

Фамилия Имя Отчество (должность в диссертационном совете)	Место основной работы (наименование организации, ведомство, город, занимаемая должность)	Ученая степень (шифр специальности, по которой присуждена ученая степень)	Ученое звание	Шифр научной специальности (отрасли науки) в диссертационном совете
Дыда Александр Александрович член совета	"Морской государственный университет имени адмирала Г.И. Невельского" Федеральное агентство морского и речного транспорта Владивосток профессор кафедры автоматических и информационных систем	доктор технических наук 05.13.01	профессор	05.22.19- Эксплуатация водного транспорта, судовождение Технические науки

**Данные о научной деятельности по заявленной научной специальности за 5 лет 2014-2018 гг.:**

<p>а) список научных публикаций (без дублирования) в изданиях, входящих в одну из международных реферативных баз данных и систем цитирования Web of Science, Scopus, Astrophysics, PubMed, Mathematics, Chemical Abstracts, Springer, Agris, GeoRef, MathSciNet, BioOne, Compendex, CiteSeerX и т.п.</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Dyda, A.A., Oskin, D.A., Longhi, S., Monteriù, A. An adaptive VSS control for remotely operated vehicles / International Journal of Adaptive Control and Signal Processing, 2017. Т. 31. №4. С. 507-521. IPP 1.377</li> <li>2. Dyda, A.A., Oskin, D., Longhi, S., Monteriù, A. A Variable Structure System Control and its Application in Underwater Vehicles / IFAC-PapersOnLine. 2017. 50(1), с. 7019-7026</li> <li>3. Oskin, D., Longhi, S., Monteriù, A. A Nonlinear System with Coupled Switching Surfaces for Remotely Operated Vehicle Control / IFAC-PapersOnLine. 2017. 49(23), с. 311-316</li> <li>4. Dyda, A.A., Oskin, D.A., Dyda, P.A. An application of speed gradient method to neural network control for underwater robot / CEUR Workshop Proceedings. 2016. 1623, с. 689-700</li> <li>5. Dyda, A.A., Oskin, D.A., Artemiev, A.V. Robot dynamics identification via neural network / Proceedings of the 2015 IEEE 8th International Conference on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems: Technology and Applications, IDAACS 2015. 2,7341437, с. 918-923</li> <li>6. Filaretov, V.F., Lebedev, A.V., Dyda, A.A. The underwater robot thruster control system with non-linear correction and reference model self-adjustment / European Control Conference, ECC 1999 - Conference Proceedings. 2015. 7099282, с. 109-112</li> <li>7. Дыда А.А., Дыда П.А., Осокина Е.Б., Оськин Д.А. Синтез регулятора для управления курсом судна на основе принципов адаптации // Морские интеллектуальные технологии. № 3 (33) Т1 2016. стр. 238-245. ИФ 0,113</li> <li>8. Дыда А.А., Дыда П.А., Осокина Е.Б., Оськин Д.А. Адаптивная идентификация параметров моделей судна на основе алгоритма скоростного</li> </ol>
--	--

