

Председателю
Диссертационного совета ЮФУ 801.02.01
д.ф.-м.н., профессору Угольницкому Г.А.

СОГЛАСИЕ ОППОНЕНТА

Я, Хрипунов Сергей Петрович, доктор технических наук, профессор, ведущий научный сотрудник лаборатории №80 «Киберфизических систем» ФГБУН «Институт проблем управления РАН им. В.А. Трапезникова», согласен выступить в качестве официального оппонента по диссертации Чепель Евгения Николаевича на тему «Модели наблюдения за движущейся целью в условиях неопределенности, активности агентов и их противоборства», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.4 – управление в организационных системах (технические науки).

Выражаю свое согласие на обработку персональных данных, необходимых для работы в диссертационном совете. Сведения, необходимые для внесения информации об официальном оппоненте в автореферат диссертации Чепель Евгения Николаевича и для размещения на сайте Южного федерального университета, прилагаются.

Ведущий научный сотрудник
лаборатории №80 «Киберфизических систем»
ФГБУН «ИПУ им. В.А. Трапезникова РАН»,
доктор технических наук, профессор



С.П.Хрипунов

Подпись С. П. Хрипунова удостоверяю:



()

26 апреля 2024 г.

СВЕДЕНИЯ ОБ ОФИЦИАЛЬНОМ ОППОНЕНТЕ

По диссертации Чепель Евгения Николаевича «Модели наблюдения за движущейся целью в условиях неопределенности, активности агентов и их противоборства», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.3.4 – управление в организационных системах

ФИО: Хрипунов Сергей Петрович

Ученая степень: доктор технических наук, (20.02.14 - Вооружение и военная техника. Комплексы и системы военного назначения), 2008 г.

Полное название организации, являющейся основным местом работы: Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, г. Москва

Должность: ведущий научный сотрудник лаборатории № 80 «Киберфизических систем»

E-mail: hsp61@yandex.ru

Тел. +7 916 915 37 22

Список основных публикаций по теме оппонируемой диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет (не более 15)

1. Проблемные вопросы группового применения робототехнических средств при решении задач МЧС России / С. П. Хрипунов, М. В. Мамченко, А. Ю. Баранник, А. В. Лагутина // III Научно-практическая конференция по развитию робототехники в области обеспечения безопасности жизнедеятельности "RoboEmercom" : Сборник материалов конференции, Кубинка, Московская обл., 31 мая 2023 года. – Москва: Всероссийский научно-исследовательский институт по проблемам гражданской обороны и чрезвычайных ситуаций МЧС России, 2023. – С. 205-211. – EDN APYAMF.
2. Хрипунов, С. П. Система поддержки принятия решений операторами при управлении из строя роботов / С. П. Хрипунов // XVI Всероссийская мультиконференция по проблемам управления (МКПУ-2023) : Материалы мультиконференции. В 4-х томах, Волгоград, 11–15 сентября 2023 года / Редколлегия: И.А. Каляев, В.Г. Пешехонов, С.Ю. Желтов [и др.]. Том 1. – Волгоград: Волгоградский государственный технический университет, 2023. – С. 233-236. – EDN QEUUXC.
3. Концепция построения полностью оптической бортовой информационно-вычислительной сети с интеллектуальным управлением / А. М. Соловьев, М. Е. Семенов, Н. И. Сельвесюк [и др.] // Вестник Воронежского государственного университета. Серия:

- Вестник Воронежского государственного университета. Серия: Системный анализ и информационные технологии. – 2023. – № 1. – С. 37-54. – DOI 10.17308/sait/1995-5499/2023/1/37-54. – EDN LITFBM.
4. Блокчейн для фиксации событий в цепочке поставок / А. В. Сухобоков, А. Ю. Филиппович, И. Р. Солохов, С. П. Хрипунов // Динамика сложных систем - XXI век. – 2023. – Т. 17, № 1. – С. 5-12. – DOI 10.18127/j19997493-202301-01. – EDN FOHUFJ.
 5. Ермолов, И. Л. Возможный подход к созданию самообучающихся систем управления автономными роботами / И. Л. Ермолов, С. П. Хрипунов // Робототехника и техническая кибернетика. – 2023. – Т. 11, № 1. – С. 45-50. – DOI 10.31776/RTCJ.11106. – EDN FOFGAC.
 6. Ермолов, И. Л. Возможный подход к синтезу тактики действий РТК в составе групп / И. Л. Ермолов, С. П. Хрипунов // Робототехника и техническая кибернетика. – 2023. – Т. 11, № 3. – С. 215-223. – DOI 10.31776/RTCJ.11307. – EDN GPOERM.
 7. Ermolov, I. L. Models for Decision Making Support Systems in Robotics / I. L. Ermolov, S. S. Graskin, S. P. Khripunov // Studies in Systems, Decision and Control. – 2021. – Vol. 352. – P. 145-149. – DOI 10.1007/978-3-030-68172-2_12. – EDN CMLHFT.
 8. Граськин, С. С. Системы поддержки принятия решений операторами группового управления робототехническими комплексами / С. С. Граськин, С. П. Хрипунов, С. С. Хрипунов // Радиоэлектроника. Проблемы и перспективы развития: Пятая Всероссийская молодёжная научная конференция, посвящённая Дню радио и связи и 75-летию Победы в Великой Отечественной войне. Тезисы докладов. Электронный ресурс, Тамбов, 06–07 мая 2020 года. – Тамбов: Тамбовский государственный технический университет, 2020. – С. 53-55. – EDN XTLQAB.
 9. Ермолов, И. Л. Проблемы группового применения робототехнических комплексов военного назначения и пути их решения / И. Л. Ермолов, С. П. Хрипунов, С. С. Хрипунов // Материалы XII мультиконференции по проблемам управления (МКПУ-2019) : Материалы XII мультиконференции. В четырех томах, Дивноморское, Геленджик, 23–28 сентября 2019 года. Том 2. – Дивноморское, Геленджик: Издательство Южного федерального университета, 2019. – С. 136-138. – EDN MYMRQP.

Ведущий научный сотрудник
лаборатории №80 «Киберфизических систем»
ФГБУН «ИПУ им. В.А. Трапезникова РАН»,
доктор технических наук, профессор

С.П.Хрипунов

Подпись С. П. Хрипунова удостоверяю:

Подпись
Заведующий лабораторией
Инженер
И. ЖЕЗАС

()

26 апреля 2024 г.