

**Сведения об официальном оппоненте по диссертации
на соискание ученой степени кандидата технических наук
Гончаровой Виктории Игоревны
«Параметрический синтез систем автоматического управления с
распределенными параметрами»**

Фамилия Имя Отчество: *Лопота Александр Витальевич*

Гражданство: РФ

Место основной работы:

организация: *Федеральное государственное автономное научное учреждение "Центральный научно-исследовательский и опытно-конструкторский институт робототехники и технической кибернетики"*
ведомственная принадлежность: *Министерство науки и высшего образования Российской Федерации*

почтовый адрес: *194064, г. Санкт-Петербург, пр-кт Тихорецкий, д. 21*

телефон: *8 (812) 5520110*

подразделение: -

должность: *директор-главный конструктор*

Учёная степень: *доктор технических наук*

по специальности *2.3.1. «Системный анализ, управление и обработка информации, статистика»*

Учёное звание: *доцент*

по специальности: *«Роботы, мехатроника и робототехнические системы»*

Академическое звание: -

Основные публикации по профилю оппонируемой диссертации в рецензируемых научных изданиях, рекомендованных ВАК при Минобрнауки России, за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Глобальные цели, принципы проектирования, механизмы взаимодействия, дестабилизирующие эффекты и рациональная организация разработки RIC-систем / В. Ю. Дорофеев, А. А. Курносов, А. В. Лопота, С. А. Половко // Известия ЮФУ. Технические науки. – 2019. – № 1(203). – С. 85-98. – DOI 10.23683/2311-3103-2019-1-85-98. – EDN FNQTPB.

2. Першина, Ж. С. Методы визуальной навигации мобильного робота и построения картографических моделей внешней среды / Ж. С. Першина, С. Я. Каздорф, А. В. Лопота // Автометрия. – 2019. – Т. 55, № 2. – С. 92-102. – DOI 10.15372/AUT20190210. – EDN PTMOHI.

3. Лопота, А. В. Мобильные наземные робототехнические комплексы профессионального назначения / А. В. Лопота, Б. А. Спасский // Робототехника и техническая кибернетика. – 2020. – Т. 8, № 1. – С. 5-17. – DOI 10.31776/RTCJ.8101. – EDN JAQTQG.

4. Лопота, А. В. Программы развития робототехники / А. В. Лопота, Б. А. Спасский // Робототехника и техническая кибернетика. – 2021. – Т. 9, № 1. – С. 5-16. – DOI 10.31776/RTCJ.9101. – EDN QVITAY. 2

5. Орлова, С. Р. Распознавание сцены в мобильной робототехнике для замкнутых пространств: современное состояние и тенденции / С. Р. Орлова, А. В. Лопота // Робототехника и техническая кибернетика. – 2022. – Т. 10, № 1. – С. 14-24. – DOI 10.31776/RTCSJ.10102. – EDN RUBFCK.

6. Варлашин, В. В. Оптимизация параметров проецирования системы кругового обзора с использованием реперных меток / В. В. Варлашин, А. В. Лопота // Мехатроника, автоматизация, управление. – 2022. – Т. 23, № 2. – С. 97-103. – DOI 10.17587/mau.23.97-103. – EDN LPPOSY.

7. Орлова, С. Р. Трехмерное распознавание: текущее состояние и тенденции / С. Р. Орлова, А. В. Лопота // Автоматика и телемеханика. – 2022. – № 4. – С. 5-26. – DOI 10.31857/S000523102204002X. – EDN AAALWB.

8. Orlova, S. R. Erratum to: 3D Recognition: State of the Art and Trends / S. R. Orlova, A. V. Lopota // Automation and Remote Control. – 2022. – Vol. 83, No. 7. – P. 1149. – DOI 10.1134/s0005117922070104. – EDN DIWVCI.

9. Попов, Д. С. Экспериментальная проверка способа компенсации влияния временных задержек в каналах передачи информации на эффективность дистанционного управления наземными мобильными роботами / Д. С. Попов, А. В. Лопота // Вестник МГТУ "Станкин". – 2023. – № 2(65). – С. 8-15. – DOI 10.47617/2072-3172_2023_2_8. – EDN OHQHOE.

« 26 » 06 20 24 г.



(подпись)