

Сведения о ведущей организации

по диссертации Лопатиной Вероники Вячеславовны
«Разработка алгоритмического аппарата высокоточного определения положения объектов относительно стационарной базы методами компьютерного зрения»,
представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 1.2.1 – «Искусственный интеллект и машинное обучение».

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Университет «Дубна»
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	Государственный университет "Дубна"
Ведомственная принадлежность	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Место нахождения	Московская область, г.Дубна
Почтовый индекс, адрес организации	141982 Московская область, г.Дубна, ул.Университетская, 19
Адрес официального сайта в сети Интернет	https://uni-dubna.ru/
Телефон	+7-496-216-60-01
Адрес электронной почты	rector@uni-dubna.ru

Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации соискателя в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Zvezdakova A.V., Kulikov D.L., Zvezdakov S.V., Vatolin D.S. BSQ-rate: a New Approach for Video-codec Performance Comparison and Drawbacks of Current Solutions // Programming and Computer Software. 2020. V. 46, N.3. P.183-194. DOI 10.1134/S0361768820030111
2. Кравец А.Г., Астанков А.А., Мокрушин Г.А. Виртуальный ассистент водителя для поиска места на открытой парковке // Прикаспийский журнал: управление и высокие технологии. 2022. № 2 (58). С. 35-44.
3. Крюков Ю.А., Теряев Л.Н., Бобиков С.А. Повышение точности локализации беспилотной техники на основе электронной карты местности // Геоинформатика. 2022. № 2. С. 25-33. DOI 10.47148/1609-364X-2022-2-25-33
4. Широкова В.Н., Ушанкова М.Ю. Исследование применения сверточных нейронных сетей для решения задач семантической сегментации изображений // Системный анализ в науке и образовании. 2024. № 2. С. 21-29.
5. Shevchenko A.A., Shevchenko A.V., Ulyanov S.V., Zrelova D.P. Cognitive robust control system based on quantum fuzzy inference algorithm in unconventional intelligent robotics // Нечеткие системы и мягкие вычисления. 2023. Т. 18. № 1. С. 28-46. DOI 10.26456/fssc93
6. Харламов В.А., Лишилилин М.В., Михайлова С.Д., Пилипенко А.А. Система обеспечения безопасности объектов на основе интеллектуальной двухспектральной камеры // Системный анализ в науке и образовании. 2023. № 1. С. 13-17.
7. Кузьмина Е.К., Катулин М.В., Пашкова М.М., Решетников А.Г., Семашко В.С., Семашко С.В. Сравнительный анализ использования цветовых пространств RGB и HSB в задачах

распознавания объектов при определении позиции предметов в роботизированных системах // Системный анализ в науке и образовании. 2022. № 1. С. 55-63.

8. Ососков Г.А., Руденко М.О. Об одном методе обнаружения групп точек, объединенных принадлежностью к прямым линиям // Системный анализ в науке и образовании. 2021. № 1. С. 41-44.

9. Горшков Д.А., Ершов Н.М. Разработка методов автоматической структуризации и дефрагментации изображений текстовых документов // Системный анализ в науке и образовании. 2021. № 2. С. 56-66.

10. Аверкин А.Н., Лишили М.В., Дорохин В.А., Теряев Л.Н. Разработка моделей и алгоритмов для беспилотного управления сельскохозяйственной техникой с применением технологий виртуальной и дополненной реальности // Вестник Тамбовского государственного технического университета. 2020. Т. 26. № 4. С. 581-597.

11. Ульянов С.В., Решетников А.Г., Кошелев К.В., Шишаев А.В. Система стереозрения мобильного робота: этап предварительной обработки изображений // Робототехника и техническая кибернетика. 2020. Т. 8. № 3. С. 206-216.

12. Решетников А.Г., Тятюшкина О.Ю., Ульянов С.В. Интеллектуальное робастное управление динамически неустойчивым автономным роботом с дистанционной настройкой базы знаний // Робототехника и техническая кибернетика. 2024. Т.12, №4. С. 280-287. DOI 10.31776/RTCJ.12405

13. Ustinov A.S., Rogozin S.S., Pitukhin E.A., Astafyeva M.P. Parameters and operation modes optimization of specialized truck for extinguishing forest fires // IOP Conference Series: Earth and Environmental Science, Ussurijsk, 2-21 июня 2021 года. Ussurijsk, 2021. P. 022028. DOI 10.1088/1755-1315/937/2/022028

14. Кузнецов Е.А., Ульянов С.В. Разработка интеллектуальной системы управления многозвенным роботом манипулятором // Системный анализ в науке и образовании. 2022. № 3. С. 161-179.

«Верно»

И.о. проректора
по научной работе и инновациям,
Федерального государственного
бюджетного образовательного
учреждения высшего образования
«Университет «Дубна»



Немченко Игорь Борисович

«15» апреля 2025 года