торгашов А.Ю. Проблемы наблюдаемости и построения моделей промышленных колонн многокомпонентной ректификации // Пятая Международная научная конференция «Теория и практика массообменных процессов химической технологии (Марушкинские чтения)». Уфа. 17-19 октября 2016. (доклад на пленарном заседании) https://www.science-community.org/ru/node/169155</p> <p>5. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю. Разработка моделей виртуальных анализаторов процесса первичной переработки нефти с учетом ограничений на коэффициенты модели // Нефтегазопереработка – 2016: Материалы международной научно-практической конференции. – 2016. С. 203. http://inhp.ru/meropriyatiya/konferentsii/?ELEMENT_ID=922&SHOWALL_2=1</p> <p>6. Самотылова С.А., Торгашов А.Ю. Применение бутстреп анализа при робастной идентификации параметров модели</p>
--	--	--	--	---	--	--

				<p>https://elibrary.ru/item.asp?id=27671926</p> <p>6. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю. Использование имитационного моделирования в задаче идентификации массообменного технологического объекта // Информационные технологии и вычислительные системы. 2016. – № 2. – С. 23 – 30. http://www.jitcs.ru/ https://elibrary.ru/item.asp?id=25503104</p> <p>7. Климченко В.В., Самотылова С.А., Торгашов А.Ю. Модель с обратной связью для прогнозирования качества продукта совмещенного массообменного технологического процесса // Информатика и системы управления. 2017. Вып. 4(54). С. 55-61. http://ics.khstu.ru/media/2017/N54_06.pdf</p> <p>8. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю., Жуков И.В. Предсказательное моделирование массообменного технологического объекта в условиях взаимокоррелирующих входов //</p>	<p>doi:10.1134/S0005117917020138 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85012155735&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Torgashov+&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=ee441d8dd57f933482203f5521651fce&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Torgashov%2c+Andrei%22+17347527000%29&relpos=4&citeCnt=2&searchTerm=</p> <p>6. Torgashov A., Goncharov A., Zhuravlev E. Evaluation of steady-state and dynamic soft sensors for industrial crude distillation unit under parametric constraints // IFAC-PapersOnLine. 2018. Vol. 51, Is. 18. P. 566-571. https://www.researchgate.net/publication/328155058_Evaluation_of_Steady-State_and_Dynamic_Soft_Sensors_for_Industrial_Crude_Distillation_Unit_under_Parametric_Constraints</p> <p>7. Torgashov, A., Skogestad, S., & An, D. (2018). A rigorous model for evaluating moving window soft sensors for industrial distillation processes. Chemical Engineering Transactions, 69, 487-492. doi:10.3303/CET1869082 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85054685515&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Torgashov+&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=ee441d8dd57f933482203f552</p>	<p>реакционно-ректификационной колонны // Математические методы в технике и технологиях ММТТ –29: сб. трудов XXIX Международ. науч. конф. – 2016. – Т. 3. – С. 229-230. http://sstu.ru/nauka/konferentsii/matematicheskie-metody-v-tekhnikе-i-tekhnologiyakh-mmtt-29.html</p> <p>7. Торгашов А.Ю., Диго Г.Б., Диго Н.Б. Использование многокритериального подхода при калибровке модели технологического объекта // Математические методы в технике и технологиях ММТТ –29: сб. трудов XXIX Международ. науч. конф. – 2016. – Т. 3. – С. 231-232. http://sstu.ru/nauka/konferentsii/matematicheskie-metody-v-tekhnikе-i-tekhnologiyakh-mmtt-29.html</p> <p>8. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю. Разработка динамических виртуальных анализаторов атмосферной колонны фракционирования нефти с учетом параметрических ограничений // Математические методы в технике и технологиях ММТТ –29: сб. трудов XXIX Международ. науч.</p>
--	--	--	--	--	--	--

				<p>Нефтепереработка и нефтехимия. 2017. № 10. С. 13-19. https://catalog.belstu.by/catalog/articles/d/IDX773t/view/57899?page=2&limit=20</p> <p>9. Гончаров А.А., Самотылова С.А., Торгашов А.Ю., Ан Д.С. Разработка прогнозирующей модели в условиях неопределенного времени отбора проб на примере реакционно-ректификационного технологического объекта // Автоматизация в промышленности. 2017. Вып. 12. С. 49-54. https://avtprom.ru/identifikatsiya</p> <p>10. Снегирев О.Ю., Торгашов А.Ю. НАБЛЮДАЕМОСТЬ НЕПРЕРЫВНОГО ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ПРОЦЕССА МНОГОКОМПОНЕНТНОЙ РЕКТИФИКАЦИИ // Информатика и системы управления. 2018. № 2 (56). С. 62-72. https://elibrary.ru/item.asp?id=35019370</p>	<p>1651fce&sot=anl&sdt=aut&sl=38&=AU-ID%28%22Torgashov%2c+Andrei%22+17347527000%29&relpos=0&citeCnt=0&searchTerm=</p>	<p>конф. – 2016. – Т. 3. – С. 114-115. http://sstu.ru/nauka/konferentsii/matematicheskie-metody-v-tekhnike-i-tehnologiyakh-mmmt-29.html</p> <p>9. Anton Goncharov, Andrei Torgashov. Application of active set method for soft sensor model identification of crude oil distillation process // 9th International conference, discrete optimization and operations research (DOOR 2016). –2016. – Vol. 1623. – P. 723-732. http://www.math.nsc.ru/conference/door/2016/index.html</p> <p>10. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю. Идентификация прогнозирующих моделей процесса ректификации нефти с использованием данных пошагового тестирования // Нефтегазопереработка – 2017: Материалы международной научно-практической конференции. – 2017. – С.159-160. http://inhp.ru/news.php?ELEMENT_ID=1071&SHOWALL_2=1</p> <p>11. Самотылова С.А., Гончаров А.А., Торгашов А.Ю. разработка динамической модели для прогнозирования</p>
--	--	--	--	---	---	---

