

№	Фамилия Имя Отчество (должность в диссертационном совете)	Гражданство	Место основной работы (наименование организации, ведомство, город, занимаемая должность)	Ученая степень (шифр специальности, по которой присуждена ученая степень в соответствии с Номенклатурой специальностей научных работников, и/или № свидетельства)	Ученое звание	Шифр научной специальности (отрасли науки) в диссертационном совете (с указанием отраслей; соответствующего периода; отраслей и сфер деятельности;)
	Дыда Александр Александрович член совета	Гражданин РФ	"Морской государственный университет имени адмирала Г.И. Невельского" Федеральное агентство морского и речного транспорта Владивосток	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, предшествующих дате подачи ходатайства организации:

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>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 / Year the Document was Publish 2015 Source of the Document. Article in Press, IPP 1.377</p> <p>2. Дыда А.А. Синтез регулятора для управления курсом судна на основе принципов адаптации / Дыда А.А., Дыда П.А., Осокина Е.Б., Оськин Д.А. // Морские интеллектуальные технологии. – № 3 (33) т.1 – 2016. С. 238 - 246. ИФ 0,056</p> <p>3. Дыда А.А. Адаптивная идентификация параметров моделей судна на основе алгоритма скоростного градиента / Дыда А.А., Дыда П.А., Осокина Е.Б., Оськин Д.А. // Морские интеллектуальные технологии. – № 3 (33) т.1 – 2016. С. 263 - 269. ИФ 0,056</p>
б) список научных публикаций в журналах, входящих в	1. Оськин Д.А. Нейросетевая система управления движением

<p>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>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>9. 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.</p> <p>10. 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.</p> <p>11. Дыда А.А. Адаптивное субоптимальное управление приводом манипуляционного робота / Дыда А.А., Оськин Д.А. // Современные наукоемкие технологии. 2015. № 12-2. С. 230-233.</p>
<p>в) общее число ссылок на публикации кандидата в члены диссертационного совета в РИНЦ</p>	<p>72</p>

г) участие с докладами на международных конференциях

1. Dmitry Oskin, Alexander Dyda. Underwater Robot Intelligent Control Based on Multilayer Neural Network. Proceeding of the 7th IEEE International conference on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems: Technology and Applications (IDAACS'2013), Berlin, Germany. Page(s): 9 21 -924. IEEE Catalog number: CFP13803-CDR, ISBN: 978=1-4799-1427-2. INSPEC Accession Number: 13899752. DOI: :10.1109/IDAACS.2013.6663061
2. Dmitry A. Oskin, Alexander Dyda, Vasily Markin. Neural network identification of marine ship dynamics // Proceeding of 9th Conference on Control Applications in Marine Systems, 2013, Osaka University Nakanoshima Center, Osaka, Japan. Volume № 9, Part JST 1, pp. 191-196. ISBN: 9783-902823-52-6. ISSN: 1474-6670. DOI: 10.3182/20130918-4-JP-3022.00018
3. Vasily Markin, Dmitry A. Oskin, Alexander Dyda. Adaptive VSS control with deformable sliding surfaces for underwater robot manipulator drives // Proceeding of 9th Conference on Control Applications in Marine Systems, 2013, Osaka. University Nakanoshima Center, Osaka, Japan. Volume № 9, Part № 1, pp. 257-261. ISBN: 978-3-902823-52-6. ISSN: 1474-6670. DOI: 10.3182/20130918-4-JP-3022.00040
4. Filaretov, V.F., Lebedev, A.V., Dyda, A.A. The underwater robot thruster control system with non-linear correction and reference model self-adjustment Source of the Document European Control Conference, ECC 1999 - Conference Proceedings 7099282, pp. 109-112 Year the Document was Publish 2015
5. Dyda, A.A., Oskin, D.A., Artemiev, A.V. Robot dynamics identification via neural network / Source of the Document Proceedings of the 2015 IEEE 8th International Conference on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems: Technology and Applications, IDAACS 2015, 2, 7341437, pp. 918-923
6. Alexander Dyda, Dmitry Oskin, Pavel Dyda. An Application of Speed Gradient Method to Neural Network Control for Underwater Robot // Supplementary Proceedings of the 9th International Conference on Discrete Optimization and Operations Research and Scientific School

	<p>(DOOR 2016). pp. 689-700. Vladivostok, Russky Island, Russia, September 19 - 23, 2016.</p> <p>7. Dyda, A. A., Oskin, D. A., Longhi, S., and Monteriù, A. A Nonlinear System with Coupled Switching Surfaces for Remotely Operated Vehicle Control. // Proceedings of the 10th IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems. September 13-16, 2016, Trondheim, Norway.</p>
<p>д) рецензируемые монографии по тематике, отвечающей заявленной научной специальности</p>	<p>1. Дыда А.А. Адаптивное и нейросетевое управление сложными динамическими объектами. Владивосток: [Текст]: монография - Владивосток: МГУ им. адм. Г.И. Невельского, 2011.-152 с.</p>
<p>е) препринты, размещенные в международных исследовательских сетях</p>	<p>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</p> <p>2. Oskin, DA (Oskin, D. A.) ; Dyda, AA (Dyda, A. A.); Longhi, S (Longhi, S.); Monteriu, A (Monteriu, A.) Underwater Robot Intelligent Control Based on Multilayer Neural Network / Advances in intelligent robotics and collaborative automation. Серия книг: River Publishers Series in Automation Control and Robotics , Том: 1 . Стр.: 147-166, Опубликовано: 2015</p>