

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Рогачева Николая Геннадьевича «Многокритериальный синтез оптимальных регуляторов в непрерывно-дискретных системах управления с нечеткими целевыми функциями», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.1 Системный анализ, управление и обработка информации.

Полное наименование: федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Южно-Российский государственный политехнический университет (НПИ) имени М.И. Платова»

Сокращенное название: ЮРГПУ (НПИ)

Место нахождения: Ростовская обл., г. Новочеркасск

Почтовый адрес: 346428, Ростовская обл., г. Новочеркасск, ул. Просвещения, 132

Телефон: 8(863)525-54-48

Адрес электронной почты: rektorat@npi-tu.ru

Адрес официального сайта в сети Интернет: <https://www.npi-tu.ru/>

Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертационной работы Рогачева Николая Геннадьевича за последние пять лет

1. Елсуков В.С., Лачин В.И., Липкин С.М. Управление ограниченно неопределенными нелинейными объектами//Инженерный вестник Дона. 2017. № 3 (46). С. 70.
2. Елсуков В.С., Лачин В.И., Липкин С.М. Синтез нелинейных систем с компенсирующей связью по вектору состояния в условиях ограниченной неопределенности//Известия высших учебных заведений. Электромеханика. 2018. Т. 61. № 3. С. 37-42.
3. Елсуков В.С., Лачин В.И., Павлов В.В. Синтез систем комбинированного управления по вектору состояния нелинейных объектов с функциональными неопределенностями// Известия высших учебных заведений. Северо-Кавказский регион. Технические науки. 2019. № 3 (203). С. 5-11.
4. Елсуков В.С., Лачин В.И. Законы управления для нелинейных объектов с функциональными неопределенностями//Globus. 2019. № 9 (42). С. 36-38.
5. Елсуков В.С., Гайдук А.Р., Лачин В.И., Муженко А.С. Синтез цифровых систем управления нелинейными неопределенными объектами//Известия высших учебных заведений. Электромеханика. 2021. Т. 64. № 3. С. 68-74.
6. Lachin V.I., Solomentsev K.Y., Demidov O.Y. Microprocessor Instrumentation and Control Systems for Power Generating Objects' Parameters// 2016 2nd International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing, ICIEAM 2016 - Proceedings. 2016. С. 7911539.
7. Elsukov V.S., Lachin V.I., Lipkin S.M. Controlling Functionally Undefined Nonlinear Objects with Random Relative Order and Unstable Equilibrium State//2017 International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing, ICIEAM 2017 - Proceedings. С. 8076172.
8. Круглова Т.Н. Интеллектуальное принятие решения в киберфизической системе диагностирования электродвигателей технологического оборудования // Вестник УГАТУ - 2019. - Т. 23, № 1 (83). - С. 97–103.
9. V. Travush, A. Bulgakov, V. Erofeev, T. Kruglova, D. Svetlov Cyber-physical predictive diagnostics system for servos of mobile construction robots // Journal of Physics: Conference Series - 2020. - Vol. 1687 : International Conference on Engineering Systems 2020 14-16 October 2020, Moscow, Russia. - № 012014. - 10 с.
10. Карташова Т.П., Шошиашвили И.С., Шошиашвили М.Э. Решение обратной задачи кинематики при автоматическом управлении положением ротора траншеекопателя с

учетом изменения продольного уклона местности// Известия высших учебных заведений. Северо-Кавказский регион. Технические науки. 2018. № 2 (198). С. 28-32.

11. Карташова Т.П., Лазариди К.М., Шошиашвили М.Э., Шошиашвили И.С. Кинематический и силовой анализ механизма перемещения рабочего органа системы автоматического управления траншекопателем//Фундаментальные исследования. 2017. № 4-2. С. 257-261.
12. Шошиашвили И.С., Шошиашвили М.Э. Моделирование работы мехатронных трубоукладочных комплексов//Математические методы в технике и технологиях - ММТТ. 2016. № 1 (83). С. 84-91.
13. Bulgakov, T. Kruglova, T. Bock Fuzzy logic and Neural Networks for Insulation Fault Diagnosis in Construction Robots Drives // CCC 2019 : Creative Construction Conference 2019 : proceedings, 29 June-2 July 2019, Budapest, Hungary - Budapest, 2019. - P. 55-60.
14. Kruglova T., Shmelev I., Sushkov I., Filatov R. Cyber-physical System of the Mobile Robot's Optimal Trajectory Planning with taking into account Electric Motors Deterioration // 2019 International Multi-Conference on Industrial Engineering and Modern Technologies (FarEastCon), Vladivostok, Russia, 1-4 Oct. 2019 / IEEE - Vladivostok : IEEE, 2019.
15. Kostinsky S ., Mokhov V., Kruglova T., Shaikhutdinov D., Vlasov A. Agent-based approach for analysis of electricity distribution technological processes in power systems // IOP Conference Series: Materials Science and Engineering - 2019. - Vol. 483 : The I International Scientific Practical Conference "Breakthrough Technologies and Communications in Industry" 20–21 November 2018, Volgograd, Russian Federation. - №012080. - 8 p.
16. Bulgakov A., Thomas Bock, Kruglova T. Formulation of the Optimization Problem of the Cyber-Physical Diagnosis System Configuration Level for Construction Mobile Robots // Proceedings of the 36th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC 2019), May 21-24, 2019, Banff, Alberta, Canada / University of Alberta - Banff, Alberta, Canada, 2019. - P. 704-708.

Ректор ФГБОУ ВО
«ЮРГПУ (НПИ)
имени М.И.Платова»
доктор технических наук,
профессор



Ю.И Разоренов.