						<p>содержания метанола в выходном продукте реакционно-ректификационного блока синтеза МТБЭ // Нефтегазопереработка – 2017: Материалы международной научно-практической конференции. – 2017. – С. 252. http://inhp.ru/news.php?ELEMENT_ID=1071&SHOWALL_2=1</p> <p>12. Гончаров А.А., Торгашов А.Ю. Структурная идентификация массообменного технологического объекта установки первичной переработки нефти // Математические методы в технике и технологиях ММТТ –30: сб. трудов XXX Международ. науч. конф. – 2017. – Т. 1. – С. 48-52. https://www.ipu.ru/node/41309</p> <p>13. Samotylova S.A., Torgashov A.Yu., Goncharov A.A. Structural identification of soft-sensor of MTBE unit // Industrial Engineering, Applications and Manufacturing (ICIEAM). 2017. P. 1-5. https://www.researchgate.net/publication/320649106_Structural_identification_of_soft-sensor_of_MTBE_unit</p>
--	--	--	--	--	--	--

							<p>14. Самотылова С.А., Торгашов А.Ю., Диго Г.Б., Диго Н.Б. Формирование обучающей выборки для получения прогнозирующей модели массообменного технологического объекта // XXX Международная научная конференция «Математические методы в технике и технологиях ММТТ-30». 2017. Том 3. С. 55-59. http://mmtt30.sstu.ru/mmtt-30.nsf/?Open</p> <p>15. Можаровский И.С., Самотылова С.А., Торгашов А.Ю. Применение алгоритма АСЕ для построения прогнозирующей модели ректификационной колонны // Математические методы в технике и технологиях – ММТТ –31: сб. трудов XXXI Международ. науч. конф. 2018. Т.3. С. 123-127. http://mmtt.sstu.ru/mmtt-31.nsf/pages/main</p> <p>16. Самотылова С.А., Торгашов А.Ю. Алгоритм доформирования обучающей выборки в задаче предсказательного моделирования процесса ректификации // Математические методы в технике и технологиях –</p>
--	--	--	--	--	--	--	--

							<p>ММТТ –31: сб. трудов XXXI Международ. науч. конф. 2018. Т.6. С. 58-61. http://mmtt.sstu.ru/mmtt-31.nsf/pages/main</p> <p>17. Ноткин Б.С., Самотылова С.А., Торгашов А.Ю. Применение метода ближайшего соседа для прогнозирования показателя качества выходного продукта массообменного технологического процесса // Инновационные, информационные и коммуникационные технологии. 2018. № 1. С. 347-351. http://info.diag.ru/uploads/swf_upload/files/Prog%20INFO-2018.pdf</p> <p>Национальные конференции: Ноткин Б.С., Самотылова С.А., Торгашов А.Ю., Змеу К.В. Оценка показателя качества выходного продукта массообменного технологического процесса// Сб. трудов Всероссийской (национальной) конференции «Актуальные вопросы развития образования и науки в АТР», Владивосток, ДВФУ, 2019 в работе</p>
2	Щербатюк Александр	по договору ГПХ	Д-р техн. наук,	Исследование и	1.М.С. Спорышев ^{1,2} , А.Ф. Щербатюк, Об	1. Tufhanov I.E. and A. F. Scherbatyuk. Designing Group	Международные конференции:

Федорович		профессор, чл.- корр. РАН	разработка необитаемых подводных робототехнических систем и комплексов (протокол заседания кафедры технологий промышленного производства № 1 от 22.09.2015г)	использовании групп морских роботов для охраны водных акваторий: Краткий обзор. Журнал «Подводные исследования и робототехника». 2018. № 2(26) УДК 681.883.67.001:621.396.67 7 http://jmtп.febras.ru/journal/2-26-2018/21-27.pdf 2.Ваулин Ю.В., Дубровин Ф.С., Щербатюк А.Ф. НЕКОТОРЫЕ АЛГОРИТМЫ ОПРЕДЕЛЕНИЯ НЕИЗВЕСТНОГО НАЧАЛЬНОГО МЕСТОПОЛОЖЕНИЯ АНПА НА ОСНОВЕ ИНФОРМАЦИИ ОТ ОДНОМАЯКОВОЙ МОБИЛЬНОЙ НАВИГАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ //Гирскопия и навигация. 2017. Т. 25. № 1 (96). С. 64-77. https://elibrary.ru/item.asp?id=28984334 3.Бобков В.А., Кудряшов А.П., Мельман С.В., Щербатюк А.Ф. НАВИГАЦИЯ АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА ПО СТЕРЕОИЗОБРАЖЕНИ	Behavior Algorithms for Autonomous Underwater Vehicles in the Underwater Local Heterogeneities Survey Problem. Automation and Remote Control, 2015, Vol. 76, No. 5, pp. 885-896. Tuphanov, I. E., & Scherbatyuk, A. F. doi:10.1134/S0005117915050136 https://link.springer.com/article/10.1134/S0005117915050136 <a href="https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84928975072&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7ae0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=18&citeCnt=10&searchTerm=2. Vladislav Goi, Andrei Gatsenko, Gleb Shestopalov, Maksim Sporyshev, Anton Tolstonogov, Alexander Scherbatyuk. Stabilization of an autonomous underwater vehicle relative to the bottom of the sea by the means of stereoscopic vision. Proceedings of the OCEANS 2015 MTS/IEEE Conference, May 18-21, 2015, Genova, Italy. ISBN: 978-1-4673-7164-3.
https://ieeexplore.ieee.org/xpl/mostRecentIssue.jsp?punumber=7227859 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84957625344&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&	1. Dubrovin F. S., Scherbatyuk A Ph. Development of Algorithms for an Autonomous Underwater Vehicle Navigation with a Single Mobile Beacon: The Results of Simulations and Marine Trials. Proceedings of the XXIIth International Conference on Integrated Navigation Systems, ICINS 2015, Saint Petersburg, 25-27 May 2015. P. 144-152. ISBN 978-5-91995-023-3. 2. Bobkov, V. A., Kudryashov, A. P., Melman, S. V., & Scherbatyuk, A. F. (2017). Visual navigation and 3D reconstruction of underwater objects with autonomous underwater vehicle. Paper presented at the 2017 24th Saint Petersburg International Conference on Integrated Navigation Systems, ICINS 2017 - Proceedings, doi:10.23919/ICINS.2017.7995614 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85028503392&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7ae0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+	
-----------	--	---------------------------------	---	---	---	--	--

