



МИНОБРНАУКИ РОССИИ  
Федеральное государственное бюджетное учреждение науки  
Институт автоматике и процессов управления  
Дальневосточного отделения Российской академии наук  
(ИАПУ ДВО РАН)

Радио ул., д. 5, Владивосток, 690041  
Телефон (423) 2310439, факс (423) 2310452  
E-mail: director@iacp.dvo.ru, http: www.iacp.dvo.ru  
ОКПО 02698217, ОГРН 1022502127878  
ИНН/КПП 2539007627/253901001

18.10.2019 г. № 16141/624/1  
На \_\_\_\_\_ от \_\_\_\_\_

Председателю диссертационного совета  
Д 999.055.04 при ФГБОУ ВО  
«Комсомольский-на-Амуре  
государственный технический  
университет» (КнАГУ),  
Вычислительный центр ДВО РАН,  
ФГБУН Институт машиноведения и  
металлургии ДВО РАН, ФГБОУ ВО  
Амурский государственный  
университет, д.т.н. Н. А. Таранухе

Уважаемый Николай Алексеевич!

Подтверждаю согласие на назначение Федерального государственного бюджетного учреждения науки «Институт автоматике и процессов управления Дальневосточного отделения Российской академии наук» ведущей организацией по диссертации Жиганова Сергея Викторовича «Вычислительный метод и алгоритмы нейро-нечеткого распознавания людей, транспортных средств и ситуаций на основе видеонаблюдения» по специальности 05.13.18 – «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ»

Сведения, необходимые для внесения информации о ведущей организации в автореферат диссертации С. В. Жиганова и для размещения на сайте ФГБОУ ВО «Комсомольский-на-Амуре государственный университет», прилагаются.

Директор ИАПУ ДВО РАН,  
доктор физ.-мат. наук, член-корр. РАН

  
Р. В. Ромашко

## СВЕДЕНИЯ О ВЕДУЩЕЙ ОРГАНИЗАЦИИ ПО ДИССЕРТАЦИИ

По диссертационной работе  
**Жиганова Сергея Викторовича**

«Вычислительный метод и алгоритмы нейро-нечеткого распознавания людей, транспортных средств и ситуаций на основе видеонаблюдения»  
по специальности 05.13.18 – «Математическое моделирование, численные методы и комплексы программ»

Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт автоматики и процессов управления Дальневосточного отделения Российской академии наук
Сокращенное наименование организации в соответствии с уставом	ИАПУ ДВО РАН
Место нахождения	Российская Федерация, Приморская область, г. Владивосток
Почтовый индекс, адрес организации	690041, г. Владивосток, ул. Радио, 5
Телефон	(423) 231-04-39
Адрес электронной почты	director@iacp.dvo.ru
Адрес официального сайта	<a href="http://www.iacp.dvo.ru/">http://www.iacp.dvo.ru/</a>

### Список основных публикаций работников ведущей организации по теме диссертации рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет

1.	Бобков В. А. Об идентификации объектов в динамической сцене / В. А. Бобков, А. П. Кудряшов // Информатика и системы управления. 2019. № 1 (59). С. 131- 139.
2.	Алексанин А. И. Проблемы совмещения изображений с пиксельной точностью / А. И. Алексанин, М. А. Морозов, Е. В. Фомин // Современные проблемы дистанционного зондирования Земли из космоса. 2019. №1(16). С. 9-16.
3.	Филаретов В. Ф. Система телеуправления многозвенным манипулятором, установленным на мобильном роботе / В. Ф. Филаретов, А. А. Кацурин // Информационно-измерительные и управляющие системы. 2018. №12(16). С. 40-48.
4.	Бобков В. А. О восстановлении движения динамических объектов по стереоизображениям / В. А. Бобков, А. П. Кудряшов, С. В. Мельман // Программирование. 2018. № 3. С. 29-42.



5.	Бобков В. А., Май В. П. О повышении эффективности решения 3D SLAM задачи по стереоизображениям / В. А. Бобков, В. П. Май // Информатика и системы управления. 2018. № 2 (56). С. 14-23.
6.	Алексанин А. И. Совмещение изображений с российских спутников "РЕСУРС-П" / А. И. Алексанин, С. М. Краснопеев, М. А. Морозов, Е. В. Фомин // Современные проблемы дистанционного зондирования Земли из космоса. 2018. Т. 15. № 1. С. 18-28.
7.	Бобков В. А. Навигация автономного необитаемого подводного аппарата по стереоизображениям с формированием 3D-модели среды / В. А. Бобков, А. П. Кудряшов, С. В. Мельман, А. Ф. Щербатюк // Гироскопия и навигация. 2017. Т. 25. № 3 (98). С. 115-129.
8.	Алексанин А. И. Расчет сжатия ледяного покрова моря по спутниковым изображениям / А. И. Алексанин, М. Г. Алексанина, А. Ю. Карнацкий // Современные проблемы дистанционного зондирования Земли из космоса. 2017. Т. 14. № 7. С. 210-224.
9.	Бобков В. А. Восстановление траектории движения робота и реконструкция среды по изображениям / В. А. Бобков, А. П. Кудряшов, С. В. Мельман, М. А. Морозов // Вестник Дальневосточного отделения Российской академии наук. 2016. № 4 (188). С. 60-69.
10.	Бобков В. А. Навигация подводного робота по стереоизображениям / В. А. Бобков, В. Ю. Машенцев // Мехатроника, автоматизация, управление. 2016. Т. 17. № 2. С. 101-109.
11.	Алексанин А.И. Автоматическое обнаружение внутренних волн на спутниковых изображениях и оценка плотности перемешанного слоя / А. И. Алексанин, В. Ким // Исследование Земли из космоса. 2015. № 1. С. 44.
12.	Гриняк В. М. Нейронечеткая система экспертной оценки риска опасного сближения морских судов / В. М. Гриняк, А. С. Девятисильный // Вестник компьютерных и информационных технологий. 2015. № 10 (136). С. 23-28.
13.	Бобков В. А. 3D SLAM по стереоизображениям / Ю. И. Роньшин, А. П. Кудряшов, В. Ю. Машенцев // Программирование. 2014. Т. 40. № 4. С. 5-12.
14.	Гриняк В. М. Нейронечеткая обучаемая система распознавания опасного сближения судов / Б. С. Головченко, А. С. Девятисильный // Информационные технологии. 2014. № 9. С. 68-73.
15.	Нурминский Е. А. Автоматическое определение плотности автомобильного потока по данным камер / Е.А. Нурминский, А.А. Федосеев, В.С. Тормозов // Информатика и системы управления. 2014. № 1 (39). С. 151-159.