

Сведения об официальном оппоненте

по диссертации Кашко Василия Васильевича на тему

«АДАПТИВНАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫМ
АГЕНТОМ НА ОСНОВЕ ГЛУБОКОГО ОБУЧЕНИЯ С ПОДКРЕПЛЕНИЕМ»
по специальности 2.3.1. Системный анализ, управление и обработка информации,
статистика

Фамилия, имя, отчество	Варламов Олег Олегович
Ученая степень	Доктор технических наук
Ученое звание	Профессор
Шифр и наименование научной специальности, по которой защищена диссертация	05.13.01 – Системный анализ, управление и обработка информации
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (национальный исследовательский университет)»
Ведомственная принадлежность организации	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Должность	Профессор кафедры «Системы обработки информации и управления» (ИУ-5) МГТУ им. Н.Э. Баумана
Почтовый адрес организации основного места работы	105005, Москва, 2-я Бауманская ул., д. 5, стр. 1
Телефон, адрес электронной почты, адрес официального сайта организации	+7(495)5395519 bauman@bmstu.ru https://bmstu.ru/

Список основных публикаций официального оппонента в соответствующей сфере исследования в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет:

1. Gong, Sh. CAHT: A Constraint-Aware Heterogeneous Transformer for Real-Time Multi-Robot Task Allocation in Warehouse Environments / Sh.

Gong, O. Varlamov // Algorithms. — 2026. — Т. 19, № 4. — С. 312. — DOI: 10.3390/a19040312.

2. Shen, Q. Algorithm for Dynamic Robot Trajectory Planning Based on Semantic Object Detection Using a MIVAR Expert System / Q. Shen, Sh. Gong, A. A. Kotsenko, O. O. Varlamov // 7th International Youth Conference on Radio Electronics, Electrical and Power Engineering (REEPE). — IEEE, 2025. — DOI: 10.1109/REEPE63962.2025.10971158.

3. Шэнь, Ц. Динамическое планирование траектории робота на основе семантического обнаружения объектов с использованием миварной экспертной системы / Ц. Шэнь, Ш. Гун, О. О. Варламов, Л. Е. Адамова, Е. Г. Баленко // Проблемы искусственного интеллекта. — 2024. — № 4 (35). — С. 164–176. — DOI: 10.24412/2413-7383-2024-4-164-176.

4. Kotsenko, A. Route Planning of Autonomous Robots in Three-Dimensional Logic Space Using MIVAR Technologies / A. Kotsenko, A. Andreev, R. Kim, A. Bazanova, D. Aladin, D. Todua, A. Marushchenko, O. Varlamov // E3S Web of Conferences. — 2024. — Т. 515. — С. 04018. — DOI: 10.1051/e3sconf/202451504018.

5. Varlamov, O. A New Generation of Rules-Based Approach: MIVAR-Based Intelligent Planning of Robot Actions (MIPRA) and Brains for Autonomous Robots / O. Varlamov, D. Aladin // Machine Intelligence Research. — 2024. — Т. 21, № 5. — С. 919–940. — DOI: 10.1007/s11633-023-1473-1.

6. Коценко, А. А. Методика применения миварной экспертной системы для автоматизированного поиска нескольких траекторий робота / А. А. Коценко, А. В. Герасименко, А. В. Калашникова, Д. В. Аладин, О. О. Варламов // Естественные и технические науки. — 2022. — № 5 (168). — С. 209–221. — DOI: 10.25633/ETN.2022.05.11.

7. Коценко, А. А. Исследование применения миварных технологий для планирования маршрутов робототехнических комплексов в трёхмерном логическом пространстве / А. А. Коценко, С. А. Козырев, Д. Г. Тодуа, А. В. Марущенко, О. О. Варламов // Естественные и технические науки. — 2024. — № 2 (189). — С. 190–196. — DOI: 10.25633/ETN.2024.02.12.

8. Варламов, О. О. Применение миварных технологий логического искусственного интеллекта для создания умных производственных систем / О. О. Варламов // Информационные и математические технологии в науке и управлении. — 2025. — № 2 (38). — С. 32–46. — DOI: 10.25729/ESI.2025.38.2.003.

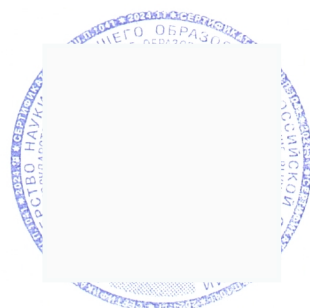
9. Бекетов, Р. А. Разработка критериев и сравнительный анализ LLM для автоматизированной генерации миварных баз знаний / Р. А. Бекетов, С. Д. Попов, Я. А. Кузьмин, А. А. Коценко, О. О. Варламов // Научно-технический вестник Поволжья. — 2025. — № 5. — С. 95–99.

10. Коценко, А. А. Модель описания миварных сетей в формате двудольных и трёхдольных ориентированных графов для принятия решений и обработки информации в машиностроительном ИИ / А. А. Коценко, Б. С. Горячкин, А. Г. Базанова, А. В. Марущенко, О. О. Варламов // Динамика сложных систем — XXI век. — 2024. — Т. 18, № 1. — С. 5–17. — DOI: 10.18127/j19997493-202401-01.

Официальный оппонент

Варламов Олег Олегович

22.07.2026



« ВЕРНО »

НАЧАЛЬНИК ОТДЕЛА
А.Н. ДИВЯГИНА
ОТДЕЛ ПО СТАНДАРТИЗАЦИИ РАБОТЫ
ЕДИНОЙ ПРИЕМНОЙ УКСИА
МГТУ ИМ. Э.С. БАУМАНА