

Сведения

об официальном оппоненте по диссертационной работе
Акининой Натальи Викторовны на тему: «Интеллектуальные алгоритмы
формирования карт и моделей местности для производства составных частей бортовых
дисплеев гражданской авиации»

Фамилия, имя, отчество	Багаев Дмитрий Викторович
Год рождения, гражданство	1973, РФ
Место основной работы (с указанием адреса, должности, телефона, эл. почты места работы)	Заместитель начальника отдела «Разработка робототехнических систем» АО «ВНИИ «Сигнал», тел. 8(49232)90426, вн. 803, E-mail: bagaev@vniisignal.ru
Ученая степень (с указанием шифра специальности, по которой защищена диссертация)	Кандидат технических наук, специальность 05.13.12 - «Системы автоматизированного проектирования»
Ученое звание (по специальности, кафедре)	Доцент
Шифр специальности в совете	–
Основные работы (2-3 статьи за посл. 3-5 лет)	<ol style="list-style-type: none">Норсеев С.А., Багаев Д.В. Разработка алгоритма распределенного исследования неизвестной местности с помощью группы мобильных роботов. // Автоматизация процессов управления. – 2014. – №2(36). – С. 67-71. (BAK)Багаев Д.В. Норсеев С.А. Алгоритм распределённого исследования неизвестной местности. // Автоматизация и современные технологии. – 2014. – №7. – С. 13-16. (BAK)Bagaev D.V., Norseev S.A. The Algorithm of Distributed Survey Unknown Area. // International Journal of Swarm Intelligence and Evolutionary Computation Vol.3. 2014. http://dx.doi.org/10.4303/2090-4908.1000108Bagaev D.V., Krasnov E.S. Estimation of Efficiency of Pathfinding Algorithms In Discrete Labyrinth Based on Collecting Statistic Data Via Software Simulation. // CONTEMPORARY PROBLEMS OF NATURAL SCIENCES. Vol.1. (1), 2014. – C.40-43.Багаев Д.В., Шашок В.Н., Филиппов С.И., Малышев А.Н., Кобзев, А.А., Соловьев В.А., Мишулин Ю.Е., Немонтов В.А. Планирование маршрута движения наземным роботом в недетерминированной местности. // Известия ТулГУ. Технические науки. Вып.11/: в 2 ч. Ч.2. Тула: Изд-во ТулГУ, – 2015. – С.149-159. (BAK)Багаев Д.В., Кобзев А.А., Клопов И.Н., Немонтов В.В. Алгоритм автономного управления движение наземного робота с учетом прогноза местности. // Искусственный интеллект. Интеллектуальные транспортные системы:

	<p>материалы международной научно-технического конференции. - Брест: Издательство УО "БрГТУ", – 2016. – С. 44 - 48.</p> <p>6. Багаев Д.В., Иванов А.А., Котов В.В., Пронин С.Р. Сравнение эффективности алгоритмов нахождения пути в дискретном лабиринте на основе сбора статистики с помощью программной симуляции. // Международный журнал перспективных исследований. – 2017.– Т.7, № 1-2. – С. 15-24. (ВАК)</p> <p>7. Багаев Д.В., Фомин А.М. Алгоритмы построения карты окружающего пространства для движения роботизированной системы. // Актуальные проблемы современной математики, механики и информатики (Тараповские чтения – 2012): Межд. науч. конф., Харьков, Украина, 1–31 мая 2012 г.: Сб. тез. док. – Харьков: ХНУ им. В.Н. Каразина. – 2012. – С. 122.</p>
--	---

«10» октября 2017 г.

Подпись Багаева Д.В. заверяю:



МП

Д.В.Багаев
10.10.2017

Багаев Д.В.

Булагашов С.В. начальник
(Ф.И.О., должность) отдела
кадров