

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
«Дальневосточный федеральный университет»

Справка

о научных руководителях обучающихся по образовательной программе высшего образования – программы аспирантуры 27.06.01

Управление в технических системах

код и наименование направления подготовки

Системный анализ, управление и обработка информации (технические науки)

наименование основной образовательной программы (направленность)

№ 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	Филаретов Владимир Федорович	внешний совместитель	Доктор технических наук, заведующий кафедрой автоматизации и управле	Теория управления, робототехника	2017 • Филаретов В.Ф., Коноплин А.Ю., Коноплин Н.Ю. Система для автоматического выполнения манипуляционных операций с помощью подводного робота // Мехатроника, автоматизация, управление. 2017. №8. С. 543-549.. https://mech.novtex.ru/jour/article/view/468?locale=ru_RU	2017 • Filaretov V., Zuev A., Protsenko A., Zhirabok A. Development of subsystem of accommodation to faults for dead reckoning system of autonomous underwater vehicles // ARPN Journal of Engineering and Applied Sciences. 2017. Vol. 23. №	2017 • Filaretov V., Zuev A., Protsenko A., Zhirabok A. Synthesis Method of Sliding-Mode Observers for Identification of Values of Faults in Nonlinear Objects // Proc. of the 2nd Int. Conf. on Modern Technologies in Engineering and Science. – 2017. – P. 1-6.

			ния	<ul style="list-style-type: none"> Филаретов В.Ф., Юхимец Д.А. Метод формирования гладких траекторий движения мобильных роботов в неизвестном заранее окружении // Известия РАН. Теория и системы управления. – 2017. – № 4. – С. 226–236. https://www.libnauka.ru/journal/izvestiya-ran-teoriya-i-sistemyi-upravleniya/izvestiya-rossiyskoy-akademii-nauk-teoriya-i-sistemyi-upravleniya-2017-4/metod-formirovaniya-gladdikh-traektoriy-dvizheniya-mobilnykh-robotov-v-neizvestnom-zaratee-okruzhenii-izvestiya-rossiyskoy-akademii-nauk-teoriya-i-sistemyi-upravleniya/ 	<p>4. P. 1309-1314. https://cse.google.com.pk/cse?cx=partner-pub-4731413118050544%3A1cqh4x-uvz6&ie=ISO-8859-1&q=Filaretov+&sa=Search Filaretov V., Zuev A., Procenko A., Melman S. Fault Detection of Actuators of Robot Manipulator by Vision System // Applied Mechanics and Materials. – 2017. – Vol. 865. – P. 457-462. https://www.scientific.net/AMM.865.457</p>	<p>https://www.atlantispress.com/proceedings/iea-15/20476</p> <ul style="list-style-type: none"> Vladimir Filaretov1, 2, Alexander Zuev1, 2, Alexey Zhirabok2, 3, Alexander Konoplin2, 3, Alexander Protsenko2, 3, Subudhi Bidyadhar. Development of fault accommodation system for actuators of underwater manipulators// Proc. of the 28th DAAAM International Symposium. Zadar, Croatia. 2017. P. 14-22. https://www.daaam.info/Downloads/Pdfs/proceedings/proceedings_2017/002.pdf Bidyadhar Subudhi1, Madan Mohan Rayguru1, Vladimir Filaretov2,3, Aleksandr Zuev Design of a consensus based flocking control of multiple autonomous underwater vehicles using sliding mode approach // Proc. of the 28th DAAAM International Symposium. Zadar, Croatia. 2017. P. 4-13. https://www.daaam.info/Downloads/Pdfs/proceedings/proceedings_2017/001.pdf
				<p>2018</p> <ul style="list-style-type: none"> Филаретов В.Ф., Кацурин А.А. Совместная работа двух мобильных роботов при автоматическом выполнении манипуляционных операций // Мехатроника, автоматизация, 	<p>2018</p> <ul style="list-style-type: none"> Filaretov V., Bobryakov A.V., Homchenko V.G., Features of development and using interuniversity scientific and educational 	<p>2018</p> <ul style="list-style-type: none"> Filaretov V., Zuev A., Protsenko A., Zhirabok A. The Development of Fault Detection and Estimation System for Electric Servo Actuators of Manipulation

				<p>управление. 2018. Т.19. Вып.8. С.529-535. http://novtex.ru/mech/mech2018/annot08.html#5</p> <ul style="list-style-type: none"> Филаретов В.Ф., Кацурин А.А. Система телеуправления многозвенным манипулятором, установленным на мобильном роботе // Информационно-измерительные и управляющие системы. 2018. № 12. С.1-12. http://www.radiotec.ru/article/22658 	<p>network «SYNERGY» for training of engineers in the field of automation, robotics and mechatronic systems // EAI Endorsed Transactions on Energy Web and Information Technologies. 2018. Vol.5. Iss. 19. P.1-7. https://eudl.eu/doi/10.4108/eai.10-7-2018.155041</p> <ul style="list-style-type: none"> Filaretov V., Katalinic B., Eliseev A. Experience of application of network technologies in engineering education // EAI Endorsed Transactions on Energy Web. 2018. Vol. 5. Iss. 16. P. 1-7. https://eudl.eu/doi/10.4108/eai.30-1-2018.153817 	<p>Robots // Proc. of the 7th International Conference on Systems and Control. Valencia, Spain. – 2018. – P. 409-413.</p> <ul style="list-style-type: none"> Филаретов В.Ф., Жирабок, А.Н., Зуев А.В. Разработка и исследование системы диагностирования и аккомодации к дефектам в навигационных датчиках подводных роботов // IX Всероссийской научно-технической конференции с международным участием «Робототехника и искусственный интеллект». Железногорск, Россия. – 2018. – С.1-6.
--	--	--	--	--	--	---

Ректор Дальневосточного федерального университета

Анисимов Никита Юрьевич

М.П.

дата составления 05.04.2019 г.