

Председателю диссертационного совета 99.2.140.02 при федеральном государственном бюджетном образовательном учреждении высшего образования «Комсомольский-на-Амуре государственный университет», федеральном государственном бюджетном образовательном учреждении высшего образования «Дальневосточный государственный университет путей сообщения»
от Шидловского Станислава Викторовича

Я, Шидловский Станислав Викторович, даю своё согласие выступить в качестве официального оппонента на защите диссертации Горькавого Михаила Александровича на тему «Теоретические основы управления и методология проектирования оптимальных коллаборативных роботизированных технологических процессов в недетерминированной среде», представленную на соискание ученой степени доктора технических наук по специальности 2.3.3 – «Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами». Необходимые сведения прилагаю.

Сведения об официальном оппоненте:

Фамилия, имя, отчество	Шидловский Станислав Викторович
Гражданство	Российская Федерация
Ученая степень (с указанием шифра специальности научных работников, по которой защищена диссертация)	доктор технических наук, специальность 05.13.15 – Вычислительные машины, комплексы и компьютерные сети
Ученое звание	профессор
Основное место работы	
Полное наименование организации в соответствии с уставом	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский Томский государственный университет»
Почтовый индекс, адрес, телефон, сайт, электронный почтовый адрес организации	Российская Федерация, 634050, г. Томск, пр. Ленина, 36 Телефон: 8 (3822) 529–665 Электронная почта: delo@mail.tsu.ru Сайт: https://www.tsu.ru
Наименование подразделения	Факультет инновационных технологий
Должность	Декан
Основные работы по профилю оппонируемой диссертации:	
1. Шихман, М. В. Стайная стратегия группового управления для мобильных роботов / М. В. Шихман, Д. А. Долгая, С. В. Шидловский // Телекоммуникации. – 2022. – № 7. – С. 12-17. – DOI 10.31044/1684-2588-2022-0-7-12-17. – EDN LYAKUQ.	
2. Shahoud, A. Mutual-Aided INS/Vision Navigation System Analysis and	

Optimization Using Sequential Filtering with State Recalculation / A. Shahoud, D. Shashev, S. Shidlovskiy // Sensors. – 2023. – Vol. 23, No. 1. – P. 79. – DOI 10.3390/s23010079. – EDN NSSTPN.

3. Shahoud, A. Mutual-Aided INS/Vision Navigation System Analysis and Optimization Using Sequential Filtering with State Recalculation / A. Shahoud, D. Shashev, S. Shidlovskiy // Sensors. – 2023. – Vol. 23, No. 1. – P. 79. – DOI 10.3390/s23010079. – EDN NSSTPN.

4. Shatravin, V. Implementation of the SoftMax Activation for Reconfigurable Neural Network Hardware Accelerators / V. Shatravin, D. Shashev, S. Shidlovskiy // Applied Sciences (Switzerland). – 2023. – Vol. 13, No. 23. – P. 12784. – DOI 10.3390/app132312784. – EDN WZVZJP.

5. Shatravin, V. Sigmoid Activation Implementation for Neural Networks Hardware Accelerators Based on Reconfigurable Computing Environments for Low-Power Intelligent Systems / V. Shatravin, D. Shashev, S. Shidlovskiy // Applied Sciences (Switzerland). – 2022. – Vol. 12, No. 10. – DOI 10.3390/app12105216. – EDN CRRDTF.

6. Аунг, З. Разработка математической модели кинематики и динамики колесного дифференциального робота / З. Аунг, С. В. Шидловский, Н. Н. Ва // Интеллектуальные транспортные системы : Материалы IV Международной научно-практической конференции, Москва, 22 мая 2025 года. – Москва: Российский университет транспорта (МИИТ), 2025. – С. 546-555. – DOI 10.30932/9785002587582-2025-546-555. – EDN OISLLY.

7. Нгуен, Ч. Х. Т. Создание перестраиваемых вычислительных сред для мобильных роботов в 2D, 3D среде / Ч. Х. Т. Нгуен, С. В. Шидловский, К. Т. Нгуен // Интеллектуальные системы 4-й промышленной революции : Сборник материалов V Международного форума, Томск, 24–25 ноября 2022 года / Под редакцией В.И. Сырямкина. – Томск: Общество с ограниченной ответственностью "СТТ", 2023. – С. 103-105. – EDN JZMTBH.

8. Shahoud, A. Spectrum and AI-based Analysis for a Flight Environment and Virtual Obstacles Avoidance Using Potential Field Method for Path Control / A. Shahoud, D. Shashev, S. Shidlovskiy // DCCN 2022: Distributed Computer and Communication Networks: Control, Computation, Communications, Moscow, 26–29 сентября 2022 года. Volume 13766. – Springer Nature Switzerland AG: Springer Nature Switzerland AG, 2022. – P. 54-66. – EDN AYVUKW.

Декан
инновационных технологий
Федерального
государственного
автономного образовательного
учреждения высшего
образования «Национальный
исследовательский Томский
государственный
университет»,
технических наук, профессор

факультета

технологий

доктор

Шидловский Станислав Викторович

«16» 09 2026г.

e-mail: shidlovskiysv@mail.ru

тел.: +7(909) 541-99-42



ПОДПИСЬ УДОСТОВЕРЯЮ
ВЕДУЩИЙ ДОКУМЕНТОВЕД
АНДРИЕНКО И.В.