

СВЕДЕНИЯ О НАУЧНОМ РУКОВОДИТЕЛЕ

диссертационной работы Ильиной Анастасии Николаевны

на тему «Математическое моделирование голономных систем с нелинейными геометрическими связями для решения задач устойчивости и стабилизации установившихся движений», представленной на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 05.13.18 – «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ».

№	Фамилия, имя, отчество	Год рождения, гражданство	Место основной работы (название организации, ведомство, город, занимаемая должность)	Ученая степень (шифр специальности, по которой присуждена ученая степень в соответствии с действующей Номенклатурой специальностей научных работников)	Ученое звание
1	2	3	4	5	6
1	Красинский Александр Яковлевич	1947 г., РФ	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный университет пищевых производств», Министерство науки и высшего образования Российской Федерации, Москва, профессор кафедры Физико-математических дисциплин	Доктор физико-математических наук шифр специальности 01.02.01 – «Теоретическая механика» диплом доктора наук ДТ № 017918 12.02.1993, протокол №7д/1	Доцент, аттестат доцента ДЦ № 008142 16.02.1989, №51-д

Данные о научной деятельности по заявленной научной специальности за последние 5 лет:

а) Перечень научных публикаций (без дублирования) в изданиях, индексируемых в международных цитатно-аналитических базах WebofScience и Scopus, а также в специализированных профессиональных базах данных Astrophysics, PubMed, Mathematics, ChemicalAbstracts, Springer, Agris, GeoRef, MathSciNet, BioOne, Compendex и т.п.

1. Krasinskii A.Ya., Il'ina A.N., Krasinskaya E.M. Stabilization of steady motions for systems with redundant coordinates // Moscow University Mechanics Bulletin, 2019. Vol. 74. № 1. С. 14-19. **(Scopus)**
2. Krasinskiy A.Ya., Ilyina A.N., The mathematical modelling of the dynamics of systems with redundant coordinates in the neighborhood of steady motions // Вестник Южно-Уральского университета, 2017. Т. 10, № 2. С. 38-50. **(WoS, Scopus)**
3. Krasinskii A.Ya., Krasinskaya E.M. On the stabilization problems of non-holonomic systems with inhomogeneous constraints with incomplete information on the state // International Journal of Engineering & Technology, 2018. Vol. 7. № 2.23. Pp. 124-128. **(Scopus)**
4. Krasinskii A.Ya., Krasinskaya E.M. Analysis of modern modeling methods in problems of stabilization of motions of mechatronic systems with differential constraints // International Journal of Engineering & Technology, 2018. Vol. 7 № 2.23. Pp. 9-13. **(Scopus)**
5. Красинский А.Я., Ильина А.Н., Красинская Э.М. О моделировании динамики системы Ball and Beam как нелинейной мехатронной системы с геометрической связью // Вестник Удмуртского университета. Секция механика, 2017. Т. 27. № 3. С. 414-430. **(Scopus)**
6. Krasinskii, A.Y., Krasinskaya, E.M. A stabilization method for steady motions with zero roots in the closed system // Automation and Remote Control, 2016. Vol. 77 № 8. Pp. 1386-1398. **(WoS, Scopus)**

<p>б) Перечень научных публикаций в журналах, входящих в Перечень РФ 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 Российский индекс научного цитирования (РИНЦ) (Указать выходные данные)</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. Красинский А.Я., Красинская Э.М. Моделирование динамики стенда GBV 1005 BALL&BEAM как управляемой механической системы с избыточной координатой // Наука и образование. МГТУ им. Н.Э. Баумана. Электрон. Журн, 2014. №. 01. DOI: 10.7463/0114.0646446. 2. Красинский А.Я., Красинская Э.М. Об одном методе стабилизации установившихся движений с нулевыми корнями в замкнутой системе // Автоматика и телемеханика, 2016. № 8. С. 85-100. 3. Красинский А.Я., Красинская Э.М. Теоретическая механика в подготовке специалистов по направлению «Мехатроника и робототехника // Инженерный журнал: наука и инновации, 2014. Вып. 12. URL: http://engjournal.ru/catalog/pedagogika/hidden/1346.html. 4. Красинский А.Я., Ильина А.Н., Красинская Э.М., Рукавишникова А.С. Математическое и компьютерное моделирование динамики планетохода с радикально деформируемыми колёсами // Труды МАИ, 2017. № 95. URL: http://trudymai.ru/published.php?ID=84612. 5. Красинский А.Я., Ильина А.Н., Красинская Э.М., Рукавишникова А.С. Математическое и компьютерное моделирование манипуляторов с нелинейной геометрической связью // Инженерный журнал: наука и инновации, 2018. № 4 (76). 20 стр. DOI: 10.18698/2308-6033-2018-4-1757.
<p>в) Общее число ссылок на публикации</p>	<p>844 (РИНЦ), 507 (WoS, Scopus)</p>

