



МИНОБРНАУКИ РОССИИ

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

РТУ МИРЭА

просп. Вернадского, д. 78, Москва, 119454
тел.: (499) 215 65 65 доб. 1140, факс: (495) 434 92 87
e-mail: mirea@mirea.ru, http://www.mirea.ru

31.03.2021 № 111/3-526/56

на № _____ от _____

Председателю диссертационного
совета Д 002.199.01
Руководителю научного
направления СПИИРАН

Р.М. ЮСУПОВУ

Согласие ведущей организации

Уважаемый Рафаэль Мидхатович!

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «МИРЭА – Российский технологический университет» выражает свое согласие выступить в качестве ведущей организации по диссертации на соискание ученой степени кандидата технических наук Павлюка Никиты Андреевича на тему «Модели, алгоритмы, программные средства информационного и физического взаимодействия устройств модульной робототехнической системы» по научной специальности 05.13.11 – Математическое и программное обеспечение вычислительных машин, комплексов и компьютерных сетей (технические науки).

Прилагаем к письму список основных публикаций по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет.

Приложение: на 2 л. в 1 экз.

Первый проректор

Н.И. Прокопов

СПИСОК
опубликованных научных работ сотрудников ведущей организации
федерального государственного бюджетного образовательного
учреждения высшего образования «МИРЭА – Российский
технологический университет»
по теме диссертации

№ п/п	Полное библиографическое наименование публикации
1	2
1.	Романов А. М. и др. Способы описания и средства моделирования мехатронно-модульных реконфигурируемых роботов // Труды ФГУП «НПЦАП». Системы и приборы управления. – 2019. – №. 2. – С. 51-67.
2.	Романов А. М. и др. Распределенная вычислительная система на базе модульного реконфигурируемого робота для задач слежения за множеством объектов // Труды ФГУП «НПЦАП». Системы и приборы управления. – 2019. – №. 2. – С. 68-81.
3.	Manko S., Shestakov E. Automatic synthesis gait scenarios for reconfigurable modular robots walking platform configuration // International Conference on Interactive Collaborative Robotics. – Springer, Cham, 2018. – С. 181-191.
4.	Манько С. В., Шестаков Е. И. Автоматический синтез сценариев походки реконфигурируемых мехатронно-модульных роботов в модификации шагающей платформы // Российский технологический журнал. – 2018. – Т. 6. – №. 4. – С. 26-41.
5.	Лохин В. М. и др. Использование аппарата конечных автоматов в задачах группового управления автономными роботами // Фундаментальные проблемы группового взаимодействия роботов. – 2018. – С. 24-25.
6.	Лохин В. М. и др. Поведенческие механизмы обеспечения сетевой связи в мультиагентных робототехнических системах // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2017. – Т. 18. – №. 12. – С. 802-811.
7.	Шестаков Е. И., Манько С. В., Лохин В. М. Автоматическое формирование моделей управляемого движения автономных реконфигурируемых роботов // Десятая всероссийская мультikonференция по проблемам управления (МКПУ-2017). – 2017. – С. 128-131.
8.	Романов А. М., Романов М. П., Шестаков Е. И. Новая архитектура систем управления модульных реконфигурируемых роботов // Всероссийская научная конференция по проблемам управления в технических системах. – Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет ЛЭТИ им. В.И. Ульянова (Ленина), 2017. – №. 1. – С. 135-138.
9.	Манько С. В. и др. Групповое управление роботами в задачах разбора завалов и демонтажа объектов атомной отрасли // Extreme Robotics. – 2017. – Т. 1. – №. 1. – С. 302-311.

10.	Лохин В. М. и др. Комплексное применение аппарата теории конечных автоматов в задачах группового управления автономными роботами // Десятая всероссийская мультikonференция по проблемам управления (МКПУ-2017). – 2017. – С. 297-299.
11.	Лохин В. М., Манько С. В., Романов М. П. Развитие технологий применения аппарата теории автоматов для управления многоагентными робототехническими системами // Extreme Robotics. – 2016. – Т. 1. – №. 1. – С. 16-24.

Первый проректор

Н.И. Прокопов