

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: *Яковлев Константин Сергеевич*

Гражданство: *Российская Федерация*

Место основной работы:

организация: *Федеральное государственное учреждение «Федеральный исследовательский центр «Информатика и управление» Российской академии наук»*

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

почтовый адрес: *119333, Москва, Вавилова, д.44, кор.2*

телефон: *+7 (499) 135-62-60*

подразделение: *Отдел 71*

должность: *ведущий научный сотрудник*

ученая степень: *кандидат физико-математических наук*

ученое звание: -

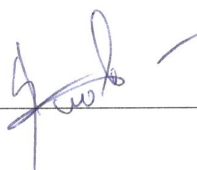
Список основных публикаций по профилю оппонируемой диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Muravyev K., Melekhin A., Yudin D., Yakovlev K. PRISM-TopoMap: Online Topological Mapping With Place Recognition And Scan Matching – IEEE Robotics and Automation Letters – 2025. – Т.10, № 4. – С. 3126-3133.
2. Muravyev K., Yakovlev K. Maintaining Topological Maps For Mobile Robots – In Proceedings of the 16th International Conference on Machine Vision (ICMV 2023) – 2023. – С. 130720W.
3. Muravyev K., Yakovlev K. NavTopo: Leveraging Topological Maps For Autonomous Navigation of a Mobile Robot – In Proceedings of the 9th International Conference on Interactive Collaborative Robotics (ICR 2024). – 2024. – С. 144-157.
4. Muravyev K., Yakovlev K. Evaluation of Topological Mapping Methods in Indoor Environments – IEEE Access. – 2023. – Т. 11. – С. 132683-132698.
5. 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.
6. Головин В.А., Яковлев К.С. Примитивы движения робота в задаче планирования траектории с кинематическими ограничениями – Информатика и автоматизация. – 2023. – Т.22 № 6 – С. 1354-1386.
7. Миронов К.В., Юдин Д.А., Алхаддад М., Макаров Д.А., Пушкарев Д.С., Линок С.А., Белкин И.В., Криштопик А.С., Головин В.А., Яковлев К.С., Панов А.И.

STRL-Robotics: Интеллектуальное управление поведением робототехнической платформы в человеко-ориентированной среде – Искусственный интеллект и принятие решений. – 2023. – Т.2. – С. 45-63.

8. Dergachev S., Muravyev K., Yakovlev K. 2.5D Mapping, Pathfinding and Path Following For Navigation Of A Differential Drive Robot In Uneven Terrain – IFAC Papers Online. – 2022. – Т. 55 № 38. – С. 80-85.
9. Muravyev K., Yakovlev K. Evaluation of RGB-D SLAM in Large Indoor Environments – In Proceedings of the 7th Conference on Interactive Collaborative Robotics (ICR 2022). – 2022. – С. 93-104.

Официальный оппонент _____



/Яковлев К.С./

16 марта 2026 г.



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

СОГЛАСИЕ
Официального оппонента

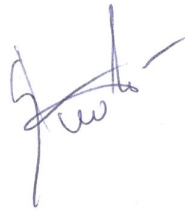
Даю согласие выступить в качестве официального оппонента и предоставить отзыв по диссертации Московского Антона Дмитриевича «Методы и алгоритмы распознавания сцен для задач глобальной локализации мобильных роботов» по специальности 2.3.5. – «Математическое и программное обеспечение вычислительных машин, 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).

Ведущий
научный сотрудник
Федерального исследовательского центра
«Информатика и управление»
Российской академии наук,
к.ф.-м.н. Яковлев Константин Сергеевич



16 марта 2026 г.

