

**Ведущая организация по кандидатской диссертации
Мотиенко Анны Игоревны
на тему " Модели и методики поддержки принятия решений о спасении пораженных
в результате аварий на опасных производственных объектах "**

1. Полное и сокращенное наименование

Государственный научный центр Российской Федерации федеральное государственное автономное научное учреждение «Центральный научно-исследовательский институт робототехники и технической кибернетики»

2. Место нахождения

Россия, Санкт-Петербург

3. Почтовый адрес, телефон, адрес электронной почты, адрес официального сайта в сети "Интернет"

194064, Санкт-Петербург, Тихорецкий пр. 21

Телефон: +7 (812) 552-0110

Электронная почта: rtc@rtc.ru

<http://www.rtc.ru/>

4. Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет

- 1 Сенчик К.Ю., Грязнов Н.А., Киреева Г.С. Развитие медицинских робототехнических систем на основе современных достижений тераностики // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 1 (6). С. 12-16.
- 2 Климов Р.С., Лопота А.В., Спасский Б.А. Тенденции развития наземных робототехнических систем военного назначения // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 3 (8). С. 3-10.
- 3 Васильев А.В. Исследование путей создания универсальной малогабаритной транспортной платформы для мобильных мини-роботов // Исследования наукограда. 2015. № 3 (13). С. 20-25.
- 4 Васильев И.А., Смирнова Е.Ю., Степанов Д.Н. Комплекс интеллектуальной навигации амфибийного спасательного средства // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 2 (7). С. 30-33.
- 5 Багненко С.Ф., Лопота А.В., Резник О.Н., Шиганов М.Ю., Грязнов Н.А., Сенчик К.Ю., Харламов В.В., Ширин А.С. Применение новых аппаратных мехатронных средств наружной компрессии грудной клетки человека при проведении сердечно-лёгочной реанимации // Вестник хирургии им. И.И. Грекова. 2015. Т. 174. № 2. С. 118-123.
- 6 Спасский Б.А. Зарубежные программы развития робототехники // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 1 (6). С. 6-11.
- 7 Макарычев В.П. Способы управления мобильными роботами на основе структурного представления зрительной информации // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 1 (6). С. 41-45.
- 8 Бахшиев А.В., Гунделах Ф.В. Исследование метода запоминания пространственных конфигураций робототехнической системы на нейронных сетях со структурной адаптацией // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 3 (8). С. 46-51.
- 9 Смольников Б.А., Юревич Е.И. К проблеме биоморфного управления движениями роботов // Робототехника и техническая кибернетика. 2015. № 1 (6). С. 17-20.

- 10 Gryaznov N., Lopota A. Computer vision for mobile on-ground robotics // *Procedia Engineering* 25. Сер. "25th DAAAM International Symposium on Intelligent Manufacturing and Automation, 2014". 2015. pp. 1376-1380.
- 11 Ерохин А.В., Ерохин В.И. Методы и модели группового самоуправления движением коллектива роботов с одновременной локализацией и построением карты препятствий по данным сканирующих устройств // *Известия Санкт-Петербургского государственного технологического института (технического университета)*. 2014. № 27 (53). С. 88-100.
- 12 Лопота А.В., Шубин П.К. Перспективы развития инновационных робототехнических средств для поиска и спасания на море // *Вопросы оборонной техники. Серия 16: Технические средства противодействия терроризму*. 2014. № 5-6. С. 26-32.
- 13 Макарычев В.П. Визуальное управление движением роботов // *Робототехника и техническая кибернетика*. 2014. № 4 (5). С. 6-9.
- 14 Бахшиев А.В., Половко С.А., Степанов Д.Н., Смирнова Е.Ю. Многоканальные системы технического зрения для оценки и прогнозирования сложной динамичной обстановки в задачах ситуационного анализа // *Робототехника и техническая кибернетика*. 2014. № 3 (4). С. 59-63.
- 15 Половко С.А., Смирнова Е.Ю., Юревич Е.И. Качественное управление мобильными роботами // *Робототехника и техническая кибернетика*. 2014. № 3 (4). С. 30-33.
- 16 Васильев А.В. Реконфигурируемая транспортная платформа для малогабаритных мобильных роботов // *Робототехника и техническая кибернетика*. 2014. № 2 (3). С. 67-71.
- 17 Юревич Е.И. Групповая робототехника - основа развития искусственного разума // *Робототехника и техническая кибернетика*. 2014. № 1 (2). С. 16-17.
- 18 Грязнов Н.А., Лопота А.В., Соснов Е.Н. Комплексный подход к решению задач медицинской робототехники // *Научно-технические ведомости Санкт-Петербургского государственного политехнического университета. Информатика. Телекоммуникации. Управление*. 2013. № 164. С. 144-147.
- 19 Сенчик К.Ю., Харламов В.В. Перспективы создания миниатюрных мехатронных аппаратов поддержания кровообращения в организме человека в экстремальных ситуациях // *Научно-технические ведомости Санкт-Петербургского государственного политехнического университета. Информатика. Телекоммуникации. Управление*. 2013. № 164. С. 148-150.
- 20 Лопота А.В., Половко С.А., Смирнова Е.Ю., Плавинский М.Н. Основные результаты и перспективные направления исследований в области навигации и управления мобильными робототехническими комплексами // *Исследования наукограда*. 2013. № 2 (4). С. 49-53.
- 21 Васильев И.А. Локализация мобильного робота // *Вестник компьютерных и информационных технологий*. 2012. № 4. С. 24-27.
- 22 Юревич Е.И. Перспективы развития экстремальной робототехники // *Научно-технические ведомости Санкт-Петербургского государственного политехнического университета*. 2012. № 142. С. 38-40.