				<p>ЯМ С ФОРМИРОВАНИЕМ 3D- МОДЕЛИ СРЕДЫ //Гироскопия и навигация. 2017. Т. 25. № 3 (98). С. 115-129. https://elibrary.ru/item.asp?id=30267658</p> <p>4. Долгих Г.И., Чупин В.А., Щербатюк А.Ф. АППАРАТНО- ПРОГРАММНЫЙ КОМПЛЕКС ДЛЯ ИССЛЕДОВАНИЯ ДИНАМИКИ ГИДРОСФЕРНО- ЛИТОСФЕРНЫХ ПРОЦЕССОВ // Приборы и техника эксперимента. 2017. № 1. С. 156-157. https://elibrary.ru/item.asp?id=28918023</p> <p>5. Ваулин Ю.В., Дубровин Ф.С., Щербатюк А.Ф. ИНТЕГРИРОВАННАЯ СИСТЕМА НАВИГАЦИИ И СВЯЗИ АНПА "ММТ-3000" И ОПЫТ ЕЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ В РАБОТАХ НА ГЛУБОКОВОДНЫХ ПРОТЯЖЕННЫХ ТРАССАХ // Подводные исследования и робототехника. 2017. № 2 (24). С. 14-19. https://elibrary.ru/item.asp?id=32253375</p> <p>6. Спорышев М.С.,</p>	<p>nlo=1&nlr=20&nls=count- f&sid=7ae0f1a8f28d007e6829474d 8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s =AU- ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F. %22+6507204366%29&relpos=17& citeCnt=2&searchTerm= 3. Igor Tuphanov, Alexander Scherbatyuk. A centralized planner considering task spatial configuration for a group of marine vehicles: field test results. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, September 28 – October 03, 2015, Hamburg, Germany. https://iros2015.informatik.uni- hamburg.de/ <a href="https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84958183842&origin=resultslist&sor
t=plf-
f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&
nlo=1&nlr=20&nls=count-
f&sid=7ae0f1a8f28d007e6829474d
8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s
=AU-
ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.
%22+6507204366%29&relpos=16&
citeCnt=11&searchTerm=
4. V. Filaretov, A. Zhirabok,
A. Zhev, A. Protsenko, I. Tuphanov,
A. Scherbatyuk. Design and
investigation of dead reckoning
system with accommodation to
sensors errors for autonomous
underwater vehicle. Proceedings of
the OCEANS 2015 MTS/IEEE
Conference, October 19-22, 2015,
Washington, USA.
https://ieeexplore.ieee.org/xpl/mostR</p>	<p>A.+F.%22+6507204366%29& relpos=4&citeCnt=2&searchT erm= 3. Bobkov, V., Scherbatyuk, A., & Sporyshev, M. (2018). Evaluation of the effectiveness of the visual navigation technique for an autonomous underwater vehicle. Paper presented at the 2018 OCEANS - MTS/IEEE Kobe Techno-Oceans, OCEANS - Kobe 2018, doi:10.1109/OCEANSKOB.E. 2018.8559145 Retrieved from www.scopus.com </p>
--	--	--	--	--	---	---

