Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования
«Национальный исследовательский Томский политехнический университет»

Справка

о руководителе научного содержания основной образовательной программы высшего образования – программы магистратуры

15.04.06 Мехатроника и робототехника.

Направленность (профиль)/специализация – **Управление робототехническими комплексами и мехатронными системами,**
заявленной на государственную аккредитацию

2020/2021 учебный год

№ п/п	Ф.И.О. научно-педагогического работника	Условия привлечения (по основному месту работы, на условиях внутреннего/внешнего совместительства; на условиях договора гражданско-правового характера (далее – договор ГПХ)	Ученая степень, (в том числе ученая степень, присвоенная за рубежом и признаваемая в Российской Федерации), ученое звание	Тематика самостоятельного научно-исследовательского (творческого) проекта (участие в осуществлении таких проектов) по направлению подготовки, а также наименование и реквизиты документа, подтверждающие его закрепление	Публикации (название статьи, монографии и т.п.; наименование журнала/издания, год публикации) в:		Апробация результатов научно-исследовательской (творческой) деятельности на национальных и международных конференциях (название, статус конференций, материалы конференций, год выпуска)
					ведущих отечественных рецензируемых научных журналах и изданиях	зарубежных рецензируемых научных журналах и изданиях	
1	2	3	4	5	6	7	8
	Мальшенко Александр Максимович	Основное место работы, штатный, 0,5 ставки	д.т.н., профессор	Распоряжение проректора по НРИИ № 03/34 от 15.07.2019 (поз. 45). 1. Децентрализованные методы управления робототехническими комплексами и мехатронными системами в задачах обезвешивания крупногабаритных трансформируемых конструкций.	1. Рекутов О.Г. Рулевский В.М., Юдинцев А.Г., Мальшенко А.М. Сравнительный анализ систем управления имитатора вольт-амперной характеристики солнечной батареи // Доклады ТУСУР, 2019, т. 22, вып. 4, с. 89–94. (ВАК)		1. Мальшенко А.М., Беляев А.С. Оценка реализуемости обезвешивания крыльев солнечных батарей при их наземных испытаниях с помощью робокаров // Доклады XXIII международной научно-практической конференции, посвященной памяти ген. конструктора

			<p>2. Методология синтеза роботов и мехатронных систем с избыточными векторами управления.</p> <p>Приказ № 83-34/об от 23.03.2020 (поз. 74).</p> <p>1. Децентрализованные методы управления робототехническими комплексами и мехатронными системами в задачах обезвешивания крупногабаритных трансформируемых конструкций.</p> <p>2. Методология синтеза роботов и мехатронных систем с избыточными векторами управления.</p>	<p>2. Зибзеев А.Г., Малышенко А.М. Разработка и реинжиниринг систем сбора, обработки и передачи промышленной информации на предприятиях нефтегазодобычи. Главный механик, 2019, № 4 (188), с.28–39.</p> <p>3. Ганджа Т.В., Дмитриев В.М., Зайченко Т.Н., Букреев А.С., Малышенко А.М., Шилин А.А. Архитектура многопользовательской среды моделирования // Доклады ТУСУР, 2019, т. 22, вып. 4, с. 44–49. (ВАК)</p> <p>4. Светлаков А.А., Карелин А.Е., Майстренко А.В., Малышенко А.М., Сущенко С.П. Синтез модифицированного метода обращения малых вещественных чисел // Доклады ТУСУР, 2019, т. 22, вып. 4, с. 50–55. (ВАК)</p> <p>5. Малышенко А.М., Мамонова Т.Е. Устройство для измерения изменений давления жидкости или газа. Патент РФ. МПК G01L13/02, G01L13/06. № 2690010. Дата публикации 30.05.2019. (=ВАК).</p>	<p>космических систем, академика М.Ф. Решетнева, 11–13 ноября 2019, СибГАУ, г. Красноярск.</p> <p>2. Малышенко А.М. Вывод уравнений кинематики кривошипно-ползунного структурно-параметрического описания его кинематической цепи // Сб. докладов Российской н/т конф-ии «Современные технологии, экономика и образование», Томск, ТПУ, 27–29 декабря 2019.</p> <p>3. Черняк К.А., Малышенко А.М. Сравнение времени оценки устойчивости линейных систем на ЭВМ с использованием алгебраических критериев // Тезисы докладов XVII Международной научно-практ. конференции «Молодежь и современные информационные технологии. МСИТ-2020», 17–20 февраля 2020. – Томск: НИ ТПУ.</p> <p>4. Малышенко А.М. Типизация компьютерного представления математических моделей «вход-состояние-выход» линейных стационарных динамических систем и ее практическое использование // Вторая заочная</p>
--	--	--	---	---	---

				<p>6. Малышенко А.М. Теория автоматического управления: курс лекций для дистанционного обучения в формате видеоконференций. – Томск: Изд-во Томского политехнического ун-та, 2020. – 312 с.</p> <p>7. Беляев А.С., Малышенко А.М., Филипас А.А., Суменков О.Ю. Разработка модели и системы управления мобильным роботом для обезвешивания солнечных панелей / Известия Тульского государственного университета. Технические науки.– 2020. – №12. – с. 3–14. (ВАК)</p>		<p>Всероссийская научно-методическая конференция «Современные технологии, экономика и образование», г. Томск, ТПУ, 2–4 сентября 2020 г.</p>
--	--	--	--	---	--	---