

Сведения о члене экспертной комиссии

1	ФИО (полностью)	Певзнер Леонид Давидович
2	Дата рождения (полная)	01.05.1940г.
3	Гражданство	РФ
4	Ученая степень (с указанием шифра специальности научных работников, по которой защищена диссертация)	Доктор технических наук, 05.13.06
5	Ученое звание (по кафедре, специальности)	Профессор
6	Место работы:	
	Почтовый индекс, адрес, web-сайт, электронный адрес организации	119454 г. Москва, пр. Вернадского, д. 78, https://www.mirea.ш/ , mirea@mirea.ru
	Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «МИРЭА - Российский технологический университет»
	Ведомственная принадлежность организации	Министерство науки и высшего образования РФ
	Тип организации	Образовательная организация высшего образования
	Наименование подразделения	Кафедра автоматических систем
	Должность	Профессор
7	Основные публикации в области диссертационного исследования	
	1. Певзнер Л.Д., Дмитриева В.В. автоматическая стабилизация погонной нагрузки ленточного конвейера. М.: Горная книга, 2005. 2. System of automatic stabilization of mining belt-conveyor load. Fifth International Conference of Computer. Applications of the minerals Industries. CAMI. 2005 3. Козлов М.Е., Певзнер Л.Д. Адаптивный регулятор системы автоматического управления процессом копания карьерной мехлопатой // Горное оборудование и электромеханика. 2017. № 6. С. 38-42. 4. Лебедев Г.И., Певзнер Л.Д. Нейросетевое решение задачи прогнозирующего контроля содержания метана в шахтной выработке // Горное оборудование и электромеханика. 2017. №4. С. 46-48. 5. Козлов М.Е., Певзнер Л.Д. Система автоматического управления процессом копания карьерной мехлопатой с интеллектуальным адаптивным регулятором // ГИАБ (научно-технический журнал). 2017. № SI. С. 406-416. 6. Kim M.L., Rodichev A.S., Pevzner L.D., Platonov A.K. Possibility of using robotic flying systems for solving accident liquidation operating plan in the mine // Ugol. 2018. No. 1. P. 34-38. doi: 10.18796/0041-5790-2018-1-34-38 7. Htay W.Z., Pevzner L.D., Temkin I.O. Algorithmic and hardware support for on-board information system of walking dragline excavator // Mining Informational and Analytical Bulletin. 2019. No. 2. P. 190-196. doi: 10.25018/0236-1493-2019-02-0-190-196. 8. Htay W.Z., Pevzner L.D., Temkin I.O. The structure of the information system walking dragline//Ugol. 2019. No. 1. P. 34-36. doi: 10.18796/0041-5790-2019-1-34-36. 9. Kim M.L., Kostercenko V.N., Pevzner L.I.), Jarigin A.A. Design automatic control system of the route movement unmanned aerial vehicle in mine conditions Ugol. 2020. No. 10. P. 22-27. doi: 10.18796/0041-5790-2020-10-22-27.	