

ФИО

Никонов Антон Николаевич

Ученая степень

кандидат технических наук, специальность 05.13.01 Системный анализ, управление и обработка информации (технические науки)

Место работы

ООО "Люксофт Профешнл", старший программист; по совместительству – ассистент кафедры АПУ (СПбГЭТУ ЛЭТИ).

Список публикаций

1. Никонов А.Н., Жеронкин К.М. Алгоритм адаптивного управления нелинейным объектом с исполнительным механизмом ограниченной силы воздействия // Известия СПбГЭТУ "ЛЭТИ", №1, 2016. — С.27-31.
2. Никонов А.Н. Регуляторы нелинейных динамических процессов с адаптацией к изменениям в поведении: учеб. пособие. СПб.: Изд-во СПбГЭТУ "ЛЭТИ", 2015 г. 92 с.
3. Никонов А.Н. Адаптивное управление нелинейным динамическим объектом с особенностью канала управления на базе обучаемой в реальном времени искусственной нейронной сети // Материалы всероссийской научной конференции по проблемам управления в технических системах "ПУТС-2015", Санкт-Петербург, 28-30 октября 2015 г. С. 214-218.
4. Никонов А.Н., Блинов С.В., Верховинский А.Б. Технология отладки ФПО СУ ТС ГЭУ с использованием средств виртуализации // Сборник тезисов докладов пятой научно-технической конференции молодых специалистов "Корабельные системы управления и обработки информации Проектирование и изготовление", Санкт-Петербург, 1 октября 2015. С. 40-41.
5. Никонов А. Н. Нейроуправление нелинейными объектами с немоделируемой динамикой // Известия СПбГЭТУ "ЛЭТИ", №4, 2013. — С.36-41.
6. Никонов А. Н., Терехов В. А. О проблеме начальных условий в управляемых системах с нелинейной динамикой и особенностями канала управления // Мехатроника, автоматизация, управление, №2, 2012. — С.2-10.
7. Никонов А. Н. Реализация нейросетевого регулятора как непрерывной динамической системы на базе промышленных контроллеров SIMATIC / А. Н. Никонов и др. // Известия СПбГЭТУ "ЛЭТИ", №7, 2011. — С.40-46.
8. Терехов В. А., Никонов А. Н. Синтез нейрорегулятора нелинейных динамических объектов на основе одной модели бифуркаций // Мехатроника, автоматизация, управление, №1, 2010. — С.31-42.
9. Никонов А. Н. Методика синтеза нейросетевых регуляторов нелинейных динамических объектов на основе моделей бифуркаций // Материалы докладов XII конференции молодых учёных «Навигация и управление движением». — СПб.: ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», 2010.— С. 245-253.
10. Никонов А. Н. Синтез нейроуправления на основе обобщённой нелинейной модели динамических объектов // 63-я Научно-техническая конференция профессорско-преподавательского состава университета: сборник докладов студентов, аспирантов и молодых учёных. СПб: Изд. СПбГЭТУ, 2010. — С. 132-138.
11. Никонов А. Н. Метод синтеза нейросетевых регуляторов нелинейных динамических объектов с типовыми бифуркациями // Материалы 6-й научной конференции «Управление и информационные технологии» (УИТ-2010).— СПб.: ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», 2010.— С.167-172.

12. Никонов А. Н. Разработка адаптивного нейрорегулятора нелинейных динамических объектов // «У.М.Н.И.К.» в Санкт-Петербурге: разработки победителей конкурса программы Фонда содействия малых предприятий в научно-технической сфере «У.М.Н.И.К.». — СПб.: Изд-во Политехн.ун-та, 2010. — С. 247-248.
13. Никонов А. Н., Забелин В. В. Подход к синтезу типовых адаптивных нейрорегуляторов // 62-я Научно-техническая конференция профессорско-преподавательского состава университета: сборник докладов студентов, аспирантов и молодых учёных. СПб.: Изд. СПбГЭТУ, 2009. — С.157-162.
14. Никонов А. Н. Подход к синтезу нелинейных законов управления в малой окрестности переходных состояний динамических объектов // Завалишинские чтения: Сборник докладов. СПб.: ГУАП, 2009. — С.134-136.
15. Терехов В. А., Никонов А. Н. Синтез нейрорегуляторов нелинейных динамических объектов // Материалы международной научно-технической конференции “Меха-троника, автоматизация, управление (МАУ-2009)”. — Таганрог: Изд. ТТИ ЮФУ, 2009. — С. 18-20.
16. Никонов А. Н. Типовые особенности нелинейных моделей объектов со сложной динамикой поведения // Управление и информационные технологии (УИТ-2008): Доклады 5-й научной конференции, Т.1, 2008. — С.133-138.
17. Никонов А. Н., Забелин В. В. Типовые адаптивные нейрорегуляторы нелинейных динамических объектов // Управление и информационные технологии (УИТ-2008): Доклады 5-й научной конференции, Т.2, 2008. — С.135-140.
18. Никонов А. Н. Нейросетевое управление нелинейным динамическим объектом с хаотическим аттрактором // Известия СПбГЭТУ «ЛЭТИ». Серия “Информатика, управление и компьютерные технологии”, №3, 2007.— С. 55-63.