

Сведения об официальном оппоненте Павлюка Никиты Андреевича  
на тему: Модели, алгоритмы, программные средства информационного и  
физического взаимодействия устройств модульной робототехнической  
системы

Фамилия, имя, отчество: Андреев Виктор Павлович

Ученая степень, ученое звание: доктор технических наук, профессор

Место работы: Федеральное государственное бюджетное образовательное  
учреждение высшего образования "Московский государственный  
технологический университет "СТАНКИН"

Адрес, телефон по месту работы: 127055, Москва, Вадковский пер.,1,  
+7(499)973-30-76, +7(499)973-30-66

Должность: профессор кафедры сенсорных и управляющих систем

Публикации по теме диссертации:

1.	Андреев, В.П. Система управления модульных мобильных роботов как мультиагентная система с пирамидальной топологией / В.П. Андреев // Известия высших учебных заведений. Северо-Кавказский регион. Технические науки. –2020. –№ 3(207). – С. 41–54.
2.	Андреев, В.П. Аппаратно-программный фреймворк для разработки модульных мобильных роботов с иерархической архитектурой / В.П. Андреев, В.Л. Ким, С.Р. Эприков // Известия ЮФУ. Технические науки. – 2020. – № 1(211). – С. 199–218.
3.	Андреев, В.П. Метод информационного взаимодействия для систем распределенного управления в роботах с модульной архитектурой / В.П. Андреев, П.Ф. Плетенев // Труды СПИИРАН. –2018. – Вып. 2(57). – С. 134–160.
4.	Андреев, В.П. Сетевые решения в архитектуре гетерогенных модульных мобильных роботов / В.П. Андреев, В.Л. Ким, Ю.В. Подураев // Робототехника и техническая кибернетика. – 2016. – № 3(12). – С. 23–29.
5.	Андреев, В.П. Функционально-модульный принцип построения гетерогенных мобильных роботов / В.П. Андреев, Ю.В. Подураев // Экстремальная робототехника. – 2016. – Т. 1. – № 1. – С. 39–49.
6.	Andreev, V. Control system and design of the motion module of a heterogeneous modular mobile robot / V. Andreev, V. Kim // Annals of DAAAM & Proceedings. – 2016. – Vol. 27. – P. 586–595.