				<p>Щербатюк А.Ф. ОБ ИСПОЛЬЗОВАНИИ ГРУПП МОРСКИХ РОБОТОВ ДЛЯ ОХРАНЫ ВОДНЫХ АКВАТОРИЙ: КРАТКИЙ ОБЗОР //Подводные исследования и робототехника. 2018. № 2 (26). С. 21-27. https://elibrary.ru/item.asp?id=36608905</p>	<p><a &="" (2017).="" 209-216.="" 8(3),="" a="" a.="" algorithms="" an="" and="" auv="" beacon="" determining="" display.uri?eid="2-s2.0-84970029057&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7aee0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=12&citeCnt=3&searchTerm=6." doi:10.1134="" dubrovin,="" f.="" for="" from="" gyroscopy="" href="https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84963981953&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7aee0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=13&citeCnt=3&searchTerm=5. Dubrovin, F. S., & Scherbatyuk, A. F. (2016). Studying some algorithms for AUV navigation using a single beacon: The results of simulation and sea trials. Gyroscopy and Navigation, 7(2), 189-196. doi:10.1134/S2075108716020024 ecentIssue.jsp?punumber=7227859 <a &="" (2017).="" 209-216.="" 8(3),="" a="" a.="" algorithms="" an="" and="" auv="" beacon="" determining="" display.uri?eid="2-s2.0-84970029057&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7aee0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=12&citeCnt=3&searchTerm=6." doi:10.1134="" dubrovin,="" f.="" for="" from="" gyroscopy="" href="https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84963981953&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7aee0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=13&citeCnt=3&searchTerm=5. Dubrovin, F. S., & Scherbatyuk, A. F. (2016). Studying some algorithms for AUV navigation using a single beacon: The results of simulation and sea trials. Gyroscopy and Navigation, 7(2), 189-196. doi:10.1134/S2075108716020024 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84963981953&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7aee0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=13&citeCnt=3&searchTerm=</p>	<p>конференции "Технические проблемы освоения Мирового океана". Владивосток: Дальнаука. 2015. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-6-28-sentyabrya-2-oktyabrya-2015-g.html 2. Машенцев В.Ю., Бобков В.А., Щербатюк А.Ф., Толстоногов А.А. Визуальная навигация по стереоизображениям. // Материалы докладов VI Всероссийской науч.-техн. конференции "Технические проблемы освоения Мирового океана". Владивосток: Дальнаука. 2015. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-6-28-sentyabrya-2-oktyabrya-2015-g.html 3. Жирабок А.Н., Зуев А.В., Проценко А.А., Туфанов И.Е., Филаретов В.Ф., Щербатюк А.Ф. Разработка и исследование системы счисления пути малогабаритного автономного необитаемого подводного аппарата с аккомодацией к дефектам в показаниях датчиков. // Материалы докладов VI Всероссийской науч.-техн. конференции "Технические проблемы освоения Мирового океана". Владивосток: Дальнаука.</p>
--	--	--	--	---	---	--

						https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85028298498&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Scherbatyuk&st2=A&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=7aee0f1a8f28d007e6829474d8e45307&sot=anl&sdt=aut&sl=38&s=AU-ID%28%22Scherbatyuk%2c+A.+F.%22+6507204366%29&relpos=5&citeCnt=2&searchTerm=	<p>2015. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-6-28-sentyabrya-2-oktyabrya-2015-g.html 4. Туфанов И., Щербатюк А. Некоторые результаты морских испытаний централизованной системы управления группой морских роботов. // Материалы докладов 8-ой Всероссийской Мультиконференции по проблемам управления (МКПУ-2015), Робототехника и Мехатроника (РиМ 2015). 28 сентября - 03 октября 2015, Дивноморское, Россия. Таганрог: Изд-во ТТИ ЮФУ. https://cyberleninka.ru/article/n/nekotorye-rezultaty-morskih-ispytaniy-tsentralizovannoy-sistemy-upravleniya-grupпой-morskih-robotov</p>
3	Ноткин Борис Сергеевич	внешний совместитель	канд. техн. наук	<p>Договор № 02. G25.31.0173 Создание высокотехнологичного импортонезависимого производства литых деталей из магниевых и алюминиевых сплавов в интересах</p>	<p>1. Невмержицкий М.Н., Вара А.В., Ноткин Б.С., Змеу К.В. ПРИКЛАДНЫЕ ВОПРОСЫ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОГО ИССЛЕДОВАНИЯ СТРУКТУРНОЙ ДИНАМИКИ</p>	<p>1. Zmeu K.V., Markov N.A., Notkin B.S., Shipitko I.A. Predictive Inverse Neurocontrol with Recycled Reference Trajectory // Applied Mechanics and Materials. – 2015. – Vol. 756. pp. 585-591. DOI 10.4028/ https://www.scientific.net/AMM.756.585</p>	<p>Международные конференции: 1. МЕЖДУНАРОДНАЯ НАУЧНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ "СОВРЕМЕННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ И РАЗВИТИЕ ПОЛИТЕХНИЧЕСКОГО</p>

			<p>холдинга АО "Вертолеты России" и предприятий Дальневосточного федерального округа РФ на базе ОАО "Арсеньевская авиационная компания "Прогресс" им. Н.И. Сазыкина (Приказ о выполнении научного проекта № 05-04-4 от 25.01.2016г)</p>	<p>ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ НА ПРИМЕРЕ КУКА KR 10 //Фундаментальные исследования. 2017. № 4-2. С. 276-284. https://elibrary.ru/item.asp?id=29078120</p> <p>2. Кульчин Ю.Н., Ким А.Ю., Ноткин Б.С., Люхтер А.Б. ОБРАБОТКА СИГНАЛОВ РАСПРЕДЕЛЕННОЙ ВОЛОКОННО-ОПТИЧЕСКОЙ СЕТИ ДЛЯ РАСПОЗНАВАНИЯ ДИНАМИЧЕСКИХ ОБРАЗОВ С ПРИМЕНЕНИЕМ НЕЙРОННЫХ СЕТЕЙ //Информационные технологии. 2015. Т. 21. № 4. С. 312-319. https://elibrary.ru/item.asp?id=23328096</p> <p>3. Невмержицкий М.Н., Ноткин Б.С., Змеу К.В. НАБЛЮДАТЕЛЬ МОМЕНТА НАГРУЗКИ ВЕНТИЛЬНОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА // Информатика и системы управления. 2015. № 3 (45). С. 101-111. https://elibrary.ru/item.asp?id=23924983</p> <p>4. Змеу К.В., Невмержицкий М.Н., Ноткин Б.С., Вара А.В.,</p>	<p>Nevmerzhtskiy, M. N., Notkin, B. S., Vara, A. V., & Zmeu, K. V. (2019). Friction model of industrial robot joint with temperature correction by example of KUKA KR10. Journal of Robotics, 2019 doi:10.1155/2019/6931563 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85060532495&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Notkin&st2=b&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=d98e1da6104d8ce33d4dde60e5eafec9&sot=anl&sdt=aut&sl=45&=AU-ID%28%22Notkin%2c+Boris+Sergeevich%22+24067266600%29&relpos=1&citeCnt=0&searchTerm=</p>	<p>ОБРАЗОВАНИЯ" Владивосток, 19-23 сентября 2016 г.: Невмержицкий М.Н., Вара А.В., Бойко М.В., Ноткин Б.С., Змеу К.В. К ВОПРОСУ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОГО ИССЛЕДОВАНИЯ СТРУКТУРНОЙ ДИНАМИКИ ПРОМЫШЛЕННОГО МАНИПУЛЯТОРА //В сборнике: Современные технологии и развитие политехнического образования Научное электронное издание. 2016. С. 740-745. https://elibrary.ru/item.asp?id=28815444</p> <p>2. M. N. Nevmerzhtskiy, A.V.Vara, K.V.Zmeu, B.S.Notkin. Technique for Friction Model Identification in an Industrial Robot Joint Using KUKA KR10/// FarEastCon – 2018 https://doi.org/10.1109/FarEastCon.2018.8602800</p> <p>Национальные конференции: 1.Баранчугов И.А., Змеу К.В., Ноткин Б.С., Лелюхин В.Е. Кинематика и динамика манипуляционного робота в задаче терминальное управления // Сб. трудов Всероссийской (национальной) конференции «Актуальные</p>
--	--	--	---	--	---	--

