

## СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ

по кандидатской диссертации Юдинцева Богдана Сергеевича на тему «Нейросетевая система планирования траекторий для группы мобильных роботов»  
по специальности 05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации (информационные и технические системы)

1.	Полное наименование организации	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)»
2.	Сокращенное наименование организации	МГТУ им. Н.Э. Баумана
3.	Место нахождения	г. Москва, 2-я Бауманская ул., д. 5, стр. 1
4.	Почтовый адрес организации с указанием индекса	105005, Москва, 2-я Бауманская ул., д. 5, стр. 1
5.	Телефон с указанием кода города	+7 (499) 263-6391
6.	Адрес электронной почты	bauman@bmstu.ru
7.	Адрес официального сайта в сети «Интернет»	<a href="http://www.bmstu.ru">http://www.bmstu.ru</a>
8.	Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<p>1. Shereuzhev M. Industrial collaborative multi-agent systems: Main challenges / M. Shereuzhev, V. Serebrennyj // Smart Innovation, Systems and Technologies. – 2020. – Vol. 154. – С. 423–429. DOI: 10.1007/978-981-13-9267-2_34</p> <p>2. Serebrennyy V.V., Svertilov N.V. Comparative analysis of swarm intelligence algorithms for multi-agent systems coordination // AIP Conference Proceedings. – 2019. – Т. 2171, №190005. DOI: 10.1063/1.5133349</p> <p>3. Vorotnikov S., Ermishin K., Nazarova A., Yuschenko A. Multi-agent robotic systems in collaborative robotics // Lecture Notes in Computer Science. – 2018. – Т. 11097. – С. 270-279.</p> <p>4. Забихафар С.Х. Адаптивная система управления квадрокоптером / С.Х. Забихафар, К.Р. Лебедев, А.С. Ющенко // Робототехника и техническая кибернетика. – 2017. – № 4 (17). – С. 41-46.</p> <p>5. Серебрянный В.В. Структура и алгоритмы функционирования систем управления мобильных роботов сельскохозяйственного назначения / В.В. Серебрянный, И.Е. Метасов, М.А. Шереужев // Известия Кабардино-Балкарского научного центра РАН. – 2017. – № 6-2 (80). – С. 210-220.</p> <p>6. Михайлов Б.Б. Автономные мобильные роботы - навигация и управление / Б.Б. Михайлов, А.В. Назарова, А.С. Ющенко // Известия ЮФУ. Технические науки. – 2016. – № 2 (175). – С. 48-67.</p>

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

Н.И. Юсупова

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

О.Н. Сметанина

