

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНЫХ ОППОНЕНТАХ

по докторской диссертации Вохминцева Александра Владиславовича на тему «Методология решения проблемы одновременной навигации и построения карты на основе комбинирования визуальных и семантических характеристик окружающей среды»
по специальности 05.13.01 – «Системный анализ, управление и обработка информации (в информационных и технических системах)»

№ п/п	Фамилия, имя, отчество	Полное наименование организации, являющейся основным местом работы (с указанием города), должность	Ученая степень (с указанием шифра и наименования специальности, по которой защищена диссертация)	Список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)
1.	Мещеряков Роман Валерьевич	г. Москва, ФГБУН «Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН», лаборатория 80 киберфизических систем, главный научный сотрудник	Доктор технических наук, 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации	<ol style="list-style-type: none"> 1. Galin R.R., Meshcheryakov R.V. Human-Robot Interaction Efficiency and Human-Robot Collaboration // Studies in Systems, Decision and Control. 2020. Vol 272. P. 55-63. 2. Galin R.R., Meshcheryakov R.V. Review on Human-Robot Interaction During Collaboration in a Shared Workspace // Interactive Collaborative Robotics. ICR 2019. Lecture Notes in Computer Science. Istanbul: Springer, Cham. 2019. Vol 11659. P. 63-74. 3. Evsyutin O. O., Kokurina A. S., Meshcheryakov R. V. Steganographic embedding of additional data into the images of earth remote sensing by QIM method with a variable quantization step in the frequency domain // Bulletin of the Tomsk Polytechnic University, Geo Assets Engineering. 2019. Vol. 330 (8). P. 155-162. 4. Iskhakova A., Iskhakov A., Meshcheryakov R., Jharko E. Method of Verification of Robotic Group Agents in the Conditions of Communication Facility Suppression // IFAC-PapersOnLine. Amsterdam: Elsevier. 2019. Vol. 52, No. 13. P. 1397-1402. 5. Meshcheryakov R.V., Trefilov P.M., Chekhov

				<p>A.V., Diane S.A.K, Rusakov K.D., Lesiv E.A., Kolodochka M.A., Shchukin K.O., Novoselskiy A. K., Goncharova E. An application of swarm of quadcopters for searching operations // IFAC-PapersOnLine. Sozopol, Bulgaria: Elsevier. 2019. Vol. 52, Issue 25. P. 14-18.</p> <p>6. Chueshev A.V., Melekhova O.N., Meshcheryakov R.V. Cloud robotic platform on basis of fog computing approach // Lecture Notes in Computer Science. 2018. 11097 LNAI. P. 34-43.</p> <p>7. Zalevsky A., Osipov O., Meshcheryakov R. Tracking of warehouses robots based on the omnidirectional wheels // Lecture Notes in Computer Science. 2017. Vol. 10459 LNAI . P. 268-274.</p> <p>8. Shepelenko M., Meshcheryakov R. Algorithm for automated calculation of a segmented electromechatronic module of robotic system motion // MATEC WEB OF CONFERENCES. 2017. P. 02005.</p> <p>9. Mesheryakov R., Moiseev A., Demin A., Dorofeev V., Sorokin V. Using parallel computing in queueing network simulation // Key Engineering Materials. 2016. Vol. 685. P. 943-947.</p>
2.	Даринцев Владимирovich	Олег	г. Уфа, ФГБОУ ВО «Уфимский государственный авиационный технический университет, профессор кафедры автоматизации технологических процессов	<p>Доктор технических наук, 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации</p> <p>1. Darintsev O.V., Migranov A.B. The Use of Genetic Algorithms for Distribution of Tasks in Groups of Mobile Robots with Minimization of Energy Consumption // Proceedings of the 20th International Multi-Conference on Industrial Engineering and Modern Technologies, FarEastCon. 2019.</p> <p>2. Darintsev O., Migranov A. Task Distribution Module for a Team of Robots Based on Genetic Algorithms: Synthesis Methodology and Testing // Proceedings of the 21th International Conference Complex Systems: Control and Modeling Problems, CSCMP. 2019.</p>