					Ковалёв В.А. НАБЛЮДАТЕЛЬ МОМЕНТА НАГРУЗКИ И ПОЛОЖЕНИЯ ЭЛЕМЕНТОВ НЕЖЕСТКОГО МНОГОМАССОВОГО МЕХАНИЗМА С ЭЛЕКТРОПРИВОДОМ //Вестник Инженерной школы Дальневосточного федерального университета. 2015. № 4 (25). С. 36-46. https://elibrary.ru/item.asp?id=24992621		вопросы развития образования и науки в АТР», Владивосток, ДВФУ, 2019 в работе 2.Ноткин Б.С., Сомотылова С.А., Торгашов А.Ю., Змеу К.В. Оценка показателя качества выходного продукта массообменного технологического процесса// Сб. трудов Всероссийской (национальной) конференции «Актуальные вопросы развития образования и науки в АТР», Владивосток, ДВФУ, 2019 в работе
4	Змеу Константин Витальевич	штатный	канд. техн. наук, доцент	Договор № 02. G25.31.0025 Создание высокотехнологичного производства полимерных композитных деталей вертолетов в условиях ОАО ААК «Прогресс» (руководитель) (Приказ о выполнении научного проекта № 12-13-166/1 от 12.03.2013г) Договор № 02. G25.31.0173 Создание	1. Невмержицкий М.Н., Ноткин Б.С., Змеу К.В. НАБЛЮДАТЕЛЬ МОМЕНТА НАГРУЗКИ ВЕНТИЛЬНОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА //Информатика и системы управления. 2015. № 3 (45). С. 101-111. https://elibrary.ru/item.asp?id=23924983 2. Змеу К.В., Невмержицкий М.Н., Ноткин Б.С., Вара А.В., Ковалёв В.А. НАБЛЮДАТЕЛЬ МОМЕНТА НАГРУЗКИ И ПОЛОЖЕНИЯ ЭЛЕМЕНТОВ НЕЖЕСТКОГО МНОГОМАССОВОГО МЕХАНИЗМА С ЭЛЕКТРОПРИВОДОМ	1. Torgashov A., Zmeu K. Identification of nonlinear soft sensors models of industrial distillation process under uncertainty // IFAC-PapersOnLine. 2015. Vol. 48. Issue 28. P. 45-50. https://www.journals.elsevier.com/ifa-c-papersonline 2. Torgashov A., Zmeu K. Nonparametric soft sensor evaluation for industrial distillation plant // Computer Aided Chemical Engineering. 2015. Vol. 37. P. 1487- 1492. https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316305766 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84940555855&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Zmeu&st2=k&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=4b332f450fd2b15f9586a9cdf2	Международные конференции: 1. Zmeu K.V., Markov N.A., Notkin B.S., Shipitko I.A. Predictive Inverse Neurocontrol with Recycled Reference Trajectory // Applied Mechanics and Materials. – 2015. – Vol. 756. pp. 585-591. DOI 10.4028 https://www.scientific.net/AMM.756.585 2. МЕЖДУНАРОДНАЯ НАУЧНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ "СОВРЕМЕННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ И РАЗВИТИЕ ПОЛИТЕХНИЧЕСКОГО ОБРАЗОВАНИЯ"

