

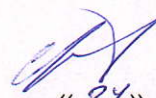
Сведения об оппоненте

по диссертации Алхалили Алак Сабах Бадри на тему «Предотвращение столкновений при движении мобильного робота в среде со статическими и динамическими препятствиями», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.4. Роботы, мехатроника и робототехнические системы (технические науки).

Фамилия, имя, отчество	Капустян Сергей Григорьевич
Ученая степень, ученое звание, наименование отрасли науки, научных специальностей, по которым защищена диссертация	Доктор технических наук, технические науки, специальность 05.02.05 – «Роботы, мехатроника и робототехнические системы»
Полное наименование организации, являющейся местом работы в момент предоставления отзыва, должность	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки «Федеральный исследовательский центр Южный научный центр Российской академии наук» (ЮНЦ РАН), ведущий научный сотрудник
Почтовый адрес	344006, г. Ростов-на-Дону, пр. Чехова, 41
Телефон	+7 (863) 250-98-29
Адрес электронной почты	ssc-ras@ssc-ras.ru, kap56@mail.ru
Список основных публикаций в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций)	1. Алмашаал, М. Д. Система управления движением гусеничного мобильного робота / М. Д. Алмашаал, А. Р. Гайдук, С. Г. Капустян // Математические методы в технологиях и технике. – 2022. – № 2. – С. 45-49. – DOI 10.52348/2712-8873_MMTT_2022_2_45. – EDN YIRANP. 2. Шабанов, В. Б. Управление группами хаотических микророботов с использованием распределённого реестра / В. Б. Шабанов, С. Г. Капустян // Материалы XII мультikonференции по проблемам управления (МКПУ-2019) : Материалы XII мультikonференции. В четырех томах, Дивноморское, Геленджик, 23–28 сентября 2019 года. Том 2. – Дивноморское, Геленджик: Издательство Южного федерального университета, 2019. – С. 112-115. – EDN ELAJRF. 3. Гайдук, А. Р. Аналитический синтез исполнительных систем микророботов в условиях неопределённости / А. Р. Гайдук, С. Г. Капустян // Научный вестник Новосибирского государственного

	технического университета. – 2019. – № 3(76). – С. 33-56. – DOI 10.17212/1814-1196-2019-3-33-56. – EDN AEGVBA. 4. Kabalan, A. E. A. Control system direction of the movement mobile car-like robot / A. E. A. Kabalan, A. R. Gaiduk, S. G. Kapustyan // Mathematical Methods in Technologies and Technics. – 2022. – No. 6. – P. 20-23. – DOI 10.52348/2712-8873_MMTT_2022_6_20. – EDN VPKKXT. 5. Ivanov, D. Distribution of roles in a dynamic swarm of robots in conditions of limited communications / D. Ivanov, E. Petruchuk, S. Kapustyan // Lecture Notes in Computer Science. – 2019. – Vol. 11659 LNAI. – P. 99-108. – DOI 10.1007/978-3-030-26118-4_10. – EDN DBDKGK. 6. Капустян, С. Г. Системный анализ требований и оптимизация состава группы роботов в задаче мониторинга окружающей среды / С. Г. Капустян, Э. В. Мельник // Вестник Южно-Уральского государственного университета. Серия: Математика. Механика. Физика. – 2024. – Т. 16, № 2. – С. 12-25. – DOI 10.14529/mmph240202. – EDN FRNMZA. 7. Капустян, С. Г. Метод робастно устойчивого управления движением группы мобильных роботов с "лидером" для систем мониторинга и прогнозирования опасных процессов и обеспечения безопасности населения и береговой инфраструктуры / С. Г. Капустян, М. В. Орда-Жигулина, Д. В. Орда-Жигулина // Наука Юга России. – 2021. – Т. 17, № 2. – С. 66-73. – DOI 10.7868/S25000640210207. – EDN QVBOJT.
--	--

Ведущий научный сотрудник
лаборатории информационных технологий
и процессов управления ЮНЦ РАН, д.т.н.

 С.Г. Капустян
« 24 » 04 2025 г.

Подпись Капустяна Сергея Григорьевича удостоверяю.

Ученый секретарь ЮНЦ РАН, к.б.н.



Н.И. Булышева