

**СПИСОК**  
**опубликованных**  
**научных работ ПУТОВА ВИКТОРА ВЛАДИМИРОВИЧА**  
**Санкт-Петербургский государственный электротехнический**  
**университет "ЛЭТИ" им. В.И. Ульянова (Ленина), кафедра систем**  
**автоматического управления (Санкт-Петербург)**  
**по специальности**  
**05.13.01 «Системный анализ, управление и обработка информации (в**  
**технических системах)»**

№ п/п	Полное библиографическое наименование публикации	Импакт-фактор журнала	Кол-во цитирований
1	2	3	4
<i>а) научные работы</i>			
1.	Путов В.В., Игнатьев К.В., Путов А.В., Копычев М.М., Русяев Н.А. Нечеткая система автономного управления движением робота с компьютерным зрением и всенаправленными колесами // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2016. т. 1. с. 38-41	0,116	0
2.	Путов В.В., Нгуен В.Ф., Нгуен Т.Т., Чан К.Т. Сравнительное исследование адаптивных систем по состоянию и по выходу в управлении летательным аппаратом // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2016. Т. 4. С. 41-44.	0,116	0
3.	Путов В.В., Андриевский Б.Р., Поляхов Н.Д., Шелудько В.Н. Адаптивное управление роботизированными подвижными объектами // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2016. Т. 5. С. 61-77.	0,116	0
4.	Путов В.В., Копычев М.М., Путов А.В., Игнатьев К.В. Система управления роботами на подвижном основании // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2015. Т. 5. С. 55-60.	0,116	2
5.	Путов В.В., Шелудько В.Н., Путов А.В., Игнатьев К.В., Копычев М.М., Русяев Н.А. Аналитический и интеллектуальный подходы в построении адаптивных систем управления нелинейными электромеханическими объектами с упругими деформациями // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2014. № 8. С. 43-51.	0,116	1
6.	Путов В.В., Игнатьев К.В., Русяев Н.А., Путов А.В. Упрощенные адаптивные системы управления нелинейными многостепенными механическими объектами, построенные по методу вычисленного момента // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2014. № 3. С. 54-58.	0,116	0
7.	Путов В.В., Путов А.В., Игнатьев К.В., Копычев М.М., Нгуен И.Т. О работоспособности адаптивных систем управления нелинейными механическими объектами, построенными по их	0,116	1

	упрощенным моделям, с мажорирующими функциями // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2014. № 7. С. 56-60.		
8.	Путов В.В., Путов А.В., Андриевский Б.Р. Управление торможением транспортных колес с электромеханическими двигателями // Мехатроника, автоматизация, управление. 2014. № 3. С. 33-40.	0,354	2
9.	Путов В.В., Полушин И.Г., Лебедев В.В., Путов А.В. Обобщение метода мажорирующих функций в задачах адаптивного управления нелинейными динамическими объектами // Известия Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета ЛЭТИ. 2013. № 8. С. 32-37.	0,116	2

Индекс Хирша 6 (Web of Science/РИНЦ)- -/2

Число публикаций за последние 5 лет (2011-2015) 34 (50,7%)

доктор технических наук,  
 профессор, заместитель заведующего  
 кафедрой Систем Автоматического  
 Управления по развитию,  
 Санкт-Петербургский государственный  
 электротехнический университет «ЛЭТИ»  
 им. В.И. Ульянова (Ленина)

В.В. Путов

*Подпись В.В. Путова заверяю*

Начальник Отдела диссертационных  
 советов (ОДС) СПбГЭТУ «ЛЭТИ»

Т.Л. Русяева