				<p>высокотехнологичного импортонезависимого производства литых деталей из магниевых и алюминиевых сплавов в интересах холдинга АО "Вертолеты России" и предприятий Дальневосточного федерального округа РФ на базе ОАО "Арсеньевская авиационная компания "Прогресс" им. Н.И. Сазыкина (руководитель)</p> <p>(Приказ о выполнении научного проекта № 05-04-4 от 25.01.2016г)</p>	<p>//Вестник Инженерной школы Дальневосточного федерального университета. 2015. № 4 (25). С. 36-46. https://elibrary.ru/item.asp?id=24992621</p> <p>3. Невмержицкий М.Н., Вара А.В., Ноткин Б.С., Змеу К.В. ПРИКЛАДНЫЕ ВОПРОСЫ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОГО ИССЛЕДОВАНИЯ СТРУКТУРНОЙ ДИНАМИКИ ПРОМЫШЛЕННЫХ РОБОТОВ НА ПРИМЕРЕ КУКА KR 10 //Фундаментальные исследования. 2017. № 4-2. С. 276-284. https://elibrary.ru/item.asp?id=29078120</p>	<p>a7bfd4&sot=anl&sdt=aut&sl=39&s=AU-ID%28%22Zmeu%2c+Konstantin+V.%22+8450440800%29&relpos=2&citeCnt=3&searchTerm=</p> <p>3. Maksim N. Nevmerzhitskiy, Boris S. Notkin, Andrey V. Vara, and Konstantin V. Zmeu, "Friction Model of Industrial Robot Joint with Temperature Correction by Example of KUKA KR10," Journal of Robotics, vol. 2019, Article ID 6931563, 11 pages, 2019. https://doi.org/10.1155/2019/6931563 <a elibrary.ru="" href="https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85060532495&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Zmeu&st2=k&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=4b332f450fd2b15f9586a9cdf2a7bfd4&sot=anl&sdt=aut&sl=39&s=AU-ID%28%22Zmeu%2c+Konstantin+V.%22+8450440800%29&relpos=1&citeCnt=0&searchTerm=</p> </td> <td> <p>Владивосток, 19-23 сентября 2016 г.: Невмержицкий М.Н., Вара А.В., Бойко М.В., Ноткин Б.С., Змеу К.В. К ВОПРОСУ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОГО ИССЛЕДОВАНИЯ СТРУКТУРНОЙ ДИНАМИКИ ПРОМЫШЛЕННОГО МАНИПУЛЯТОРА //В сборнике: Современные технологии и развитие политехнического образования Научное электронное издание. 2016. С. 740-745.
 https://elibrary.ru/item.asp?id=28815444</p> <p>3. M. N. Nevmerzhitskiy, A.V.Vara, K.V.Zmeu, B.S.Notkin. Technique for Friction Model Identification in an Industrial Robot Joint Using KUKA KR10/// FarEastCon – 2018 https://doi.org/10.1109/FarEastCon.2018.8602800</p> <p>3.Nevmerzhitskiy, M. N., Vara, A. V., Zmeu, K. V., & Notkin, B. S. (2019). Technique for friction model identification in an industrial robot joint using KUKA KR10. Paper presented at</p>
--	--	--	--	--	--	--

						<p>the 2018 International Multi-Conference on Industrial Engineering and Modern Technologies, FarEastCon 2018, doi:10.1109/FarEastCon.2018.8602800</p> <p>https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85061752543&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Zmeu&st2=k&nlo=1&nlr=20&nls=count-f&sid=4b332f450fd2b15f9586a9cdf2a7bfd4&sot=anl&sdt=aut&sl=39&s=AU-ID%28%22Zmeu%2c+Konstantin+V.%22+8450440800%29&relpos=0&citeCnt=0&searchTerm=</p> <p>Национальные конференции: 1. Баранчугов И.А., Змеу К.В., Ноткин Б.С., Лелюхин В.Е. Кинематика и динамика манипуляционного робота в задаче терминальное управления // Сб. трудов Всероссийской (национальной) конференции «Актуальные вопросы развития образования и науки в АТР», Владивосток, ДВФУ, 2019_в работе</p> <p>2. Ноткин Б.С., Самотылова С.А., Торгашов А.Ю., Змеу</p>
--	--	--	--	--	--	---

							К.В. Оценка показателя качества выходного продукта массообменного технологического процесса// Сб. трудов Всероссийской (национальной) конференции «Актуальные вопросы развития образования и науки в АТР», Владивосток, ДВФУ, 2019_ в работе
5	Лелюхин Владимир Егорович	штатный	канд. техн. наук	Разработка принципов построения современных систем автоматизации конструирования, технологического проектирования и управления производственными процессами (05.13.06). Протокол заседания кафедры технологий промышленного производства №2 от 27.10.2017г	<p>1. Колесникова О.В., Лелюхин В.Е. Алгоритм определения последовательности изготовления элементов изделия «Опадающие листья» // Глобальный научный потенциал. СПб.: Изд. Фонд развития науки и культуры – 2015. – №2(47) – с. 54-58. ISSN 1997-9355 http://globaljournals.ru/assets/files/journals/global-scientific-potential/47/g-n-p-2(47)-main.pdf https://elibrary.ru/item.asp?id=23527808</p> <p>2. Колесникова О.В., Лелюхин В.Е. Проблема составления оптимального расписания дискретного мелкосерийного производства// Фундаментальные исследования: М.: Изд-во,</p>	Lelyukhin V., Kolesnikova O. Approach to determining order of production of parts and assembly units of engineering products in production process planning. International Conference on Industrial Engineering, ICIE 2017. Procedia Engineering 206 (2017) 1515–1521. https://doi.org/10.1016/j.proeng.2017.10.671 (Scopus)	<p>Международные конференции:</p> <p>1. Цицашвили Г. Ш., Лелюхин В. Е., Осипова М. А., Колесникова О. К вопросу о подготовке студентов инженерных специальностей по дискретной математике. / Современные технологии и развитие политехнического образования [Электронный ресурс]: международная научная конференция, г. Владивосток, 19–23 сентября 2016 г. /– Электрон, дан. – Владивосток ДВФУ., 2016. с. 997-1002. – Режим доступа: https://www.dvfu.ru/science/publishing-activities/catalogue-of-books-fefu/ ISBN 978-5-7444-3855-5</p> <p>2. Дренин А.С., Баранчугов И.А., Игнатъев Ф.Ю.,</p>

