Сведения о научно-педагогическом работнике, осуществляющем общее руководство научным содержанием программы магистратуры/о научном(-ых) руководителе(-ях), назначенном(-ых) обучающемуся по программам подготовки научно-педагогических кадров в аспирантуре (адъюнктуре):

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| № 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) | 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 |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 1 | Гайворонский Сергей Анатольевич | По основному месту работы | к.т.н. | Анализ и синтез сложных интервальных динамических систем управления.ГЗ "Наука" № 2.3649.2017/ПЧ "Программно-измерительный комплекс для управления движением необитаемых подводных аппаратов в условиях нестационарности параметров". Срок выполнения 2017-2019 гг. (Министерство образования и науки РФ).Международного гранта №18-58-00045 "Разработка корневых методов анализа и синтеза робастных систем управления с гарантируемой динамикой, обеспечиваемой в условиях неопределенности параметров управляемых объектов". Срок выполнения 2018-2020 гг. (совместный проект Белорусского республиканского фонда фундаментальных исследований и Российского фонда фундаментальных исследований)Хоздоговора № 4-694/17 «Программно-измерительный комплекс для управления движением необитаемых подводных аппаратов в условиях нестационарности параметров». Срок выполнения 2017-2019 гг. (ООО «Научно-производственный центр «Стрела»», Томск, РФ)Проект Госзадание «Наука» №FSWW-2020-0014 «Разработка научных основ технологии мультипараметрической томографии на основе методов обработки больших данных и машинного обучения для исследования перспективных композиционных материалов». Срок выполнения 2020-2022 г. (Министерства образования и науки Российской Федерации) | Гайворонский С.А., Езангина Т.А., Хожаев И.В. Параметрический синтез робастного регулятора на основе метода доминирующих полюсов// Мехатроника, автоматизация, управление.-2020.-Т.21.-№1.-С.14-20.Адаптивно-робастная стабилизация корневых показателей качества интервальных систем на основе метода доминирующих полюсов. Хожаев И.В., Гайворонский С.А., Езангина Т.А. Проблемы управления. 2019. № 6. С. 22-31.Parametrical synthesis of linear controllers in aperiodical systems on basis of decomposition approach. Gayvoronskiy, S.A., Ezangina, T., Pushkarev, M., Khozhaev, I. International Review of Automatic Control, 2019, 12(4), стр. 192–199 | Determination of vertex polynomials to analyse robust stability of control systems with interval parameters. Gayvoronskiy, S.A., Ezangina, T., Pushkarev, M., Khozhaev, I. IET Control Theory and Applications, 2020, 14(18), стр. 2825–2835Finding Area of Desired Control Quality of an Unmanned Underwater Vehicle Motion in a Plane of Its Construction Parameters. Ezangina, T., Khozhaev, I., Nesenchuk, A., Gayvoronskiy, S.A. International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, 2020, 9(10), стр. 1427–1431. Determination of Vertices and Edges in a Parametric Polytope to Analyze Root Indices of Robust Control Quality. Gayvoronskiy, S., Ezangina, T., Khozhaev, I., Kazmin, V. International Journal of Automation and Computing, 2019, 16(6), стр. 828–837.  | Обеспечение максимального быстродействия в системе с интервальным объектом управления. Цзэн В., Гайворонский С.А. В сборнике: НАУЧНАЯ ИНИЦИАТИВА ИНОСТРАННЫХ СТУДЕНТОВ И АСПИРАНТОВ РОССИЙСКИХ ВУЗОВ. Сборник докладов IX Всероссийской научно-практической конференции. Томский политехнический университет. 2019. С. 120-125.Алгоритм построения интервального полинома с заданной областью локализации корней. Чэн С., Ван Ц., Гайворонский С.А. В сборнике: НАУЧНАЯ ИНИЦИАТИВА ИНОСТРАННЫХ СТУДЕНТОВ И АСПИРАНТОВ РОССИЙСКИХ ВУЗОВ. Сборник докладов IX Всероссийской научно-практической конференции. Томский политехнический университет. 2019. С. 130-134.Построение интервального полинома с гарантируемой региональной робастной устойчивостью. Чэн С., Гайворонский С.А., Езангина Т.А.В книге: СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И НАВИГАЦИЯ. Тезисы докладов. 2019. С. 171-172.Обеспечение гарантируемых корневых показателей качества в интервальной системе на основе метода доминирующих полюсов. Езангина Т.А., Гайворонский С.А., Хожаев И.В. В книге: СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И НАВИГАЦИЯ. Тезисы докладов. 2019. С. 173-174.Обеспечение максимального быстродействия интервальной системы с робастным регулятором на основе корневого подхода. Гайворонский С.А., Езангина Т.А. В книге: СИСТЕМНЫЙ АНАЛИЗ, УПРАВЛЕНИЕ И НАВИГАЦИЯ. Тезисы докладов. 2019. С. 174-175.Определение вершин многогранника коэффициентов характеристического полинома системы для анализа степени робастной колебательности. Гайворонский С.А., Езангина Т.А. В сборнике: XIII Всероссийское совещание по проблемам управления ВСПУ-2019. Сборник трудов XIII Всероссийского совещания по проблемам управления ВСПУ-2019. Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН. 2019. С. 697-702.Параметрический синтез регулятора максимальной степени устойчивости для системы с интервальным характеристическим полиномом. Гайворонский С.А., Езангина Т.А. В сборнике: Материалы XII мультиконференции по проблемам управления (МКПУ-2019). Материалы XII мультиконференции. В четырех томах. 2019. С. 48-51.Maximizing operating speed of an interval control system with a robust controller on a base of a root approach to synthesis. Gayvoronskiy, S.A., Ezangina, T., Khozhaev, I. Journal of Physics: Conference Series, 2020, 1490(1).Deriving a six-dimensional mathematical model of an unmanned underwater vehicle motion control system with interval parameters. Gayvoronskiy, S.A., Khozhaev, I., Ezangina, T. Journal of Physics: Conference Series, 2020, 1490(1). Interval-parametric synthesis of a robust controller on a base of characteristic polynomial with desired stability in a sector. Gayvoronskiy, S.A., Ezangina, T., Khozhaev, I. Journal of Physics: Conference Series, 2020, 1490(1). Parametric synthesis of a water level controller for a boiler unit on a base of D-partition in vertices of aparametric polytope. Gayvoronskiy, S., Ezangina, T., Khozhaev, I. Proceedings - 2020 International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing, ICIEAM 2020. Parametric synthesis of a robust PID-controller for interval control system with aperiodic transient process. Ezangina, T.A., Gayvoronskiy, S.A., Khozhaev, I.V. IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 2019, 707(1). Finding verifying vertices of a coefficients polytope of characteristic polynomial for analyzing a robust oscillability of a control system with interval parameters. Khozhaev, I.V., Gayvoronskiy, S.A., Ezangina, T.A. IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 2019, 707(1). Parametric synthesis of a robust controller on a base of D-partition and method of dominant poles. Gayvoronskiy, S.A., Ezangina, T., Khozhaev, I. 2019 International Automatic Control Conference, CACS 2019, 2019, 9024735Параметрический синтез линейного регулятора на основе робастного D-разбиения. С.А. Гайворонский, Т.А. Езангина. Современные технологии, экономика и образование : сборник трудов Всероссийской научно-методической конференции / Томский политехнический университет. – Томск : Изд-во Томского политехнического университета, 2020. С. 295-297. |