

Председателю диссертационного
совета Д 999.048.02
доктору физ.-мат. наук, профессору
Клименко Станиславу Владимировичу
от Пшихопова Вячеслава Хасановича
доктора тех. наук, профессора, директора
Научно-исследовательского института
робототехники и процессов управления
Южного федерального университета

УВЕДОМЛЕНИЕ О СОГЛАСИИ НА ОППОНИРОВАНИЕ ДИССЕРТАЦИИ

Настоящим уведомляю Вас, что не возражаю против назначения меня официальным оппонентом по диссертации Локтева Михаила Александровича на тему «Функционально-воксельный метод в решении задач поиска пути», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.01.01 – Инженерная геометрия и компьютерная графика.

С нормативными документами, регулирующими деятельность официального оппонента, ознакомлен и обязуюсь их выполнять.

Согласен на обработку своих персональных данных.

О себе сообщаю следующие данные:

Гражданство: Российская Федерация

Ученая степень: доктор тех. наук по специальности 05.13.01

№ диплома доктора наук: ДДН № 011997

Ученое звание: профессор

Основные публикации:

№	Наименование	Характер работы	Выходные данные	Объем в п.л.	Соавторы
1	Планирование движения группы подвижных объектов в двумерной среде с препятствиями (статья, ВАК)	Печ.	// Известия ЮФУ. Технические науки. 2016. – № 2 (175). – С. 6-22.	<u>1 п.л.</u> 0,5	Медведев М.Ю.
2	Алгоритмы адаптивных позиционно-траекторных систем управления подвижными объектами (статья, ВАК)	Печ.	// Проблемы управления. 2015. – № 4. – С. 66-75.	<u>0,63 п.л.</u> 0,31	Медведев М.Ю., Гуренко Б.В.
3	Позиционно-траекторное управление подвижными объектами в трехмерной среде с точечными препятствиями (статья, ВАК)	Печ.	// Известия ЮФУ. Технические науки. –2015. – № 1 (162). – С. 238-250.	<u>0,75 п.л.</u> 0,25	Медведев М.Ю., Крухмалев В.А.
4	Интеллектуальное планирование траекторий подвижных	Печ.	// Под ред. проф. В. Х. Пшихопова // М.:	19 п.л.	Белоглазов Д.А., Гузик В.Ф., Косенко Е.Ю.,

	объектов в средах с препятствиями. (Монография)		ФИЗМАТЛИТ. – 2015. – 304 с.		Крухмалев В.А., Медведев М.Ю., Переверзев В.А., Пьявченко О.А., Сапрыкин Р.В., Соловьев В.В., Финаев В.И., Чернухин Ю.В., Шаповалов И.О.
5	Алгоритмы многосвязного позиционно-траекторного управления подвижными объектами (статья, ВАК)	Эл.	// Инженерный вестник Дона. – 2014. – № 4-1 (31). – С. 22-29.	<u>0,44 п.л.</u> 0,1	Медведев М.Ю., Федоренко Р.В., Губенко Б.В., Чуфистов В.М., Шевченко В.А.
6	Обход локальных минимумов функции ошибки при движении робота в неопределенной среде (статья, ВАК)	Печ.	// Известия высших учебных заведений. Северо-Кавказский регион. Серия: Технические науки. 2011. № 6. С. 26-31.	<u>0,38 п.л.</u> 0,19	Али А.С.

дата

21.10.2016

Подпись заверяю



подпись

В.Р. Духовной