				<p>2015, №2, ч.11. – с. 2340-2343. ISSN 1812-7339 https://www.fundamental-research.ru/ru/article/view?id=37442 https://elibrary.ru/item.asp?id=23308136</p> <p>3. Лелюхин, В.Е., Колесникова О.В., Интегрированная система подготовки производства судоремонтного предприятия. / Судостроение, М.: Изд-во, 2015, №2, с. 52-54. ISSN 0039-4580 http://www.tu-bryansk.ru/info/zhurnaly/zhurn-ntm https://elibrary.ru/item.asp?id=24193343</p> <p>4. Лелюхин В.Е., Колесникова О.В. Интегрированная система конструкторско-технологической подготовки и управления производством на платформе 1С:УПП. / Автоматизация в промышленности. М.: Издательский дом «ИнфоАвтоматизация», № 9, 2015. с. 45-49. ISSN: 1819-5962 https://avtprom.ru/ https://elibrary.ru/item.asp?id=26130780</p>	<p>Лелюхин В.Е. Методы и системы навигации робототехнических средств. // В сборнике: Инновации в науке и технике. Сборник статей Международной научно-практической конференции. г. Владивосток, 2016. С. 22-30. http://dv-cit.ru/wp-content/uploads/2017/11/dv-cit-ru-sbornik-5.pdf</p> <p>3.Lelyukhin V., Kolesnikova O. APPROACH TO DETERMINING ORDER OF PRODUCTION OF PARTS AND ASSEMBLY UNITS OF ENGINEERING PRODUCTS IN PRODUCTION PROCESS PLANNING //В сборнике: Procedia Engineering Ser. "International Conference on Industrial Engineering, ICIE 2017" 2017. С. 1515-1521.</p> <p>Национальные конференции: Баранчугов И.А., Змеу К.В., Ноткин Б.С., Лелюхин В.Е. Кинематика и динамика манипуляционного робота в задаче терминальное управления // Сб. трудов Всероссийской (национальной) конференции «Актуальные вопросы развития образования и науки в АТР», Владивосток, ДВФУ,</p>
--	--	--	--	---	--

							2019_ в работе
6	Костенко Владимир Владимирович	по договору ГПХ	к.т.н	<p>Системы управления движением подводных аппаратов Протокол заседания кафедры технологий промышленного производства №2 от 27.10.2017г</p>	<p>1. Костенко В.В., Мокеева И.Г., Ваулин Ю.В., Матвиенко Ю.В., Рылов Н.И. Особенности координирования донных источников навигационных сигналов с использованием буксируемого антенного модуля // Подводные исследования и робототехника. 2018. №2 (26). С.4–11. http://jmtп.febras.ru/ https://elibrary.ru/item.asp?id=36608903</p> <p>2. Костенко В.В., Львов О.Ю. Комбинированная система связи и навигации автономного подводного робота с поплавковым модулем // Подводные исследования и робототехника/ 2017. №1 (23). С.31-43. http://jmtп.febras.ru/ https://elibrary.ru/item.asp?id=29762159</p> <p>3.Костенко В.В., Мокеева И.Г., Толстоногов А.Ю. ОСОБЕННОСТИ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ АНПА С БУКСИРУЕМЫМ ОБОРУДОВАНИЕМ //Технические проблемы освоения Мирового океана. 2017. Т. 7. С. 361-366.</p>	<p>1. Kostenko V. V., Tolstonogov A. Yu. The robotic complex for remote aqua monitoring, 2018 OCEANS-MTS/IEEE Kobe Techno-Oceans - Kobe, 2018, статья № 8559447. (doi: 10.1109/OCEANSKOBЕ.2018.8559447) https://www.oceansconference.org https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85060313918&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=v&nlo=1&nlr=20&nls=afprfnm-t&sid=c171dc53731cfdfff51d88b0add0afb4&sot=anl&sdt=aut&sl=42&s=AU-ID%28%22Kostenko%2c+Vladimir+V.%22+57189036440%29&relpos=0&citeCnt=0&searchTerm=</p> <p>2. V.V. Kostenko, A.Yu. Tolstonogov AUV Thrust Allocation with Variable Constraints. ADV. Syst. Sci Appl, 2017; 3: 1-8. http://ijassa.ipu.ru/ojs/ijassa/article/view/502 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85040739663&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=</p>	<p>Международные конференции:</p> <p>1. Kostenko V. V., Tolstonogov A. Yu. The robotic complex for remote aqua monitoring, 2018 OCEANS-MTS/IEEE Kobe Techno-Oceans - Kobe, 2018, статья № 8559447. (doi: 10.1109/OCEANSKOBЕ.2018.8559447) https://www.oceansconference.org https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85060313918&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=</p> <p>2. V.V. Kostenko, A.Yu. Tolstonogov AUV Thrust Allocation with Variable Constraints. ADV. Syst. Sci Appl, 2017; 3: 1-8. http://ijassa.ipu.ru/ojs/ijassa/article/view/502 https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85040739663&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=</p>

