

Сведения об официальном оппоненте  
по диссертационной работе

**Московского Антона Дмитриевича**

на тему: «Методы и алгоритмы распознавания сцен для задач глобальной локализации мобильных роботов», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.5. «Математическое и программное обеспечение вычислительных машин, комплексов и компьютерных сетей (технические науки)»

Фамилия Имя Отчество: *Романов Алексей Михайлович*

Гражданство: *Российская Федерация*

Место основной работы:

организация: *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «МИРЭА – Российский технологический университет»*

ведомственная принадлежность: *Министерство науки и высшего образования Российской Федерации*

почтовый адрес: *119454, г. Москва, проспект Вернадского, д. 78*

телефон: *+7 (499) 215-65-65*

подразделение: *кафедра биокибернетических систем и технологий*

должность: *профессор*

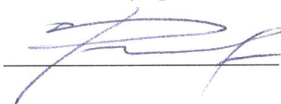
ученая степень: *доктор технических наук*

ученое звание: *доцент*

Список основных публикаций по профилю оппонируемой диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Хальясмаа А.И., Ерошенко С.А., Матренин П.В., Романов А.М. Интеллектуальная автоматизированная система технической диагностики открытых распределительных устройств электрических станций на основе беспилотных робототехнических комплексов – Энергетик. – 2025. – № 9. – С. 20–26.
2. Гавринев В.О., Гирихиди Д.В., Бердников В.П., Романов А.М. – Новый метод управления барражированием беспилотного летального аппарата без использования средств спутниковой навигации – Мехатроника, автоматизация, управление. – 2025. – Том 26, № 7. – С. 378–387.
3. Gyrichidi N., Romanov A.M, Trofimov O. V., Eroshenko S. A., Matrenin P. V., Khalyasmaa A. I. GNSS-Based Narrow-Angle UV Camera Targeting: Case Study of a Low-Cost MAD Robot – Sensors. – 2024. – Том 24, № 11. – С. 3494.
4. Romanov A. M., Gyrichidi, N., Volkova, M. A., Eroshenko, S. A., Matrenin, P. V., & Khalyasmaa, A. I. Automated mission planning for aerial large-scale power plant thermal inspection – Journal of Field Robotics. – 2024. – Том 41, № 5. – С. 1313–1348.
5. Волкова М.А., Романов А.М, Романов М.П. Распределенная система локализации объектов в рабочей зоне модульного реконфигурируемого мобильного робота – Мехатроника, автоматизация, управление. – 2021. – Том 22, № 12. – С. 634–643.

Официальный оппонент



/Романов А.М./

17 марта 2026 г.

Подпись официального оппонента Романова А.М., д.т.н., доцента, профессора кафедры биокибернетических \* систем и технологий Института искусственного интеллекта федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «МИРЭА – Российский технологический университет», ЗАВЕРЯЮ.

Начальник  
Управления ка



**М.М. Буханова**

В диссертационный совет 24.1.107.3  
ФГБУН Института проблем управления РАН  
117997, Москва, Варшавское шоссе, д.45

СОГЛАСИЕ  
Официального оппонента

Даю согласие выступить в качестве официального оппонента и предоставить отзыв по диссертации Московского Антона Дмитриевича «Методы и алгоритмы распознавания сцен для задач глобальной локализации мобильных роботов» по специальности 2.3.5. – «Математическое и программное обеспечение вычислительных машин, комплексов и компьютерных сетей (технические науки)», предоставленной на соискание ученой степени кандидата технических наук.

Не являюсь членом экспертного совета ВАК. На включение персональных данных в документы, связанные с работой диссертационного совета, и их дальнейшую обработку согласен.

**Приложение:**

- Сведения об официальном оппоненте (Приложение 1).

д.т.н., профессор кафедры  
биокибернетических систем и технологий,  
доцент Романов Алексей Михайлович



17 марта 2026 г.

Подпись официального оппонента Романова А.М., д.т.н., доцента, профессора кафедры биокибернетических систем и технологий Института искусственного интеллекта федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «МИРЭА – Российский технологический университет», ЗАВЕРЯЮ.

Начальник  
Управления ка



М.М. Буханова