

Федеральное государственное бюджетное учреждение науки
Институт машиноведения им. А.А. Благонравова
Российской академии наук
(ИМАШ РАН)

Председателю
диссертационного
совета
24.1.206.01
д.т.н., члену-
корреспонденту РАН
Р.М. Юсупову

Глубокоуважаемый Рафаэль Мидхатович!

Настоящим письмом Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук выражает свое согласие выступить в качестве ведущей организации по диссертации Крестовникова Константина Дмитриевича на тему «Алгоритмы и программная система управления группой наземных роботов с перераспределением энергетических ресурсов» по специальности 2.3.5. Математическое и программное обеспечение вычислительных систем, комплексов и компьютерных сетей (технические науки), представленной на соискание учёной степени кандидата технических наук.

Сведения об организации

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт машиноведения им. А.А. Благонравова Российской академии наук
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ИМАШ РАН

Ведомственная принадлежность	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Место нахождения	г. Москва, Малый Харитоньевский переулок, д.4
Руководитель организации Ф.И.О., учёная степень, учёное звание	Глазунов Виктор Аркадьевич, доктор технических наук, профессор
Веб-сайт	http://imash.ru
Телефон	8-(495)-628-87-30
Адрес электронной почты	info@imash.ru

**Список
опубликованных научных работ сотрудников ведущей организации
по теме диссертации соискателя за последние пять лет**

№ п/п	Полное библиографическое наименование публикации
1.	Gorodetskiy A.E., Tarasova I.L., Kurbanov V.G., Kuchmin A.Y., Kulik B.A. Development of situational control methods for a group of interacting robots // Advanced Structured Materials. 2022. Т. 164. С. 237-265.
2.	Gorodetskiy A.E., Tarasova I.L., Kurbanov V.G. Assessment of UAV intelligence based on the results of computer modeling // Studies in Systems, Decision and Control. 2022. Т. 419. С. 105-116.
3.	Городецкий А.Е., Тарасова И.Л. Оптимизация движения роботомаршрутизатором с учетом темперамента водителя // Проблемы искусственного интеллекта. 2023. № 1 (28). С. 18-30.
4.	Gorodetskiy A.E., Kurbanov V.G., Tarasova I.L. Formation of images based on the sensor data of robots // Pattern Recognition and Image Analysis. Advances in Mathematical Theory and Applications. 2020. Т. 30. № 4. С. 711-715.
5.	Глазунов В.А., Ларюшкин П.А., Шалюхин К.А. Структура, кинематика и прототипирование параллельного манипулятора с удаленным центром вращения // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2023. № 6. С. 54-61.
6.	Borisov V.A., Ramzhaev V.S., Levin S.V., Kovaleva N.L. Review of technical solutions for parallel mechanisms with flexible links (cable-driven robots (cdr)) // Advances in Artificial Systems for Medicine and Education V. Comprises

	proceedings of the Fifth International Conference of AIMEE2021. Cham, 2022. С. 369-378.
7.	Городецкий А.Е., Тарасова И.Л., Курбанов В.Г. Логико-лингвистический метод выбора маршрута движения БТС с минимальной вероятностью возникновения аварийных ситуаций // Проблемы управления. 2022. № 4. С. 29-37.
8.	Dolgopolik M.V. DC semidefinite programming and cone constrained dc optimization i: theory // Computational Optimization and Applications. 2022. С. 1-23.
9.	Dolgopolik M.V. Minimax exactness and global saddle points of nonlinear augmented lagrangians // Journal of Applied and Numerical Optimization. 2021. Т. 3. № 1. С. 61-83.
10.	Dolgopolik M.V. Metric regularity of quasidifferentiable mappings and optimality conditions for nonsmooth mathematical programming problems // Set-Valued Analysis. 2020. Т. 28. № 3. С. 427-449.
11.	Фуртат И.Б., Гущин П.А., Нгуен Ба. Хю. Управление динамическими системами при ограничениях на входные и выходные сигналы // Автоматика и телемеханика. 2023. № 4. С. 45-63.
12.	Фуртат И.Б., Гущин П.А., Нгуен Ба.Хю., Колесник Н.С. Адаптивное управление с гарантией заданного качества регулирования // Управление большими системами: сборник трудов. 2023. № 102. С. 44-57.
13.	Nekhoroshikh A.N., Efimov D., Polyakov A., Fridman E., Perruquetti W., Furtat I.B. Practical fixed-time iss of neutral time-delay systems with application to stabilization by using delays // Automatica. 2022. Т. 143. С. 110455.
14.	Fridman A.Y., Kulik B.A. Assessment of situational awareness in groups of interacting robots // Studies in Systems, Decision and Control. 2020. Т. 261. С. 25-33.
15.	Смирнов А.С., Смольников Б.А. Построение и анализ рациональных режимов управления движением твердого тела // Труды МАИ. 2022. № 124.

Директор ИМАИ 
д.т.н., профессор

В.А. Глазунов