				<p>https://elibrary.ru/item.asp?id=32293844</p> <p>4.Гой В.А., Костенко В.В. РЕГУЛИРОВАНИЕ ПЛАВУЧЕСТИ И ДИФФЕРЕНТА АВТОНОМНОГО ПОДВОДНОГО РОБОТА //Подводные исследования и робототехника. 2016. № 1 (21). С. 4-14. https://elibrary.ru/item.asp?id=26378835</p> <p>5.Костенко В.В., Михайлов Д.Н. АНАЛИЗ ВЛИЯНИЯ ВАРИАЦИЙ ЭФФЕКТИВНОСТИ ДВИЖИТЕЛЬНОЙ УСТАНОВКИ НА ТОЧНОСТЬ РАСЧЕТА ДАЛЬНОСТИ ХОДА АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА // Известия ЮФУ. Технические науки. 2016. № 1 (174). С. 110-122. https://elibrary.ru/item.asp?id=25994587</p> <p>6.Гой В.А., Костенко В.В., Найденко Н.А., Михайлов Д.Н., Родькин Д.Н. ОПЫТ РАЗРАБОТКИ И ИСПЫТАНИЙ ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО</p>	<p>3. A. V. Medvedev, V. V. Kostenko and A. Y. Tolstonogov, "Depth control methods of variable buoyancy AUV," 2017 IEEE Underwater Technology (UT), Busan, 2017, pp. 1-5. (doi: 10.1109/UT.2017.7890333) http://technav.ieee.org/tag/9411/underwater-technology https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85018166326&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=v&nlo=1&nlr=20&nls=afprfnm-t&sid=c171dc53731cfdfff51d88b0add0afb4&sot=anl&sdt=aut&sl=42&s=AU-ID%28%22Kostenko%2c+Vladimir+V.%22+57189036440%29&relpos=2&citeCnt=6&searchTerm=</p>	<p>https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85018166326&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=v&nlo=1&nlr=20&nls=afprfnm-t&sid=c171dc53731cfdfff51d88b0add0afb4&sot=anl&sdt=aut&sl=42&s=AU-ID%28%22Kostenko%2c+Vladimir+V.%22+57189036440%29&relpos=1&citeCnt=2&searchTerm=</p> <p>3. A. V. Medvedev, V. V. Kostenko and A. Y. Tolstonogov, "Depth control methods of variable buoyancy AUV," 2017 IEEE Underwater Technology (UT), Busan, 2017, pp. 1-5. (doi: 10.1109/UT.2017.7890333) http://technav.ieee.org/tag/9411/underwater-technology https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-85018166326&origin=resultslist&sort=plf-f&src=s&st1=Kostenko+&st2=v&nlo=1&nlr=20&nls=afprfnm-t&sid=c171dc53731cfdfff51d88b0add0afb4&sot=anl&sdt=aut&sl=42&s=AU-ID%28%22Kostenko%2c+Vladimir+V.%22+57189036440%29&relpos=2&citeCnt=6&searchTerm=</p> <p>Национальные конференции: 1.Золотарев В.В., Костенко В.В., Михайлов Д.Н., Стороженко В.А., Ходоренко М.С., Карлов А.В., Евтушенко В.В.,</p>
--	--	--	--	--	--	---

					<p>АППАРАТА С АВТОНОМНЫМ ИСТОЧНИКОМ ПИТАНИЯ //Технические проблемы освоения Мирового океана. 2015. Т. 6. С. 101-106 https://elibrary.ru/item.asp?id=29898974</p>		<p>Быканова А.Ю. Разработка двухмодульного навигационно-поискового гидролокатора секторного обзора // Материалы 7-й Всероссийской научно-технической конференции «Технические проблемы освоения мирового океана», Владивосток, 2 октября – 6 октября 2017, стр.407-412, ISBN 978-5-600-01917-1. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-7-2-6-oktyabrya-2017-goda.html</p> <p>2.Костенко В.В., Толстоногов А.Ю., Разработка алгоритма распределения команд управления движением в движительно-рулевым комплекса подводного робота // Материалы 7-й Всероссийской научно-технической конференции «Технические проблемы освоения мирового океана», Владивосток, 2 октября – 6 октября 2017, стр.331-335, ISBN 978-5-600-01917-1. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-7-2-6-oktyabrya-2017-goda.html</p> <p>3.Костенко В.В., Мокеева И.Г., Толстоногов А.Ю. Особенности управления движением АНПА с буксируемым оборудованием // Материалы 7-й</p>
--	--	--	--	--	---	--	---

							<p>Всероссийской научно-технической конференции «Технические проблемы освоения мирового океана», Владивосток, 2 октября – 6 октября 2017, стр.361-366, ISBN 978-5-600-01917-1. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-7-2-6-oktyabrya-2017-goda.html</p> <p>4.Гой В.А., Костенко В.В., Михайлов Д.Н., Стороженко В.А. Технические средства определения гидродинамических и тяговых характеристик подводных аппаратов в условиях мелководного полигона // Материалы 7-й Всероссийской научно-технической конференции «Технические проблемы освоения мирового океана», Владивосток, 2 октября – 6 октября 2017, стр.341-346, ISBN 978-5-600-01917-1. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-7-2-6-oktyabrya-2017-goda.html</p> <p>5.Быканова А.Ю., Костенко В.В., Гой В.А., Никитин А.И., Субботин Е.П., Костянко А.А. Роботизированный комплекс подводного инспектирования и лазерной чистки судов на плаву // Материалы 7-й Всероссийской научно-технической конференции</p>
--	--	--	--	--	--	--	--

							«Технические проблемы освоения мирового океана», Владивосток, 2 октября – 6 октября 2017, стр.122-128, ISBN 978-5-600-01917-1. http://www.imtp.febras.ru/tpo-mo-7-2-6-oktyabrya-2017-goda.html
--	--	--	--	--	--	--	---

Руководитель Образовательной программы

_____ /Змеу Константин Витальевич /
 подпись Ф.И.О. полностью

Директор Школы

_____ /Беккер Александр Тевьевич /
 подпись Ф.И.О. полностью

М.П.

дата составления _____