

Сведения о ведущей организации
по диссертационной работе
Кокунько Юлии Георгиевны
на тему «Методы и алгоритмы динамического дифференцирования и сглаживания
сигналов, задающих траектории мобильных роботов»,
представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук
по специальности 2.3.1. «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика»

Полное наименование организации	Федеральное государственное учреждение «Федеральный исследовательский центр «Информатика и управление» Российской академии наук»
Сокращенное наименование организации	ФИЦ ИУ РАН
Почтовый индекс, адрес	119333, Москва, Вавилова, д.44, корп. 2
Адрес официального сайта в сети интернет	https://www.frccsc.ru/
Телефон	+7 (499) 135-62-60
Адрес электронной почты	frccsc@frccsc.ru
Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	1. Дмитриев М.Г., Макаров Д.А. Итерационный алгоритм синтеза управления в сингулярно возмущенной нелинейной задаче на основе SDRE техники // Информационные технологии и вычислительные системы. – 2020. – №1. – С. 76-84. DOI: 10.14357/20718632200108 2. Макаров Д.А., Хачумов М.В. Синтез в слабо нелинейной задаче управления на основе SDRE техники на конечном интервале // Информационные технологии и вычислительные системы. – 2020. – №4. – С. 17–25. DOI: 10.14357/20718632200402 3. Belinskaya Y., Dmitriev M., Makarov D. The Admissible Control Correction Method in a Nonlinear Terminal Perturbed Problem // Applied Sciences. – 2021. – Vol. 11, No. 12. – P. 5560. DOI: 10.3390/app11125560 4. Яковлев К.С., Белинская Ю.С., Макаров Д.А., Андрейчук А.А. Безопасно-интервальное планирование и метод накрытий для управления движением мобильного робота в среде со статическими и динамическими препятствиями // Автоматика и телемеханика. – 2022. – №6. – С. 96–117. DOI: 10.31857/S0005231022060083 5. Дарьина А.Н., Дивеев А.И., Карамзин Д.Ю., Перейра Ф.Л., Софронова Е.А., Чертовских Р.А. Регулярные аппроксимации наивысшего движения мобильного робота при ограниченных фазовых координатах // Журнал вычислительной математики и математической физики. – 2022. – Т. 62, № 9. – С. 1564–1584. DOI: 10.31857/S0044466922090095 6. Мелехин В.Б., Хачумов М.В. Управление беспилотным летательным аппаратом в нестабильной воздушной среде при поиске лесных пожаров // Искусственный интеллект и принятие решений. – 2022. – № 4. – С. 112–124. DOI: 10.14357/20718594220411857/S0044466922090095 7. Angulo B., Panov A., Yakovlev K. Policy optimization to learn adaptive motion primitives in path planning with dynamic obstacles // IEEE Robotics and Automation Letters. – 2023. – Vol. 8, No. 2. – P. 824. DOI: 10.48550/arXiv.2212.14307 8. Мелехин В.Б., Хачумов М.В. Планирование целенаправленной деятельности автономным роботом на основе противоречивых сведений в условиях недоопределенности // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2024. – Т. 25, № 8. – С. 407–414. DOI: 10.17587/mau.25.407-414

9. Бортаковский А.С., Урюпин И.В. Быстродействие гибридной модели машины Дубинса с однократным разделением объектов управления // Известия Российской академии наук. Теория и системы управления. – 2024. – № 1. – С. 74–90. DOI: 10.31857/S0002338824010063
10. Белинская Ю.С., Макаров Д.А. Построение нелинейной обратной связи в задаче слежения для модели колесного робота, основанное на технике SDDRE // Программные системы: теория и приложения. – 2023. – Т. 14, № 4 (59). – С. 189–206. DOI: 10.25209/2079-3316-2023-14-4-189-206
11. Головин В.А., Яковлев К.С. Прimitивы движения робота в задаче планирования траектории с кинематическими ограничениями // Информатика и автоматизация. – 2023. – Т. 22, № 6. – С. 1354–1386. DOI: 10.15622/ia.22.6.4
12. Staroverov A., Muravyev K., Yakovlev K., Panov A.I. Skill fusion in hybrid robotic framework for visual object goal navigation // Robotics. – 2023. – Т. 12, № 4. – С. 104. DOI: 10.3390/robotics12040104
13. Яковлев К.С. AA-SIPP: алгоритм планирования в среде с динамическими препятствиями // Искусственный интеллект и принятие решений. – 2020. – № 1. – С. 49–59. DOI: 10.14357/20718594200105
14. Dmitriev M.G., Murzabekov Z.N., Mirzakhmedova G.A. An algorithm for finding feedback in a problem with constraints for one class of nonlinear control systems // Automatic Control and Computer Sciences. – 2022. – Т. 56, № 7. – P. 623–633. DOI: 10.3103/s0146411622070033
15. Danik Y., Dmitriev M. The construction of stabilizing regulators sets for nonlinear control systems with the help of Padé approximations // Advanced Structured Materials. – 2021. – Т. 139. – P. 45-62. DOI: 10.1007/978-3-030-53006-8_4

Ведущая организация подтверждает, что соискатель не является ее сотрудником и не имеет научных работ по теме диссертации, подготовленных в соавторстве с сотрудниками.

Заместитель директора по научной работе

Р.В. Разумчик



М.П.

Федеральное государственное учреждение
«Федеральный исследовательский центр
«Информатика и управление»
Российской академии наук»
(ФИЦ ИУ РАН)

Россия, 119333, г. Москва, ул. Вавилова, д. 44, корп. 2
Тел. 8 (499) 135-62-60, факс 8 (495) 930-45-05
E-mail: frccsc@frccsc.ru <http://www.frccsc.ru>

От 08.10.24 № 1968-474

На № _____ от _____

О согласии выступить
в качестве ведущей организации
по диссертации Ю. Г. Кокунько

ИПУ РАН

диссертационный совет 24.1.107.01

Россия, 117997, г. Москва, ул. Профсоюзная,
д. 65

Уважаемый Антон Игоревич!

ФИЦ ИУ РАН в ответ на Ваше письмо № 46-Д2/2931 от 07.10.2024 г. дает согласие выступить в качестве ведущей организации по диссертации Ю. Г. Кокунько на тему «Методы и алгоритмы динамического дифференцирования и сглаживания сигналов, задающих траектории мобильных роботов», представленной на соискание учёной степени кандидата технических наук по специальности 2.3.1. «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика».

Приложение: Сведения о ... на 2 л. в 1 экз.

Заместитель директора
по научной работе



Р.В. Разумчик

