

Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Крахмалева Олега Николаевича «Методология построения автоматизированных систем управления манипуляционными роботами на основе математического объектного моделирования», представленной на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 2.3.3 — Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (технические науки)

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "МИРЭА - Российский технологический университет"
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	РТУ МИРЭА
Почтовый индекс, адрес	119454, ЦФО, г. Москва, Проспект Вернадского, д. 78
Веб-сайт	https://www.mirea.ru/
Телефон	+7 499 215-65-65
Адрес электронной почты	rector@mirea.ru
Список основных публикаций научного руководителя по теме диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	<ol style="list-style-type: none"> 1. Холопов, В.А. Информационно-управляющая система для управления технологическим процессом посредством цифрового двойника / В.А. Холопов, Е.Н. Каширская; Ф.В. Соклаков, А.Б. Сухастерин // Промышленные АСУ и контроллеры, 2020. – № 8. – С. 46-50. 2. Холопов, В.А. Метод автоматизированного программирования ПЛК с использованием системы динамического моделирования SIMINTECH / В.А. Холопов, М.А. Макаров, Д.В. Колонуттов, А.М. Володина // Промышленные АСУ и контроллеры, 2021. – № 4. – С. 30-36. 3. Холопов, В.А. Методика создания цифрового двойника параметризованной системы базирования заготовок / В.А. Холопов, С.С. Жлуктов, Е.В. Копытова, М.А. Макаров // Автоматизация. Современные технологии, 2022. – Т. 76. – № 11. – С. 490-493. 4. Романов, А.М. Распределенная вычислительная система на базе модульного реконфигурируемого робота для задач слежения за множеством объектов / А.М. Романов, М.П. Романов, С.В. Манько, М.А. Волкова, В.Ю. Чиу, Х.П. Ма // Труды ФГУП "НПЦАП". Системы и приборы управления, 2019. – № 2. – С. 68-81. 5. Лютов, А. Г. Моделирование динамических процессов при прецедентном управлении

автоматизированным насосным комплексом с учетом канала байпаса / А. Г. Лютов, М. Б. Новоженин, И. К. Шевцов // Вестник Южно-Уральского государственного университета. Серия: Компьютерные технологии, управление, радиоэлектроника. – 2022. – Т. 22, № 4. – С. 119-130. – DOI 10.14529/ctcr220412. – EDN NTLPPB.

6. Куколев, А. А. Нейроуправление судовым главным малооборотным двигателем в штормовых условиях / А. А. Куколев, Д. Л. Пиотровский, С. А. Подгорный. – Новороссийск : Флагман, 2022. – 148 с. – (Автоматика). – ISBN 978-5-600-03238-5. – EDN HSAEUV.
7. Манько, С.В. Алгоритмы интеллектуального управления реконфигурируемыми роботами в компоновке колеса и многоагентными системами на их основе / С.В. Манько, В.М. Лохин, Н.В. Крайнов, А.Н. Малько // Мехатроника, автоматизация, управление, 2022. – Т. 23. – № 8. – С. 420-429.
8. Манько, С.В. Принципы построения и экспериментальные исследования прототипного образца многоагентной робототехнической системы для разбора завалов / С.В. Манько, В.М. Лохин, С.А.К. Диане // Russian Technological Journal, 2022. – Т. 10. – № 6. – С. 28-41.
9. Малько, А.Н. Интеллектуальное планирование в автономных роботах / А.Н. Малько, Е.В. Пагин, С.В. Манько // В сборнике: Перспективные системы и задачи управления. Материалы XVII Всероссийской научно-практической конференции и XIII молодежной школы-семинара. Таганрог, 2022. – С. 333-337.
10. Мальцев, И.Е. Современные подходы к созданию систем управления динамических систем / Е.И. Мальцев, Е.Л. Межирицкий, Б.И. Иванов, В.М. Никифоров // Труды "НПЦАП". Системы и приборы управления, 2023. – № 1 (63). – С. 29-74.
11. Гаглоев, Г.Т. Построение математической модели движения мобильного робота с дифференциальным приводом в пространстве состояний / Г.Т. Гаглоев, А.Г. Лютов // Научно-исследовательские публикации, 2022. – № 3. – С. 42-50.
12. Волкова, М.А. Распределённая система локализации объектов в рабочей зоне модульного реконфигурируемого мобильного робота /

	<p>М.А. Волкова, А.М. Романов, М.П. Романов // Мехатроника, автоматизация, управление, 2021. – Т. 22. – № 12. – С. 634-643.</p> <p>13. Diane, S.A.K. Hierarchical scenarios for behavior planning in autonomous robots / S.A.K. Diane, S.V. Manko, I.D. Margolin, A.K. Novoselskiy // В сборнике: Proceedings of the 2019 IEEE Conference of Russian Young Researchers in Electrical and Electronic Engineering, ElCon-Rus 2019. – 2019. – С. 483-488.</p> <p>14. Romanov, A.M. Modular reconfigurable robot distributed computing system for tracking multiple objects // A.M. Romanov, M.P. Romanov, S.V. Manko, M.A. Volkova, W.-Y. Chiu, H.-P. Ma, K.-Y. Chiu // IEEE Systems Journal, 2020. – С. 9096513.</p> <p>15. Bykovtsev, Y.A. Increasing the dynamic characteristics of the autonomous mobile robot by adapting the fuzzy controllers of the executive level of the specifics of tactical actions / Y.A. Bykovtsev, G.G. Kalach, V.M. Lokhin, S.V. Manko, A.A. Morozov // Communications in Computer and Information Science, 2021. – Т. 1426. – С. 55-71.</p>
--	--

Первый проректор РТУ МИРЭА
доктор химических наук, профессор

Прокопов Н.И.



М.П.

« 28 »

сентября 2023 г.