	<p>градиента // Морские интеллектуальные технологии. № 3 (33) Т1 2016. стр. 263-268. ИФ 0,113</p> <p>9. Дыда А.А., Дыда П.А., Осокина Е.Б., Оськин Д.А. Робастный подход к построению систем управления курсом судна // Морские интеллектуальные технологии. № 3 (37) Т2 2017. стр. 141-145. ИФ 0,197</p> <p>10. Дыда А.А., Дыда П.А., Осокина Е.Б., Оськин Д.А. Синтез робастного авторулевого по критерию степени устойчивости // Морские интеллектуальные технологии. № 3 (37) Т2 2017. стр. 151-155. ИФ 0,197</p> <p>11. Дыда А.А., Осокина Е.Б., Чинчукова Е.П. Параметрическая идентификация модели судна на основе степенных рядов // Морские интеллектуальные технологии. № 4 (42) Т5. 2018. С. 125-130. ИФ 0,197</p>
<p>б) список научных публикаций в журналах, входящих в Перечень рецензируемых научных изданий, в которых должны быть опубликованы основные научные результаты диссертаций на соискание ученой степени кандидата наук, на соискание ученой степени доктора наук, с указанием импакт-фактора журнала на основании данных библиографической базы данных научных публикаций российских ученых по Российскому индексу научного цитирования (РИНЦ).</p>	<p>1. Оськин Д.А. Нейросетевая система управления движением механического объекта / Оськин Д.А., Дыда А.А., Константинова Е.А. // Современные проблемы науки и образования. 2014. № 6. С. 294. ИФ 0, 306</p> <p>2. Дыда А.А. Робастное управление исполнительными приводами манипуляционного робота / Дыда А.А., Оськин Д.А., Осокина Е.Б. // Современные проблемы науки и образования. 2014. № 6. С. 295. ИФ 0, 306</p> <p>3. Маркин М.Е. Управление подвижными объектами при помощи интерфейса мозг-компьютер на примере роботизированного манипулятора / Маркин М.Е., Дыда А.А., Оськин Д.А. // Современные проблемы науки и образования. 2014. № 6. С. 296. ИФ 0,306</p> <p>4. Осокина Е.Б. Адаптивная идентификация параметров судна на основе простых моделей / Осокина Е.Б., Оськин Д.А., Дыда А.А. // Вестник государственного университета морского и речного флота им. адмирала С.О. Макарова. 2015. № 2 (30). С. 24-31. ИФ 0,076</p> <p>5. Дыда А.А. Нейросетевое прогнозирующее управление приводом робота на базе двухмассовой модели с упругостью / Дыда А.А., Оськин Д.А. // Фундаментальные исследования. 2015. № 11-5. С. 909-913. <b>ИФ 0,512</b></p> <p>6. Осокина, Е.Б. Синтез робастных регуляторов на основе степени устойчивости системы управления курсом судна / Е.Б. Осокина, А.А. Дыда, Д.А. Оськин, Е.А. Константинова // Научные проблемы транспорта Сибири и Дальнего Востока. – 2015. – Вып. 2. – С. 106–109. <b>ИФ 0,0</b></p> <p>7. Оськин Д.А. Решение обратной задачи кинематики для манипуляционного робота методом штрафных функций / Оськин Д.А., Дыда А.А. // Фундаментальные исследования. 2015. № 11-4. С. 673-677. <b>ИФ 0,512</b></p> <p>8. Дыда А.А. Адаптивное субоптимальное управление приводом манипуляционного робота / Дыда А.А., Оськин Д.А. // Современные наукоемкие технологии. 2015. № 12-2. С. 230-233. <b>ИФ 0,407</b></p>

	<p>9. Дыда А.А. Оптимизация параметров робастного регулятора системы управления курсом судна / А.А. Дыда, Е.Б. Осокина, П.А. Дыда // Вестник государственного университета морского и речного флота имени адмирала С.О. Макарова. – 2016. – №3 (37). – С. 211–216. <b>ИФ 0,494</b></p> <p>10. Дыда А.А. Применение степенных рядов в задаче идентификации математической модели судна / А.А. Дыда, Е.П. Чинчукова, Н.Р. Чижиков // Научные проблемы транспорта Сибири и Дальнего Востока. – 2018. – Вып. 1. – С. 73–77.</p> <p>11. Дыда А.А. Робастно-адаптивное управление курсом судна / А.А. Дыда, Е.П. Чинчукова, Н.Р. Чижиков // Научные проблемы транспорта Сибири и Дальнего Востока. – 2018. – Вып. 1. – С. 77–82.</p>
г) участие с докладами на международных конференциях	1. Дыда А.А., Осокина Е.Б., Чинчукова Е.П. Задача идентификации в проблеме управления беспилотным судном // Перспективы беспилотных технологий на водном транспорте.– сб. трудов науч.-практич. конф.– изд. ФГБОУ ВО Гос. ун-т мор. и реч. фл. им. С.О. Макарова.– СПб, 12 окт. 2018.– С.17–22.
д) рецензируемые монографии по тематике, отвечающей заявленной научной специальности	
е) препринты, размещенные в международных исследовательских сетях	1. D.A. Oskin, A. A. Dyda, S. Longhi and A. Monteriu. Advances in Intelligent Robotics and Collaborative Automation / Part 7 Underwater Robot Intelligent Control Based on Multilayer Neural Network pp 147-167 ISBN: 978-8 7-93237-03-2 (Hardback), 978-87-93237-04-9 (Ebook). ©2015 River Publishers.
<b>1 Researcher ID WoS:</b>	
<b>2 Author ID Scopus:</b>	
<b>3 Author ID РИНЦ:</b>	
<b>4 Количество публикаций в международных базах данных (определенных ВАК: Web of Science, Scopus и др.):</b>	
<b>5 Количество цитирований в международных базах данных (определенных ВАК: Web of Science, Scopus и др.):</b>	
<b>6 Количество публикаций в журналах из Перечня рецензируемых научных изданий:</b>	
<b>7 Количество ссылок на публикации в РИНЦ:</b>	
<b>8 Количество участия с приглашенными докладами на международных конференциях:</b>	
<b>9 Количество рецензируемых монографий:</b>	
<b>10 Индекс Хирша по РИНЦ:</b>	<b>4</b>
<b>11 Индекс Хирша по WoS:</b>	
<b>12 Индекс Хирша по Scopus:</b>	<b>2</b>