				<p>3. Darintsev O.V., Yudintsev B.S., Alekseev A.Yu., Bogdanov D.R., Migranov A.B. Methods of a heterogeneous multi-agent robotic system group control // Procedia Computer Science. 2019. Vol. 150. P. 687.</p> <p>4. Даринцев О.В., Мигранов А.Б. Интеллектуальное распределение задач в группе мобильных роботов // Современные наукоемкие технологии. 2019. № 5. С. 30-34.</p> <p>5. Даринцев О.В., Мигранов А.Б. Распределенная система управления группами мобильных роботов // Вестник Уфимского государственного авиационного технического университета. 2017. Т. 21. № 2 (76). С. 88-94.</p> <p>6. Насибуллаев И.Ш., Насибуллаева Э.Ш., Даринцев О.В. Моделирование течения жидкости через деформируемый пьезоэлементом эластичный микроканал системы. охлаждения микрозахвата // Мехатроника, автоматизация, управление. 2019. Т. 20. № 12. С. 740-750.</p> <p>7. Даринцев О.В., Алексеев А.Ю., Юдинцев Б.С. Технологии расширенной и виртуальной реальностей как средства компенсации информационной недостаточности микроботов // Мехатроника, автоматизация, управление. 2015. Т. 16. № 6. С. 380-386.</p>
3	Тебуева Биляловна Фариза	г. Ставрополь, Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Северо-Кавказский федеральный университет», заведующая кафедрой прикладной математики и компьютерной	Доктор физико-математических наук по специальности 05.13.18 – Математическое моделирование численные методы и комплексы программ	1. Petrenko V.I., Tebueva F.B., Pavlov A.S., Antonov V.O., Kochanov M.S. Path Planning Method in the Formation of the Configuration of a Multifunctional Modular Robot Using a Swarm Control Strategy // 7th Scientific Conference on Information Technologies for Intelligent Decision Making Support (ITIDS 2019), Advances in Intelligent Systems Research. 2019. Vol. 166. P. 165-170.

безопасности

2. Petrenko V.I., Tebueva F.B., Sychkov V.B., Kabinyakov M.Y., Untevsky N.Y. Mathematical Method of Mapping Configuration Space for Manipulator Master-Slave Teleoperation // Proceedings of the Young Scientist's Third International Workshop on Trends in Information Processing (YSIP3 2019), Stavropol. 2019. CEUR Workshop Proceedings, Vol. 2500.

3. Петренко В.И., Тебуева Ф.Б., Гурчинский М.М., Антонов В.О., Павлов А.С. Прогнозная оценка траектории руки оператора для решения обратной задачи динамики при копирующем управлении // Труды СПИИРАН. Выпуск 18 (1). 2019. С. 123-147.

4. Petrenko V., Tebueva F., Kabinyakov, M., Svistunov N., Gurchinskiy M. Control signal recovery algorithm for master-slave teleoperation of anthropomorphic manipulator in conditions of data transmission time instability // Proceedings of the 12th International Conference on the Developments in eSystems Engineering (DeSE-2019), Kazan, Russia. 2019. Publisher IEEE.

5. Petrenko V., Tebueva F., Antonov V., Gurchinsky M., Pavlov A., Ryabtsev S., Shutova Y. Analysis of the effectiveness path planning methods and algorithm for the anthropomorphic robot manipulator // 2019 International Siberian Conference on Control and Communications (SIBCON). 2019, Publisher: IEEE, No 8729657.

6. Tebueva F.B., Kopytov V.V., Petrenko V.I., Shulgin A.O., Demurchev N.G. The identification of data anomalies from information sensors based on the estimation of the correlation dimension of the time series attractor in situational management systems // Journal of Theoretical and Applied Information Technology. 2018. No 8. P. 2197-2207.

				<p>7. Антонов В.О., Гурчинский М.М., Петренко В.И., Тебуева Ф.Б. Метод планирования траектории движения точки в пространстве с препятствием на основе итеративной кусочно-линейной аппроксимации // Системы управления, связи и безопасности. 2018. № 1. С. 168-182.</p> <p>8. Petrenko V.I., Tebueva F.B., Sychkov V.B., Antonov V.O., Gurchinsky M.M. Calculating rotation angles of the operator's arms based on generalized coordinates of the master device with following anthropomorphic manipulator in real time // International Journal of Mechanical Engineering and Technology. 2018. – Vol. 9. Issue 7. P. 447-461.</p>
--	--	--	--	--

Председатель диссертационного совета,
д.т.н., профессор

Ученый секретарь диссертационного совета,
д.т.н., доцент




Н. И. Юсупова


О. Н. Сметанина