



**Shukirova Aliya Kosanaliyevna**  
**PhD, associate professor**

**Contact information:**

aliya.shukirova@mail.ru

Моб.: +77053339656

Раб.: 709500 (34601)

**Professional experience:**

Total work experience - 16 years, including the industry experience - 4 years

From 2019 to the present, associate professor of the Department of SAC.

2016-2019 - Doctoral student of the Department of SAC.

2013-2016 - senior lecturer of the Department of SAC.

2012-2013 lecturer of the department of SAC.

2010-2012 leading specialist of the department of electronic document circulation of "Demeu-UMH" LLP.

2008-2010 Engineer of the Information Technology Department of JSC "Republican Children's Rehabilitation Center".

2006-2008 Assistant of the Department of "Technical Cybernetics" K.I. Satpayev KazNTU

**Awards:**

The diploma of the Rector of L.N. Gumilyova ENU, 2015

**Scientific degree and rank, scientific school:**

PhD, 2017

Kazakh National Research Technical University. KI Satpaev, city of Almaty

Specialty "Automation and control"

**Scientific interests:** System analysis and control, computer modeling, robust stability of control systems, information technology.

**Research Grants:**

MES RK. Fundamental research for 2020-2022 « **Information technology for research and control of deterministic chaotic processes**».

**Delivered courses:**

Computer technology design of automatic control systems (B), Methods for analyzing and processing big data (M)

**Publications (selected):**

1. Spacecraft control system with increased potential of robust stability in the class of single-parameter structurally stable maps. ARPN Journal of Engineering and Applied Sciences. ISSN 1819 – 6608. – Islamabad, 2016. Volume 11, Number 13. – P. 8320 – 8331 (IF – 0.202).

2. Robust stability of spacecraft traffic control system using Lyapunov functions. Journal of Theoretical and Applied Information Technology. ISSN 1992-8645. – Islamabad, 2016. – Volume 88, Number 2. – P. 252 – 261 (IF – 0.171).

3. Design of control system with increased potential of robust stability for nonlinear object using Lyapunov function. Technics. Technology. Education. Safety. Proceedings of IV International scientific technical conference. – Bulgaria, 2016. – Issue 9(195) – V. 2. – P.38 – 41.

4. Исследование системы управления с повышенным потенциалом робастной устойчивости нелинейным космическим летательным аппаратом в классе однопараметрических структурно-устойчивых отображений. Вестник. Серия естественно-технических наук. – Астана: ЕНУ им.Л.Н.Гумилева, 2015. - №6(109). – Ч.1. – С. 81-89.

5. Исследование робастной устойчивости системы автоматического управления процессом посадки летательного аппарата. Вестник. Серия технических наук. – Алматы: Казахская академия транспорта и коммуникаций им. М. Тынышпаева, 2019. - №1(108). – Ч.1. – С. 160-166.

6. Технология построения функции Ляпунова при исследовании робастности системы автоматического управления посадкой самолета. Материалы научной конференции. – Алматы, 2020.

7. Использование методов интеллектуального анализа данных для прогнозирования поломок устройств сети передачи данных. Труды Университета. Серия «Автоматика, энергетика, ИКТ. Караганда: Карагандинский технический университет, 2022. – 3(88). – С.304-313.