

### Сведения о ведущей организации

по защите диссертации Андрейчука А.А. «Методы конфликтно-ориентированного поиска для планирования совокупности безопасных траекторий мобильных агентов с учетом возможности совершения действий произвольной продолжительности» на соискание ученой степени кандидата физико-математических наук по специальности 1.2.3. – Теоретическая информатика, кибернетика.

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение «Национальный исследовательский центр «Курчатовский институт»
Ведомственная принадлежность	Правительство Российской Федерации
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	НИЦ «Курчатовский институт»
Почтовый индекс, адрес организации	123182, Москва, пл. Академика Курчатова, 1
Веб-сайт	<a href="http://www.nrcki.ru">http://www.nrcki.ru</a>
Телефон	+7 (499) 196-95-39; факс 7 (499) 196-17-04
Адрес электронной почты	<a href="mailto:nrcki@nrcki.ru">nrcki@nrcki.ru</a>
Руководитель организации	Камболов Марат Аркадьевич
Наименование структурного подразделения, занимающегося проблематикой диссертации	Курчатовский комплекс НБИКС-природоподобных технологий
Сведения о составителе отзыва из ведущей организации	Карпов Валерий Эдуардович доктор технических наук, доцент, начальник лаборатории робототехники

Список основных публикаций работников ведущей организации по тематике, близкой или смежной тематике защищаемой диссертации, в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет:

1. Karpov V., Sorokoumov P. Application of Moral Norms in Behavior Modelling of Artificial Agents // Russian Advances in Fuzzy Systems and Soft Computing: Selected Contributions to the 10th International Conference on Integrated Models and Soft Computing in Artificial Intelligence (IMSC-2021). Kolomna, 2021. Pp. 194-200. CEUR, <http://ceur-ws.org/Vol-2965/paper25.pdf>
2. Karpov V.E. Can a robot be a moral agent? // In Artificial Intelligence. RCAI 2020. Lecture Notes in Artificial Intelligence (LNAI), 2020. Vol. 12412. Pp. 61–70. [https://doi.org/10.1007/978-3-030-59535-7\\_5](https://doi.org/10.1007/978-3-030-59535-7_5)
3. Karpov, V. E., Malakhov, D. G., Moscovsky, A. D., Rovbo, M. A., Sorokoumov, P. S., Velichkovsky, B. M., & Ushakov, V. L. Architecture of a Wheelchair Control System for Disabled People: Towards Multifunctional Robotic Solution with

- Neurobiological Interfaces. Modern Technologies in Medicine, 2019, 11(1), 90–102.  
<https://doi.org/10.17691/stm2019.11.1.11>
4. Rovbo Maxim, Moscovsky Anton, Sorokoumov Petr. Hierarchical Control Architecture for a Learning Robot Based on Heterogenic Behaviors // RCAI 2019 (17th Russian Conference on Artificial Intelligence), 2019 – pp.44-55
  5. Samsonovich, A. V, Shumsky, S. A., Karpov, V. E., Kotov, A. A., & Kolonin, A. G. Key Advanced Research Initiative: A Manifesto for the New-Generation Artificial Intelligence. Procedia Computer Science, 2022, 213, 824–831.  
<https://doi.org/https://doi.org/10.1016/j.procs.2022.11.140>
  6. Sorokoumov P.S., M. A. Rovbo, A. D. Moscovsky & A. A. Malyshev. Robotic Wheelchair Control System for Multimodal Interfaces Based on a Symbolic Model of the World // Smart Electromechanical Systems. 2021. pp. 163–183.
  7. Sorokoumov P.S., Rovbo M.A. Symbolic control system for a mobile robotic platform based on Soar cognitive architecture // Smart Electromechanical Systems, 2021, pp. 259-275
  8. Карпов В.Э., Воробьев В.В., Ровбо М.А. О некоторых аспектах применения автоматных моделей в групповом управлении // Мехатроника, автоматизация, управление. 2023;24(4):171- 180. <https://doi.org/10.17587/mau.24.171-180>
  9. Карпов В.Э., Карпова И.П., Кулинич А.А. Социальные сообщества роботов. – М.: ЛЕНАНД/URSS, 2019. – 352 с.
  10. Ровбо М.А., Сорокоумов П.С. Знаковая система управления мобильной платформой // Программные продукты и системы, 2021 г. Вып. 4, № 34. сс. 543–554.
  11. Ровбо М.А., Сорокоумов П.С. Программа редактирования семиотических сетей для систем управления роботами // Программные продукты и системы. 2022. т. 4, № 35. сс. 680–688.
  12. Сорокоумов П.С. Формализация заданий для роботов-манипуляторов: обзор и перспективы развития // Мехатроника, Автоматизация, Управление, 2021, Том 22, № 4, сс. 200-207
  13. Сорокоумов П.С., Ровбо М.А., Карпов В.Э. Сигнальная коммуникация для управления поведением коллаборативного робота // Мехатроника, автоматизация, управление. 2023. Т. 24. № 5. С. 260–268. DOI: 10.17587/mau.24.260-268

И.О. руководителя КК НБИКС-ПТ

С.А. Мирошниченко

Подпись С.А. Мирошниченко подтверждаю

Главный учёный секретарь  
 НИЦ «Курчатовский институт»

К.Е. Борисов

«20» ноября 2023 г.