г) Участие с приглашенными докладами на международных конференциях (указать тему доклада, дату и место проведения)

1. Krasinskii A.Ya., Krasinskaya E.M. On method for investigation of some class stabilization problems with incomplete state information // Динамика и процессы управления. Тезисы докладов Международной конференции, посвященной 90-летию со дня рождения академика Н.Н. Красовского, (Екатеринбург, 15-20 сентября, 2015). С. 241-243.
2. Красинский А.Я., Красинская Э.М. Об асимптотической устойчивости некоторых классов установившихся движений управляемых механических систем с нулевыми корнями в замкнутой системе // Тезисы докладов Международной научной конференции «Физико-математические проблемы создания новой техники», посвященной 50-летию юбилею Научно-учебного комплекса «Фундаментальные науки» МГТУ им. Н.Э. Баумана. (Москва, 17-19 ноября, 2014).
3. Красинский А.Я., Красинская Э.М. О методе исследования одного класса задач стабилизации при неполной информации о состоянии // Труды Международной конференции, посвященной 90-летию со дня рождения академика Н.Н. Красовского (Екатеринбург, 15-20 сентября, 2015). <http://elibrary.ru/item.asp?id=23795691>.
4. Красинский А.Я., Красинская Э.М. Об управлении и стабилизации мехатронных систем с геометрическими связями на примере стенда GBV 1005 Ball&Beam // Материалы XIII Международной конференции Устойчивость и колебания нелинейных систем управления. (Москва, 1-3 июня, 2016).
5. Krasinskii A.Ya., Krasinskaya E.M. Modeling of dynamics of manipulators with geometrical constraints as a systems with redundant coordinates // 2nd International Conference on Industrial Engineering, Applications and Manufacturing

(ICIEAM) (Челябинск, 19-20 мая, 2016). С. 1-6,
DOI: 10.1109/ICIEAM.2016.7910929.

6. Красинский А.Я., Рукавишников А.С. Математическое и компьютерное моделирование динамики дельта-робота // Материалы XIV Международной конференции «Устойчивость и колебания нелинейных систем управления» (Москва, 1-4 июня, 2018). С. 231-231.

7. Красинский А.Я., Красинская Э.М., О стабилизации стационарных движений неголономных систем с неоднородными связями при неполной информации о состоянии // В книге: Динамические системы: устойчивость, управление, оптимизация. Материалы международной научной конференции, посвящённой 100-летию со дня рождения академика Е.А. Барбашина, (Минск, Беларусь, 24-29 сентября, 2018). С. 138-140.

8. Красинский А.Я., Рукавишников А.С. Моделирование динамики дельта-робота при неполной информации о состоянии // В книге: Динамические системы: устойчивость, управление, оптимизация. Материалы международной научной конференции, посвящённой 100-летию со дня рождения академика Е.А. Барбашина, (Минск, Беларусь, 24-29 сентября, 2018). С. 140-142.

9. Красинский А.Я., Ильина А.Н., Рукавишников А.С. Сравнительный анализ компьютерных реализаций стабилизации стационарных движений голономных мехатронных систем при различных подходах к построению математических моделей // Материалы международной конференции «Проблемы механики и управления» (16-22 сентября, 2018, Махачкала). С. 191-194.

д) Рецензируемые монографии по тематике, отвечающей заявленной научной специальности (выходные данные, тираж)	нет
е) Препринты, размещенные в международных исследовательских сетях (электронный адрес размещения материалов)	нет
ж) патенты	нет

Председатель диссертационного совета
Д 212.125.04, д.ф.-м.н., доцент



А. В. Наумов

Ученый секретарь диссертационного совета
Д 212.125.04, к.ф.-м.н.



В. А. Рассказова